

GARMIN®

MOTEUR ÉLECTRIQUE FORCE[®] CURRENT

Manuel d'utilisation

© 2025 Garmin Ltd. ou ses filiales

Tous droits réservés. Conformément aux lois relatives au copyright en vigueur, toute reproduction du présent manuel, qu'elle soit partielle ou intégrale, sans l'autorisation préalable écrite de Garmin, est interdite. Garmin se réserve le droit de modifier ou d'améliorer ses produits et d'apporter des modifications au contenu du présent manuel sans obligation d'en avertir quelque personne physique ou morale que ce soit. Consultez le site Web de Garmin à l'adresse www.garmin.com pour obtenir les dernières mises à jour, ainsi que des informations complémentaires concernant l'utilisation de ce produit.

Garmin®, le logo Garmin, ActiveCaptain® et Force® sont des marques commerciales de Garmin Ltd. ou de ses filiales, déposées aux États-Unis et dans d'autres pays. Ces marques commerciales ne peuvent pas être utilisées sans l'autorisation expresse de Garmin.

Wi-Fi® est une marque déposée par Wi-Fi Alliance Corporation.

Table des matières

Informations importantes.....	1	Passage du mode marche avant au mode marche arrière.....	19
Mise en route.....	2	Waypoints.....	19
Installation du moteur sur le support.....	3	Création d'un waypoint.....	19
Réglage de la profondeur du moteur électrique.....	4	Navigation vers un waypoint.....	19
Vérification du dégagement de l'hélice.....	4	Affichage des détails du waypoint..	19
Raccordement à l'alimentation.....	5	Modification d'un nom de waypoint.....	20
Rangement du moteur.....	6	Suppression d'un waypoint.....	20
Déploiement du moteur.....	6	Routes.....	20
Retrait du moteur du support.....	7	Navigation d'une route.....	20
Voyant d'état.....	8	Affichage des détails de la route.....	20
Remplacement de l'hélice.....	10	Modification d'un nom de route.....	21
Télécommande.....	11	Suppression d'une route.....	21
Écran de la télécommande.....	13	Tracés.....	21
Navigation dans le menu.....	14	Enregistrement du tracé actif.....	21
Commandes par gestes.....	14	Effacement du tracé actif.....	21
Utilisation des commandes par gestes pour diriger le bateau.....	15	Navigation vers le début d'un tracé actif.....	21
Utilisation des commandes par gestes pour régler le maintien de cap.....	15	Parcours d'un tracé enregistré.....	22
Utilisation des commandes par gestes pour régler la fonction de maintien de position.....	15	Affichage des détails d'un tracé enregistré.....	22
Installation des piles dans la télécommande.....	15	Modification d'un nom de tracé enregistré.....	22
Fixation d'un cordon.....	16	Suppression d'un tracé enregistré...	22
Étalonnage de la télécommande.....	16	Pilote automatique.....	23
Couplage de la télécommande.....	16	Étalonnage du compas du moteur électrique.....	24
Couplage d'une télécommande supplémentaire.....	17	Acquisition d'un signal GPS.....	24
Fonctionnement.....	17	Réglage de la réactivité du pilote automatique.....	24
Activation et désactivation de l'hélice.....	17	Maintien de la vitesse.....	24
Réglage de la vitesse du moteur électrique.....	18	Maintien de votre position.....	25
Utilisation de l'hélice partiellement déployée.....	18	Maintien du cap.....	25
Direction manuelle du moteur électrique.....	18	Modification du comportement de la fonction Maintien de cap.....	25
Poussée inversée.....	19	Navigation.....	26
		Interruption et reprise de la navigation.....	26
		Arrêt de la navigation.....	26
		Paramètres.....	27
		Paramètres du moteur électrique.....	27
		Paramètres du réseau sans fil.....	28
		Paramètres de gestion de la batterie.....	28
		Paramètres de la télécommande.....	28

Paramètres du rétroéclairage.....	28
Balise MOB.....	29
Fixation du bracelet ou de l'anneau du mousqueton.....	30
Neutralisation de la balise MOB.....	30
Couplage d'une balise MOB avec le moteur électrique Force Current.....	31
Remplacement de la pile de la balise MOB.....	32
Pédales Power Steer.....	33
Fixation des pédales aux rails.....	33
Direction à l'aide des pédales.....	34
Inversion de la réponse de la direction.....	35
Utilisation des leviers des pédales.....	35
Modification de la fonction des leviers de pédale.....	35
Couplage des pédales.....	35
Installation des piles dans les pédales.....	36
Voyant LED d'état.....	36
Connexion à un appareil mobile avec l'application ActiveCaptain.....	36
Connexion à un traceur de cartes et combinés GPS.....	37
Connexion à une montre Garmin.....	37
Mises à jour logicielles.....	37
Besoins et calendrier d'entretien.....	38
Remplacement de la corde.....	39
Installation de la poignée à corde....	40
Vérification des anodes sacrificielles..	41
Caractéristiques techniques.....	42
Moteur électrique.....	42
Dimensions.....	43
Pédales Power Steer.....	44
Dimensions.....	45
Caractéristiques techniques.....	46
Caractéristiques de la.....	46

Informations importantes

AVERTISSEMENT

Consultez le guide *Informations importantes sur le produit et la sécurité* inclus dans l'emballage du produit pour prendre connaissance des avertissements et autres informations importantes sur le produit.

Vous devez retirer le moteur électrique du kayak avant de transporter ce dernier. Transporter le kayak avec le moteur électrique encore fixé sur son support peut entraîner un accident susceptible de provoquer des blessures graves et des dommages matériels.

N'enclenchez pas le moteur tant que l'hélice se trouve hors de l'eau. Tout contact avec l'hélice en rotation peut provoquer des blessures graves.

N'utilisez jamais le moteur dans un lieu où vous, ou d'autres personnes dans l'eau, peuvent entrer en contact avec l'hélice en rotation, car vous risquez de provoquer des blessures graves.

Utilisez le moteur avec précaution à proximité des points dangereux, tels que les arbres, les rochers, les quais, les tas et les autres bateaux.

Veillez à toujours débrancher le moteur de la batterie avant de manipuler ou d'utiliser l'hélice, le moteur d'entraînement de l'hélice, les connexions électriques ou les boîtiers électroniques afin d'éviter toute blessure grave, voire mortelle.

Ayez toujours une pagaie à bord de votre kayak afin d'éviter qu'il reste immobilisé en cas de panne de courant ou de tout autre problème empêchant l'utilisation du moteur électrique.

Lorsque vous utilisez le moteur électrique pour faire reculer votre kayak, la direction peut devenir imprévisible en raison de l'interférence de la coque avec la poussée du moteur. Restez vigilant et attentif à votre environnement lors des manœuvres en marche arrière, afin d'éviter tout risque de blessure ou de dommage matériel en cas de collision accidentelle.

ATTENTION

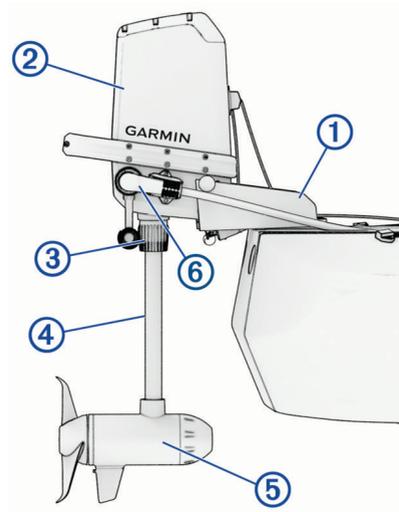
Lors du transport du moteur électrique, veillez à toujours utiliser la poignée située à l'arrière du boîtier du système de direction et à faire attention à l'hélice et à son moteur, afin d'éviter tout risque de blessure ou de dommages matériels.

Assurez-vous que le moteur est en position rangée avant d'entrer ou de sortir du kayak. Si le moteur démarre accidentellement et que le kayak avance pendant que vous montez à bord ou descendez, il risque de causer des blessures ou des dommages matériels.

AVIS

Vous ne devez utiliser le moteur électrique Force Current avec l'hélice hautes performances qu'en eau libre. Si vous utilisez l'hélice haute performances dans les hauts-fonds, le risque d'endommager l'hélice en cas de contact entre le moteur et un obstacle sous-marin est plus élevé.

Mise en route



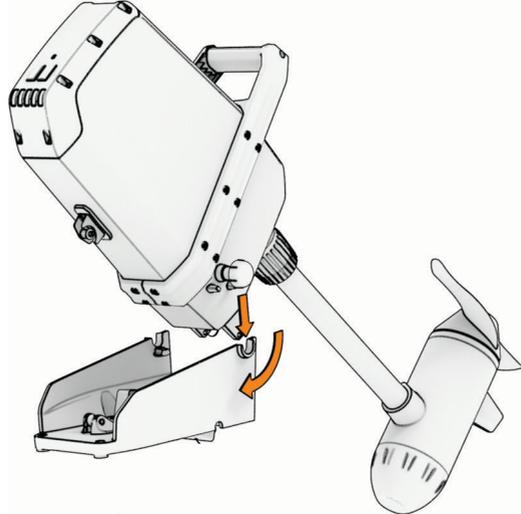
①	Support
②	Système de direction
③	Collier de réglage de profondeur
④	Arbre
⑤	Moteur d'entraînement de l'hélice
⑥	Connecteur du câble d'alimentation

Installation du moteur sur le support

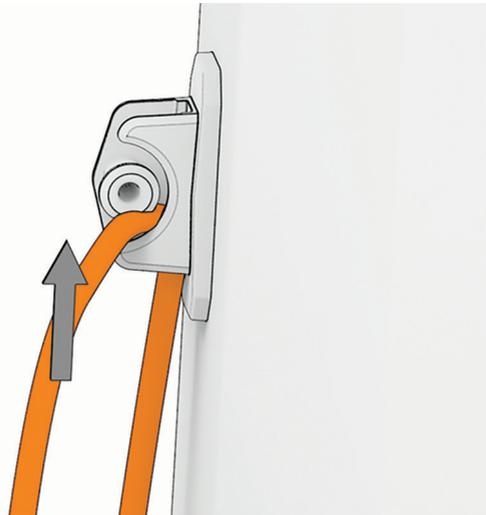
⚠ ATTENTION

Lors du transport du moteur électrique, veillez à toujours utiliser la poignée située à l'arrière du boîtier du système de direction et à faire attention à l'hélice et à son moteur, afin d'éviter tout risque de blessure ou de dommages matériels.

- 1 Si nécessaire, desserrez les boutons de pivot des deux côtés du moteur électrique.
- 2 Abaissez le moteur sur le support à un angle d'environ 45 degrés, en faisant correspondre les boutons de pivot du moteur avec les supports de pivot du support.



- 3 Faites pivoter le moteur vers le bas en position verticale.
- 4 Serrez les boutons de chaque côté du moteur jusqu'à ce qu'ils s'arrêtent.
- 5 Introduisez partiellement la corde de traction dans l'œillet situé à l'avant du système de direction motorisée et tirez la partie supérieure de la corde vers le haut jusqu'à ce qu'elle s'insère dans l'œillet.

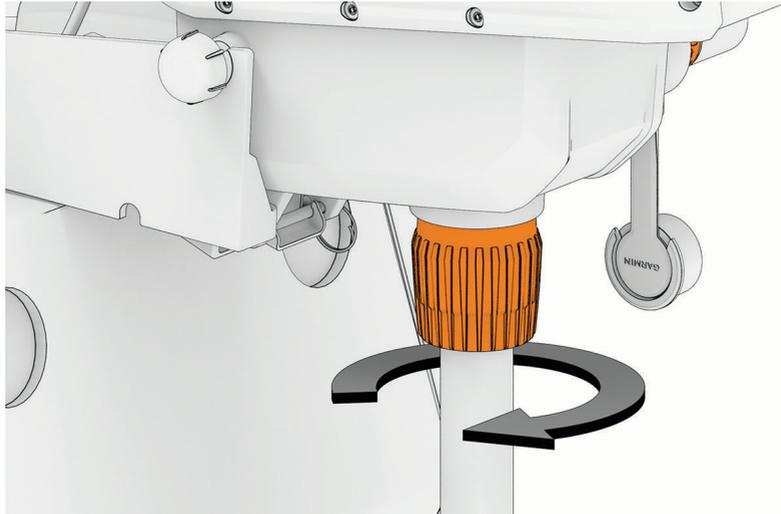


Réglage de la profondeur du moteur électrique

⚠ AVERTISSEMENT

Avant de régler la profondeur du moteur, vous devez vous assurer que l'hélice dispose d'un espace suffisant tout au long de la rotation de l'arbre du moteur (*Vérification du dégagement de l'hélice, page 4*).

- 1 Desserrez le collier à la base du boîtier du système de direction.



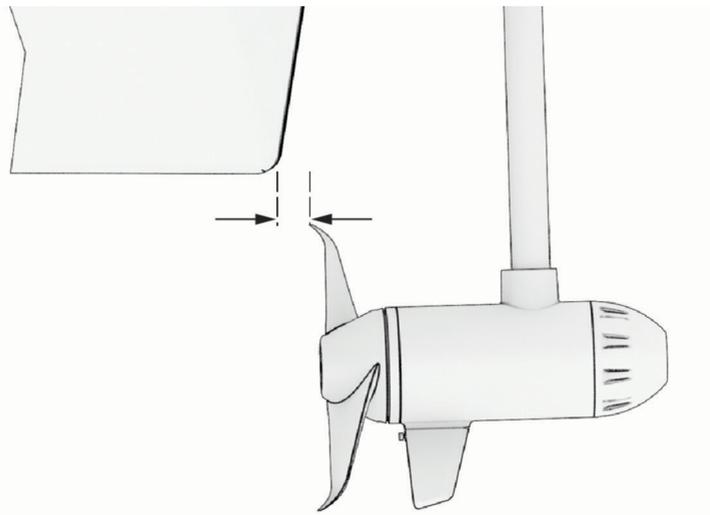
- 2 Relevez ou abaissez la profondeur du moteur électrique.
- 3 Après avoir réglé le moteur à la profondeur souhaitée, serrez le collier à la base du boîtier du système de direction.

Vérification du dégagement de l'hélice

⚠ AVERTISSEMENT

Avant d'allumer le moteur électrique, vous devez vous assurer que le dégagement est suffisant entre l'hélice et la coque, sur l'ensemble de la course de rotation de l'arbre moteur. Si l'espace entre l'hélice et la coque est insuffisant une fois le moteur installé et que l'hélice entre en contact avec la coque pendant l'utilisation, vous risquez de provoquer des blessures corporelles et des dommages matériels.

- 1 Faites tourner manuellement le moteur d'entraînement de l'hélice pour vérifier le dégagement sur 360 degrés.



- 2 Si nécessaire, ajustez la profondeur du moteur pour assurer un espace suffisant entre l'hélice et la coque (*Réglage de la profondeur du moteur électrique, page 4*).

Raccordement à l'alimentation

⚠ AVERTISSEMENT

Pour éviter tout risque de blessure grave ou de dommage matériel, le disjoncteur doit être en position désactivée lorsque vous y branchez le câble d'alimentation du moteur électrique.

Vous devez raccorder le fil positif (+) du câble d'alimentation à un disjoncteur ou un fusible de 40 A (continu). Le branchement de ce fil à l'alimentation sans disjoncteur ni fusible pourrait causer un court-circuit sur le fil, ce qui pourrait entraîner une surchauffe et potentiellement un incendie.

AVIS

Vous devez connecter le moteur électrique Force Current à une batterie 12 ou 24 V c.c. Le raccordement du moteur à d'autres tensions peut entraîner de mauvaises performances ou endommager le produit.

- 1 Connectez le câble d'alimentation du moteur électrique à la batterie, en faisant passer le fil rouge (+) par un disjoncteur de 40 A (continu).
- 2 Tournez le capuchon étanche du connecteur d'alimentation du moteur électrique d'un quart de tour dans le sens inverse des aiguilles d'une montre pour exposer le connecteur d'alimentation.
- 3 Insérez le connecteur du câble d'alimentation, en veillant à ce que le câble soit à peu près parallèle au kayak, et poussez-le jusqu'à ce qu'il soit complètement inséré.

REMARQUE : assurez-vous que le collier de verrouillage du connecteur du câble d'alimentation est en position déverrouillée avant de le connecter au moteur.

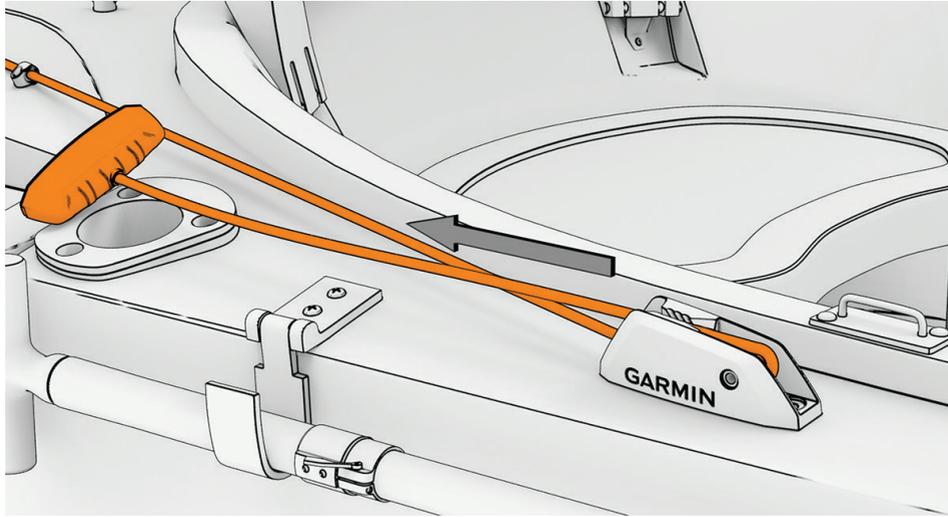


Le serre-câble du câble d'alimentation repose contre le socle sur le boîtier du moteur.

- 4 Tournez la bague de verrouillage du connecteur du câble d'alimentation d'un quart de tour dans le sens des aiguilles d'une montre pour la mettre en place.

Rangement du moteur

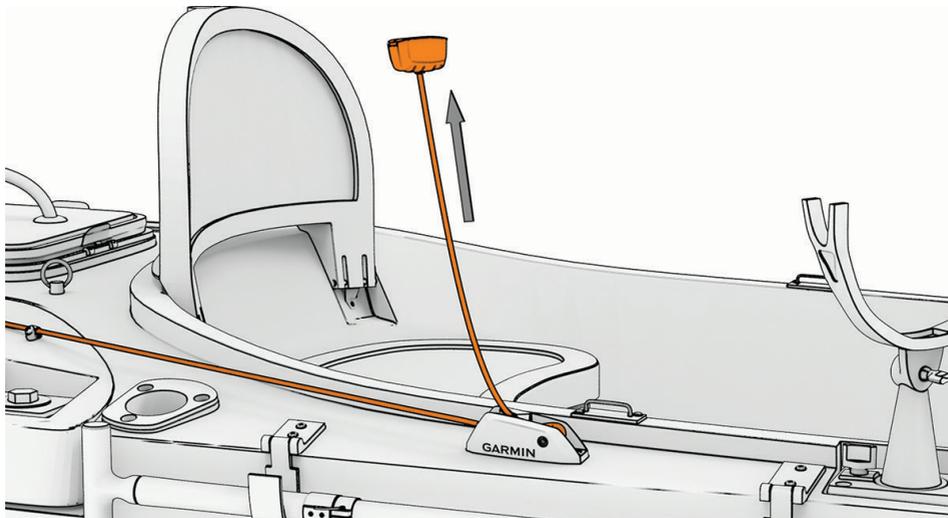
- 1 Tirez la poignée du câble vers le moteur, en soulevant le moteur d'entraînement de l'hélice hors de l'eau.
- 2 Abaissez la corde de manière à ce qu'elle s'accroche à la cale et relâchez délicatement la tension.



La corde est bien tendue dans la cale et maintient le moteur en position de rangement.

Déploiement du moteur

- 1 Tirez la poignée vers le haut et vers l'arrière pour libérer la corde de la cale.



- 2 Relâchez délicatement la tension sur la corde pour faire descendre le moteur d'entraînement de l'hélice dans l'eau jusqu'à ce qu'il s'arrête.

Le loquet de montage engage la tige de blocage, maintenant le moteur en position déployée.

Retrait du moteur du support

Vous devez éteindre le disjoncteur et débrancher le câble d'alimentation du moteur avant de retirer le moteur du support.

Vous devez faire passer le moteur en position déployée (*Déploiement du moteur, page 6*) ou libérer la corde de la cale et soutenir le moteur à l'aide de la poignée située à l'arrière du boîtier du système de direction, avant de retirer le moteur du support.

⚠ AVERTISSEMENT

Vous devez retirer le moteur électrique du kayak avant de transporter ce dernier. Transporter le kayak avec le moteur électrique encore fixé sur son support peut entraîner un accident susceptible de provoquer des blessures graves et des dommages matériels.

⚠ ATTENTION

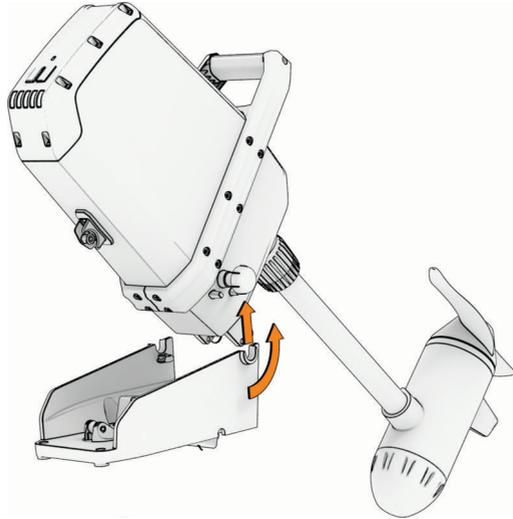
Lors du transport du moteur électrique, veillez à toujours utiliser la poignée située à l'arrière du boîtier du système de direction et à faire attention à l'hélice et à son moteur, afin d'éviter tout risque de blessure ou de dommages matériels.

- 1 Tirez la partie supérieure de la corde pour la sortir partiellement du côté ouvert de l'œillet situé à l'avant du système de direction du moteur, puis tirez la partie inférieure de la corde vers le bas jusqu'à ce qu'elle glisse hors de l'œillet.



- 2 Desserrez les boutons situés de chaque côté du moteur jusqu'à ce qu'ils s'arrêtent.

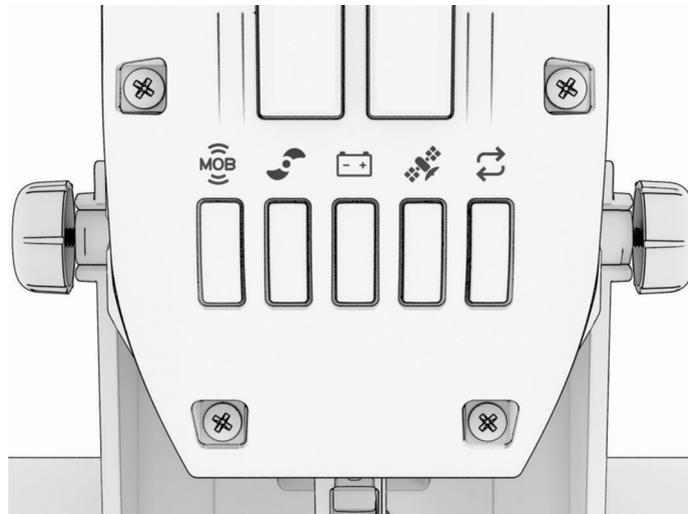
- 3 Inclinez le moteur jusqu'à un angle d'environ 45 degrés à l'aide de la poignée située à l'arrière du moteur.
Si le moteur est en position déployée, vous devez tirer la corde vers le haut pour libérer le loquet du support avant de pouvoir incliner le moteur.



- 4 Soulevez le moteur pour le retirer du support à l'aide de vos deux mains.

Voyant d'état

Les voyants LED d'état sur le panneau supérieur du moteur électrique indiquent l'état du moteur.



	<p>Balise homme à la mer (MOB) (Balise MOB, page 29) :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vert fixe : la balise MOB est connectée. • Clignotements rouges : la connexion à la balise MOB a été perdue. L'hélice est désactivée. <p>REMARQUE : après rétablissement de la connexion, vous devez appuyer sur le bouton  de la balise ou ignorer la notification sur la télécommande ou sur un traceur connecté pour pouvoir rallumer l'hélice.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Rouge fixe : la balise MOB n'est pas connectée. L'hélice est désactivée. • Clignotements jaunes : la balise MOB n'est pas connectée et le Mde contour. bal. MOB est activé. L'hélice n'est pas désactivée (Neutralisation de la balise MOB, page 30).
	<p>Statut de l'hélice et du pilote automatique :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vert fixe : l'hélice est allumée. • Clignotements verts : le mode pilote automatique est activé. • Éteinte : l'hélice est éteinte.
	<p>Statut de la batterie :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vert fixe : le niveau de charge de la batterie est bon. • Jaune fixe : le niveau de charge de la batterie est moyen. • Rouge fixe : le niveau de charge de la batterie est faible. • Clignotements rouges : le niveau de charge de la batterie est extrêmement faible. <p>REMARQUE : par défaut, l'indicateur de niveau de charge de la batterie est optimisé pour les batteries au lithium-fer-phosphate (Paramètres de gestion de la batterie, page 28).</p>
	<p>Statut du GPS :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vert fixe : le moteur reçoit un bon signal GPS. • Jaune fixe : le moteur reçoit un signal GPS faible. • Rouge fixe : le moteur ne reçoit pas de signal GPS.
	<p>Etat/statut :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vert fixe : il n'y a pas d'erreur. • Bleu fixe : le moteur est en mode couplage. • Rouge fixe : une erreur s'est produite¹. • Clignotements rouges : une erreur critique s'est produite.
<p>Tout</p>	<p>Clignotements verts, alternés : le moteur, la télécommande ou les pédales installent une mise à jour logicielle.</p>

¹ Une fois l'erreur résolue, vous devrez peut-être redémarrer le moteur pour éteindre le voyant rouge.

Remplacement de l'hélice

⚠ AVERTISSEMENT

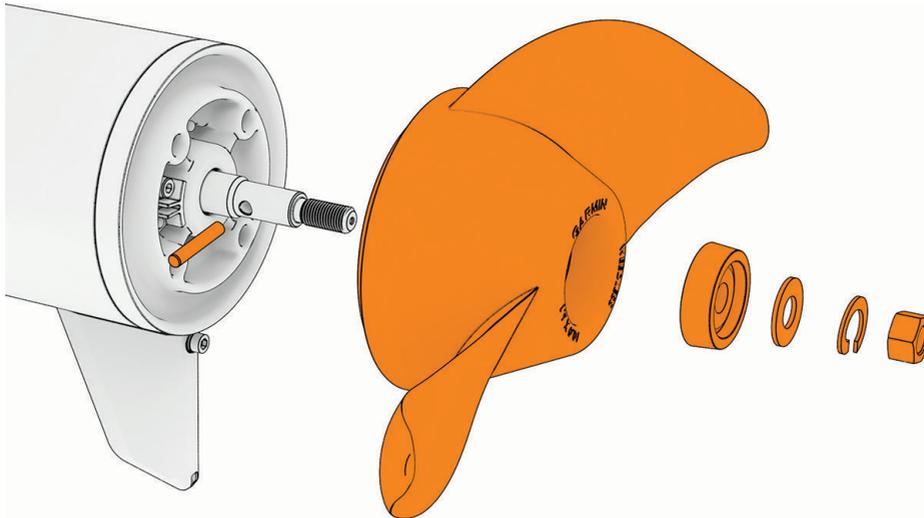
Pour éviter toute blessure grave voire mortelle, veillez à toujours débrancher le moteur de la batterie avant de manipuler l'hélice.

AVIS

Vous ne devez utiliser le moteur électrique Force Current avec l'hélice hautes performances qu'en eau libre. Si vous utilisez l'hélice haute performances dans les hauts-fonds, le risque d'endommager l'hélice en cas de contact entre le moteur et un obstacle sous-marin est plus élevé.

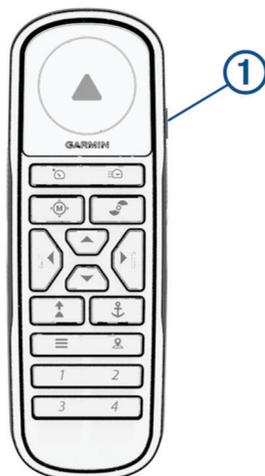
Le moteur électrique Force Current comprend une hélice hautes performances et une hélice anti-algue. Suivez ces étapes lors du changement d'hélice.

- 1 À l'aide d'une douille de 15 mm ($9/16$ po), retirez l'écrou qui fixe l'hélice.



- 2 Retirez l'hélice et mettez de côté la rondelle Grower, la rondelle plate et l'anode sacrificielle.
- 3 Vérifiez que la goupille dans l'arbre du moteur de l'hélice est bien en place et remplacez-la si nécessaire.
- 4 Installez la nouvelle hélice.
- 5 Remplacez l'anode, la rondelle plate, la rondelle Grower et l'écrou sur l'arbre d'entraînement de l'hélice.
- 6 À l'aide d'une douille de 15 mm ($9/16$ po), serrez le contre-écrou en respectant un couple de 16,27 N-m (12 lbf-pi) pour fixer l'hélice.

Télécommande



Bouton	Description
	Maintenez ce bouton enfoncé pour allumer et éteindre la télécommande.
	Appuyez sur ce bouton pour activer et définir le régulateur de vitesse à la vitesse fond (SOG) actuelle (<i>Maintien de la vitesse, page 24</i>). Appuyez à nouveau sur ce bouton pour désactiver le régulateur et revenir aux commandes de vitesse manuelles.
	Appuyez deux fois sur ce bouton pour activer l'hélice et la régler à pleine vitesse. Appuyez de nouveau pour revenir à la vitesse et à l'état précédents de l'hélice.
	Appuyez sur ce bouton pour passer en contrôle manuel (<i>Direction manuelle du moteur électrique, page 18</i>). Maintenir ce bouton enfoncé pour diriger le bateau à l'aide de gestes (<i>Utilisation des commandes par gestes pour diriger le bateau, page 15</i>).
	Appuyez une fois sur ce bouton pour activer ou désactiver l'hélice (<i>Activation et désactivation de l'hélice, page 17</i>). Appuyez deux fois sur ce bouton pour désactiver toutes les fonctions du pilote automatique (s'il est activé), arrêter l'hélice et passer de la marche avant à la marche arrière (<i>Poussée inversée, page 19</i>).
	Appuyez sur ces boutons pour parcourir le menu (<i>Navigaton dans le menu, page 14</i>). Une fois dans le menu, appuyez sur  pour sélectionner un élément de menu, puis appuyez sur  pour revenir en arrière sans sauvegarder. Si l'ancre virtuelle est activé, appuyez sur ces boutons pour faire pivoter la position d'ancre virtuelle vers l'avant, l'arrière, la gauche ou la droite par incrément de 1,5 m (5 pi). En mode maintien de cap ou contrôle manuel, appuyez sur le  et le  pour faire tourner le bateau d'un degré à la fois ou maintenez-les enfoncés pour faire tourner de cinq degrés à la fois. Appuyez sur le  et le  pour changer la vitesse par palier ou maintenez-les enfoncés pour un changement linéaire. Lorsque votre vitesse est réglée sur zéro, appuyez sur  pour passer en marche arrière (<i>Poussée inversée, page 19</i>).
	Appuyez sur ce bouton pour activer le mode Maintien de cap. La fonction maintien de cap utilise le moteur électrique pour maintenir votre cap actuel (<i>Maintien du cap, page 25</i>). Appuyez à nouveau sur ce bouton pour désactiver le mode Maintien de cap, arrêter l'hélice et reprendre le contrôle manuel. Maintenez ce bouton enfoncé pour définir le cap à maintenir en pointant la télécommande dans la direction voulue (<i>Commandes par gestes, page 14</i>).
	Appuyez sur ce bouton pour activer l'ancre virtuelle. L'ancre virtuelle utilise le moteur électrique pour maintenir votre position (<i>Maintien de votre position, page 25</i>). Appuyez à nouveau sur ce bouton pour désactiver l'ancre virtuelle et revenir au mode de navigation précédent. Maintenez ce bouton enfoncé pour faire pivoter l'ancre virtuelle dans la direction que vous pointez avec la télécommande (<i>Utilisation des commandes par gestes pour régler la fonction de maintien de position, page 15</i>).
	Appuyez sur ce bouton pour ouvrir le menu. Appuyez sur ce bouton pour quitter le menu.
	Appuyez sur ce bouton pour marquer un waypoint.

Bouton	Description
1 à 4	Appuyez sur un bouton pour ouvrir le raccourci du traceur Garmin® correspondant au bouton en question. ²

Écran de la télécommande



² Nécessite une connexion à un traceur Garmin compatible. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation du traceur.

①	Affiche l'état opérationnel du moteur électrique. Par exemple, en mode de contrôle manuel, la mention Manuel s'affiche, alors qu'en mode maintien de cap, c'est la mention Maintien de cap qui s'affiche, accompagnée du nombre de degrés pour le réglage du cap à maintenir.
	Affiche l'état de la batterie du moteur électrique. Vert : le niveau de tension de la batterie du moteur est bon. Jaune : le niveau de tension de la batterie du moteur est moyen. Rouge : le niveau de tension de la batterie du moteur est très faible. Rouge clignotant : le niveau de tension de la batterie du moteur est extrêmement faible. REMARQUE : par défaut, l'indicateur de niveau de charge de la batterie est optimisé pour les batteries au lithium-fer-phosphate (<i>Paramètres de gestion de la batterie, page 28</i>). ASTUCE : vous pouvez modifier l'apparence de l'état de la batterie du moteur électrique pour qu'il s'affiche sous la forme d'une tension numérique au lieu d'une icône (<i>Paramètres du moteur électrique, page 27</i>). Vous pouvez voir le niveau de charge de la batterie de la télécommande en appuyant sur  .
	Affiche l'état de l'hélice. Blanc tournant : l'hélice fournit une poussée avant. Rouge tournant : l'hélice fournit une poussée inverse. ³ Ne tourne pas : l'hélice est en marche, mais la vitesse est réglée sur zéro. Non visible : l'hélice est éteinte.
	Indique l'intensité du signal GPS du moteur électrique.
HÉLICE	Affiche le niveau de vitesse de l'hélice (<i>Réglage de la vitesse du moteur électrique, page 18</i>). Lorsque l'hélice fournit activement une poussée inverse, le niveau de vitesse est indiqué en rouge. ⁴ REMARQUE : la vitesse de l'hélice ne s'affiche pas lorsque le moteur utilise le régulateur de vitesse.
SOG	Indique la vitesse fond (SOG) mesurée.

Navigation dans le menu

Vous pouvez utiliser les touches de menu et les touches fléchées pour parcourir le menu de la télécommande.

- Pour ouvrir le menu, appuyez sur .
- Pour passer d'une option de menu à une autre, appuyez sur  et .
- Pour sélectionner une option de menu, appuyez sur .
- Pour revenir à l'option précédente, appuyez sur .
- Pour quitter le menu, appuyez sur  ou appuyez sur  plusieurs fois jusqu'à atteindre l'écran principal.

Commandes par gestes

Vous pouvez pointer la télécommande dans une direction ou la bouger pour interagir avec le moteur électrique. Vous devez calibrer le compas du moteur électrique (*Étalonnage du compas du moteur électrique, page 24*) ainsi que le compas de la télécommande (*Étalonnage de la télécommande, page 16*) avant de pouvoir utiliser les commandes par gestes.

³ Le moteur peut tourner plus fort en poussée inversée qu'en poussée avant.

⁴ En poussée inversée, le moteur fonctionne plus fort, produit moins de poussée et est moins efficace qu'en poussée avant.

Utilisation des commandes par gestes pour diriger le bateau

Vous pouvez contrôler le moteur en pointant la télécommande dans une direction.

- 1 Si besoin, activez l'hélice ([Activation et désactivation de l'hélice, page 17](#)).
- 2 Maintenez enfoncé le bouton .
- 3 Tout en maintenant le bouton  enfoncé, pointez la télécommande vers la gauche ou la droite pour diriger le bateau à bâbord ou à tribord.
- 4 Relâchez  pour arrêter de diriger le bateau.

Utilisation des commandes par gestes pour régler le maintien de cap

Vous pouvez bouger la télécommande pour régler le maintien du cap ([Maintien du cap, page 25](#)).

- 1 Si besoin, activez l'hélice ([Activation et désactivation de l'hélice, page 17](#)).
- 2 Maintenez enfoncé le bouton .
- 3 Pointez la télécommande dans la direction dans laquelle vous souhaitez régler le cap.
- 4 Relâchez  pour définir la direction du cap.

Utilisation des commandes par gestes pour régler la fonction de maintien de position

Vous pouvez bouger la télécommande pour régler votre position pendant que la fonction d'ancrage virtuel est active ([Maintien de votre position, page 25](#)).

- 1 Maintenez enfoncé .
- 2 Pointez la télécommande dans la direction dans laquelle vous souhaitez déplacer votre position.
Votre position se décale de 1,5 m (5 pi) dans la direction choisie.
- 3 Relâchez .
- 4 Répétez cette procédure jusqu'à atteindre la position souhaitée.

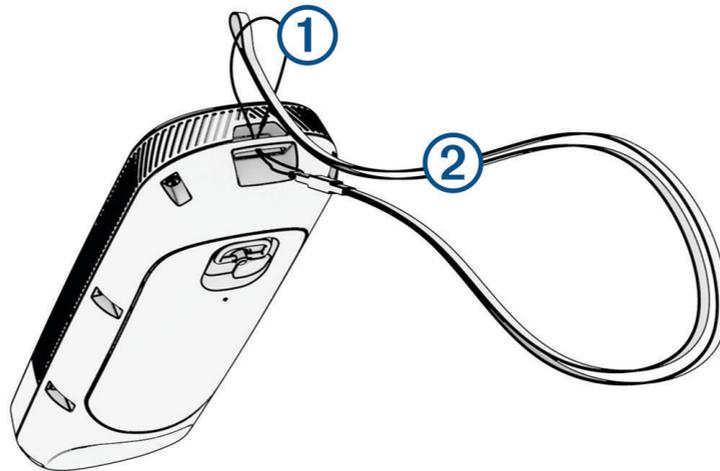
Installation des piles dans la télécommande

La télécommande nécessite deux piles AA (non fournies). Pour des résultats optimaux, utilisez des piles au lithium.

- 1 Tournez l'anneau en D dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, puis soulevez-le pour retirer le cache.
- 2 Insérez deux piles AA en respectant la polarité.
- 3 Remettez le cache de la batterie en place et tournez l'anneau en D dans le sens des aiguilles d'une montre.

Fixation d'un cordon

- 1 Au dos de la télécommande, insérez la boucle du cordon ① dans la fente.



- 2 Faites passer l'autre extrémité du cordon ② à travers la boucle, puis serrez.
- 3 Si besoin, passez le cordon autour de votre cou ou de votre poignet pour garder votre appareil en place pendant que vous l'utilisez.

Étalonnage de la télécommande

AVIS

Étalonnez le compas électronique en extérieur. Pour améliorer la précision du cap, éloignez-vous de toute interférence éventuelle avec le champ magnétique terrestre, qui peut provenir des véhicules, des bâtiments ou des lignes électriques aériennes.

Vous devez étalonner le compas de la télécommande avant de pouvoir utiliser les commandes par gestes pour contrôler le moteur. Si les commandes par gestes ne fonctionnent pas correctement après l'étalonnage, vous pouvez répéter le processus autant de fois que nécessaire.

- 1 Sélectionnez  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Étalonner**.
- 2 Sélectionnez **Démarrer** et suivez les instructions à l'écran.

Couplage de la télécommande

La télécommande est couplée au moteur électrique en usine. Suivez ces étapes si vous devez les coupler à nouveau.

- 1 Mettez le moteur électrique sous tension.
- 2 Appuyez trois fois sur l'icône  du moteur électrique pour passer en mode couplage.
Le voyant LED d'état de l'icône  sur le moteur électrique s'allume en bleu lorsqu'il recherche une connexion.
- 3 Placez la télécommande à moins de 1 mètre (3 pi) du moteur électrique.
- 4 Allumez la télécommande.
- 5 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Couplage** > **Coupler** > **Démarrer**.
Au bout de quelques secondes, le message « Couplage terminé » apparaît sur la télécommande.

Couplage d'une télécommande supplémentaire

Vous pouvez connecter jusqu'à deux télécommandes à votre moteur électrique en même temps.

Pour coupler une deuxième télécommande, vous devez suivre les étapes ci-dessous en utilisant la première télécommande connectée.

- 1 Mettez le moteur électrique sous tension.
- 2 Sur une télécommande déjà couplée au moteur, sélectionnez  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Couplage** > **Ajouter télécom. sup.**
- 3 Placez la télécommande supplémentaire à moins de 1 mètre (3 pieds) de l'écran du moteur électrique.
- 4 Allumez la télécommande supplémentaire.
- 5 Sur la télécommande supplémentaire, sélectionnez  > **Paramètres** > **Télécommande** > **Couplage** > **Coupler** > **Démarrer**.

Le message « Appareil détecté » apparaît sur la première télécommande. Au bout de quelques secondes, le message « Couplage terminé » apparaît sur la deuxième télécommande.

Fonctionnement

Vous pouvez utiliser toutes les fonctions du moteur électrique à l'aide de la télécommande fournie (*Télécommande*, page 11).

Outre la télécommande, certaines fonctions du moteur Force Current peuvent également être contrôlées depuis les appareils suivants :

- Les pédales Power Steer, incluses avec certains modèles (*Pédales Power Steer*, page 33)
- Un appareil mobile doté de l'application ActiveCaptain® (*Connexion à un appareil mobile avec l'application ActiveCaptain*, page 36)
- Un traceur Garmin compatible (*Connexion à un traceur de cartes et combinés GPS*, page 37).⁵
- Une montre Garmin compatible (*Connexion à une montre Garmin*, page 37).

Pour plus d'informations sur le contrôle du moteur électrique à l'aide d'une montre ou d'un traceur, reportez-vous au *Manuel d'utilisation* de l'appareil concerné.

Activation et désactivation de l'hélice

AVERTISSEMENT

N'utilisez jamais le moteur dans un lieu où vous, ou d'autres personnes dans l'eau, pouvez entrer en contact avec l'hélice en rotation, car vous risquez de provoquer des blessures graves.

N'enclenchez pas le moteur tant que l'hélice se trouve hors de l'eau. Tout contact avec l'hélice en rotation peut provoquer des blessures graves.

- 1 Si besoin, déployez le moteur électrique (*Déploiement du moteur*, page 6).
REMARQUE : vous ne pouvez pas activer l'hélice tant que le moteur électrique est en position rangée.
- 2 Sur la télécommande, appuyez sur  pour activer l'hélice.
- 3 Appuyez à nouveau sur  pour arrêter l'hélice.

⁵ Certains traceurs ECHOMAP™ Ultra et ECHOMAP UHD qui ne reçoivent plus de mises à jour logicielles ne prennent pas en charge certaines fonctionnalités du moteur électrique Force Current. Vous devez utiliser la télécommande du moteur électrique pour la configuration initiale.

Réglage de la vitesse du moteur électrique

Sur la télécommande, appuyez sur ▲ ou ▼ pour augmenter ou diminuer la vitesse.

En mode manuel, la vitesse de l'hélice, affichée dans le champ HÉLICE sur l'écran de la télécommande, augmente ou diminue en conséquence.

En mode régulateur de vitesse, la vitesse cible actuelle est affichée sur l'écran à distance du moteur électrique, et elle augmente ou diminue en conséquence.

REMARQUE : en mode manuel, l'augmentation ou la diminution de la vitesse à l'aide de la télécommande ne met pas automatiquement l'hélice en marche. Vous devez appuyer sur le bouton  de la télécommande pour allumer l'hélice.

Activation de la vitesse maximale

1 Sur la télécommande, appuyez deux fois sur le .

La vitesse de l'hélice du moteur électrique atteint rapidement son maximum.

2 Appuyez sur le  pour revenir à la vitesse d'hélice précédente.

ASTUCE : lorsque l'hélice tourne à pleine vitesse, vous pouvez appuyer sur le ▼ sur la télécommande pour diminuer lentement la vitesse de l'hélice.

Utilisation de l'hélice partiellement déployée

AVERTISSEMENT

N'enclenchez pas le moteur tant que l'hélice se trouve hors de l'eau. Tout contact avec l'hélice en rotation peut provoquer des blessures graves.

N'utilisez l'hélice du moteur électrique en position partiellement déployée que dans des cas particuliers, comme lorsque vous passez au-dessus d'algues ou d'obstacles submergés. Dans d'autres circonstances, une personne pourrait entrer en contact avec l'hélice en rotation, ce qui pourrait entraîner des blessures graves.

ATTENTION

Avant de relever partiellement le moteur hors de l'eau, appuyez sur  sur la télécommande pour vous assurer que le moteur fonctionne en mode manuel. Relever le moteur hors de l'eau alors qu'il fonctionne en mode pilote automatique peut entraîner un mouvement inattendu du moteur ou du kayak, avec un risque de blessure ou de dommages matériels.

AVIS

Vous ne devez utiliser le moteur électrique Force Current avec l'hélice hautes performances qu'en eau libre. Si vous utilisez l'hélice haute performances dans les hauts-fonds, le risque d'endommager l'hélice en cas de contact entre le moteur et un obstacle sous-marin est plus élevé.

- 1 Lorsque le moteur est en position déployée, tirez lentement sur la poignée pour le relever jusqu'à ce qu'il soit dans la position adéquate pour franchir l'obstacle.
Si vous le relevez trop, l'hélice s'éteint automatiquement.
- 2 Rallumez l'hélice et réglez la vitesse nécessaire pour franchir l'obstacle.
- 3 Une fois l'obstacle franchi, abaissez lentement le moteur pour le remettre en position déployée.

Direction manuelle du moteur électrique

Le mode manuel est le mode de fonctionnement par défaut du moteur électrique. En mode manuel, vous pouvez régler la direction et la vitesse du moteur électrique selon les besoins.

REMARQUE : lorsque vous allumez le moteur électrique, il est par défaut en mode manuel.

1 Si besoin, sur la télécommande, sélectionnez .

2 Sélectionnez une action :

- Sur la télécommande, appuyez sur ◀ et ▶ pour diriger le bateau.

REMARQUE : vous pouvez aussi utiliser les commandes par gestes pour diriger le bateau manuellement à l'aide de la télécommande (*Utilisation des commandes par gestes pour diriger le bateau, page 15*).

- Si vous utilisez la pédale, appuyez dessus avec le bout du pied ou le talon pour diriger le bateau.

Poussée inversée

En mode manuel, vous pouvez faire fonctionner l'hélice en sens inverse. Cette option peut s'avérer utile dans certaines situations, par exemple pour réduire le nombre de manœuvres lorsque vous reculez dans un espace restreint.

Étant donné que l'hélice du moteur électrique est conçue principalement pour la marche avant, elle est moins efficace en marche arrière. Le moteur fait donc plus de bruit, en particulier si l'hélice tourne vite, et cause plus de turbulences sous l'eau.

AVIS

Évitez de recourir à la poussée inversée trop souvent pour minimiser les risques de cavitation et l'usure excessive de l'hélice ainsi que du moteur de l'hélice.

Passage du mode marche avant au mode marche arrière

- 1 Appuyez deux fois sur .

L'icône  sur l'écran de la télécommande devient rouge lorsque l'hélice est réglée sur poussée inversée. Si le moteur fonctionne en mode pilote automatique, il passe automatiquement en mode manuel. Si l'hélice est en marche, elle s'arrête automatiquement.

- 2 Appuyez de nouveau sur  pour mettre l'hélice en marche.

REMARQUE : lors du passage de la marche avant à la marche arrière, la vitesse de l'hélice est automatiquement réglée sur la dernière vitesse utilisée dans ce mode de poussée.

Waypoints

Les waypoints vous permettent de marquer des positions pour que vous puissiez y retourner facilement plus tard. Le moteur électrique peut stocker jusqu'à 5 000 waypoints.

Lorsque le moteur électrique est connecté à un traceur, les waypoints enregistrés sur le moteur et sur le traceur sont automatiquement synchronisés.

REMARQUE : puisque les systèmes sont synchronisés, lorsque vous supprimez des waypoints, restaurez les paramètres par défaut ou effacez des données utilisateur à l'aide de la télécommande du moteur électrique, les waypoints sur le traceur sont aussi supprimés. De la même façon, si vous supprimez un waypoint du traceur, il est aussi automatiquement supprimé du moteur électrique.

Création d'un waypoint

Vous pouvez enregistrer votre position actuelle comme waypoint.

- 1 Si besoin, rendez-vous à l'endroit que vous souhaitez enregistrer comme waypoint.
- 2 Sur la télécommande, appuyez sur .

Navigation vers un waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Naviguer jusqu'à**.
- 4 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice, page 17*).
Le moteur électrique vous mène jusqu'à l'emplacement du waypoint (*Navigation, page 26*).

Affichage des détails du waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Revoir**.

Modification d'un nom de waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Modifier**.
- 4 Saisissez un nouveau nom pour le waypoint.

Suppression d'un waypoint

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Waypoints**.
La liste des dix waypoints les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez un waypoint.
- 3 Sélectionnez **Supprimer**.

Routes

Une route est une séquence de positions menant à votre destination finale.

Quand vous connectez le moteur électrique à un traceur, les routes stockées sur le traceur sont synchronisées avec les routes stockées sur le moteur électrique. Si vous supprimez ou modifiez des routes sur l'un des deux appareils, les routes stockées sur l'autre appareil sont automatiquement mises à jour. Vous ne pouvez créer des routes que sur le traceur.

Vous pouvez enregistrer jusqu'à 100 routes.

Navigation d'une route

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Naviguer jusqu'à**.
- 4 Sélectionner une option :
 - Pour suivre la route à partir du point de départ utilisé à la création de cette dernière, sélectionnez **Avant**.
 - Pour suivre la route à partir du point de destination utilisé à la création de cette dernière, sélectionnez **Arrivée**.
 - Pour naviguer à partir de votre position actuelle jusqu'au début de la route, puis suivre la route, sélectionnez **Du début**.
- 5 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice, page 17*).

Le moteur électrique parcourt la route dans la direction sélectionnée (*Navigation, page 26*).

Lorsque vous approchez de votre destination, par défaut le moteur électrique passe en mode verrou d'ancre et maintient sa position à la fin de la route. Vous pouvez modifier ce comportement dans les paramètres (*Paramètres du moteur électrique, page 27*).

Affichage des détails de la route

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Revoir**.

Modification d'un nom de route

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Modifier**.
- 4 Saisissez un nouveau nom pour la route.

Suppression d'une route

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Itinéraires**.
La liste des dix routes les plus proches s'affiche.
- 2 Sélectionnez une route.
- 3 Sélectionnez **Supprimer**.

Tracés

Un tracé est un enregistrement du sillon de votre bateau. Le tracé en cours d'enregistrement s'appelle le tracé actif, et vous pouvez l'enregistrer. Vous pouvez enregistrer jusqu'à 50 tracés.

Quand vous connectez le moteur électrique à un traceur, le tracé actif et les tracés enregistrés stockés sur le traceur sont synchronisés avec le tracé actif et les tracés enregistrés stockés sur le moteur électrique. Si vous ajoutez, supprimez ou modifiez des tracés actifs ou enregistrés sur l'un des deux appareils, les tracés stockés sur l'autre appareil sont automatiquement mis à jour.

Enregistrement du tracé actif

Le tracé en cours d'enregistrement est appelé « tracé actif ». Vous pouvez sauvegarder le tracé actif et le suivre plus tard.

Vous pouvez sauvegarder jusqu'à 50 tracés sur le moteur électrique.

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Enregistrer tracé actif**.
Le tracé actif est enregistré et nommé en fonction de la date actuelle.
- 2 Vous pouvez renommer ce tracé enregistré (facultatif).

Effacement du tracé actif

Sélectionnez  > **Tracés** > **Effacer le tracé actif**.

La mémoire de tracé est effacée et l'enregistrement du tracé actif se poursuit.

Navigation vers le début d'un tracé actif

Le tracé en cours d'enregistrement est appelé « tracé actif ». Vous pouvez revenir au point de départ du tracé actif à partir de votre position actuelle en suivant le même chemin que vous avez emprunté à l'aller.

- 1 Sélectionnez  > **Tracés** > **Retour en arrière**.
- 2 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice, page 17*).
Le moteur électrique parcourt en sens inverse le chemin emprunté à l'aller, jusqu'au point de départ du tracé actif (*Navigation, page 26*).

Parcours d'un tracé enregistré

- 1 Sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

- 2 Sélectionnez un tracé enregistré.

- 3 Sélectionnez **Naviguer jusqu'à**.

- 4 Sélectionner une option :

- Pour parcourir le tracé enregistré du début à la fin, sélectionnez **Avant**.
- Pour parcourir le tracé enregistré de la fin jusqu'au début, sélectionnez **Arrivée**.

- 5 Activez l'hélice (*Activation et désactivation de l'hélice, page 17*).

Le moteur électrique parcourt le tracé enregistré dans la direction sélectionnée (*Navigation, page 26*).

Affichage des détails d'un tracé enregistré

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

- 2 Sélectionnez un tracé enregistré.

- 3 Sélectionnez **Revoir**.

Modification d'un nom de tracé enregistré

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

- 2 Sélectionnez un tracé enregistré.

- 3 Sélectionnez **Modifier**.

- 4 Saisissez un nouveau nom pour le tracé enregistré.

Suppression d'un tracé enregistré

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Tracés** > **Tracés enregistrés**.

La liste des dix tracés enregistrés les plus proches s'affiche.

- 2 Sélectionnez un tracé enregistré.

- 3 Sélectionnez **Supprimer**.

Pilote automatique

⚠ AVERTISSEMENT

Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et prudente de votre bateau. Les fonctions de pilotage automatique du moteur électrique sont des outils qui améliorent l'utilisation de votre bateau. Elles ne vous dégagent pas de vos responsabilités en cas de non-respect de la sécurité à bord. Évitez tout danger de navigation et ne relâchez pas votre surveillance des commandes du moteur.

Avant d'activer une fonction de pilotage automatique, assurez-vous que le moteur est entièrement déployé et que le loquet du support est verrouillé. Activer une fonction de pilotage automatique alors que le moteur n'est pas correctement verrouillé en position déployée peut entraîner un mouvement inattendu du kayak, avec un risque de blessure grave ou de dommage matériel.

Apprenez à utiliser les fonctions de pilotage automatique sur une mer calme et sans danger.

⚠ ATTENTION

Lorsque vous utilisez les fonctions de pilotage automatique, attendez-vous à subir des arrêts, accélérations et virages brusques.

Le moteur électrique Force Current prend en charge des fonctions de pilote automatique telles que le suivi d'un itinéraire planifié, le maintien du cap de votre kayak et le maintien de votre position.

Vous devez étalonner le compas du moteur électrique avant de pouvoir utiliser les fonctions du pilote automatique (*Étalonnage du compas du moteur électrique, page 24*). Vous devez disposer d'un signal GPS pour activer un mode de pilote automatique (*Acquisition d'un signal GPS, page 24*).

Vous pouvez activer et contrôler les modes de pilote automatique à l'aide de la télécommande (*Télécommande, page 11*), des pédales Power Steer (*Utilisation des leviers des pédales, page 35*), d'un traceur, d'un appareil mobile avec l'application ActiveCaptain ou d'une montre Garmin compatible. Pour plus d'informations sur les fonctions du pilote automatique, consultez le *manuel d'utilisation* (garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor).

ASTUCE : dans certaines situations, les modes du pilote automatique peuvent créer plus de turbulences que prévu. Vous pouvez régler les paramètres de sensibilité du pilote automatique pour adapter la sensibilité à différentes conditions (*Réglage de la réactivité du pilote automatique, page 24*).

Le Force Current prend en charge les fonctions de pilote automatique suivantes :

Régulateur de vitesse : le moteur contrôle automatiquement la vitesse de l'hélice pour maintenir une vitesse cible (*Maintien de la vitesse, page 24*).

Ancrage virtuel : le moteur dirige et fait tourner automatiquement l'hélice pour maintenir votre position (*Maintien de votre position, page 25*).

Maintien de cap : le moteur se dirige automatiquement pour maintenir le cap de votre bateau (*Maintien du cap, page 25*).

Suivi de route : le moteur peut diriger et faire fonctionner l'hélice automatiquement pour naviguer vers un waypoint ou le long d'une route ou d'un tracé (*Navigation, page 26*).

Étalonnage du compas du moteur électrique

Avant d'étalonner le compas du moteur électrique, vous devez vous trouver en eau calme, avec suffisamment d'espace pour manœuvrer le kayak en cercle.

AVIS

L'étalonnage du compas du moteur électrique dans des conditions d'eaux agitées et de vent peut affecter négativement les performances du pilote automatique.

- 1 Assurez-vous que le moteur électrique est en position déployée (*Déploiement du moteur, page 6*).
- 2 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Moteur électrique** > **Étalonner** > **Compas**.
- 3 Lorsqu'on vous y invite, suivez les instructions présentées à l'écran pour étalonner le compas.

AVIS

Lors de l'étalonnage du compas, vous devez utiliser le moteur électrique pour diriger le kayak à faible vitesse. L'utilisation d'une pagaie pour diriger le kayak afin d'étalonner le compas peut entraîner des mouvements excessifs, ce qui peut nuire aux performances du pilote automatique.

Si les fonctions du pilote automatique ne fonctionnent pas comme prévu, vous devez répéter le processus d'étalonnage.

Acquisition d'un signal GPS

- 1 Déplacez le kayak vers une zone offrant une vue dégagée du ciel.
- 2 Patientez 30 à 60 secondes pendant que le moteur électrique recherche des satellites.
Lorsque le moteur a acquis une position à l'aide du GPS, le voyant LED  est vert fixe.

Réglage de la réactivité du pilote automatique

Vous pouvez régler le paramètre de sensibilité du pilote automatique pour adapter la sensibilité du pilote automatique à différentes conditions.

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Moteur électrique**.
- 2 Sélectionner une option :
 - Pour régler la sensibilité du mode Blocage de l'ancre, sélectionnez **Réglage de l'ancre**.
 - Pour régler la sensibilité du pilote automatique pour les modes de navigation, y compris le maintien de cap et le régulateur de vitesse, sélectionnez **Sensibilité de navigation**.
- 3 Sélectionnez  ou  pour augmenter ou diminuer la valeur de la sensibilité :
 - Augmentez le réglage de la sensibilité pour rendre le pilote automatique plus réactif. Le moteur vous permettra de contrôler plus précisément votre kayak, mais il pourrait également créer plus de turbulences. Les grands bateaux ou les embarcations lourdes nécessitent souvent des valeurs de sensibilité plus hautes.
 - Réduisez le réglage de la sensibilité pour rendre le pilote automatique moins réactif. Le moteur créera moins de turbulences, mais il pourra être moins précis dans le contrôle du kayak.

Maintien de la vitesse

Avant de pouvoir utiliser les fonctions du pilote automatique, vous devez étalonner le moteur électrique (*Étalonnage du compas du moteur électrique, page 24*).

Le régulateur de vitesse est une fonction du pilote automatique qui définit et maintient une vitesse fond spécifique en s'adaptant automatiquement au vent et au courant.

ASTUCE : vous pouvez utiliser le régulateur de vitesse avec d'autres modes de pilote automatique (*Pilote automatique, page 23*).

Sur la télécommande, appuyez sur .

Le régulateur de vitesse est activé à la vitesse actuelle.

Pour désactiver le régulateur de vitesse et éteindre l'hélice, vous devez appuyer sur .

Maintien de votre position

Avant de pouvoir utiliser les fonctions du pilote automatique, vous devez étalonner le moteur électrique ([Étalonnage du compas du moteur électrique, page 24](#)).

La fonction d'ancrage virtuel utilise le GPS pour maintenir votre position à l'aide du moteur électrique.

Appuyez sur .

REMARQUE : vous pouvez régler la position de l'ancrage virtuel en appuyant sur une touche fléchée de la télécommande ou en utilisant les commandes par gestes ([Utilisation des commandes par gestes pour régler la fonction de maintien de position, page 15](#)).

Pour désactiver l'ancrage virtuel, appuyez de nouveau sur .

Maintien du cap

Avant de pouvoir utiliser les fonctions du pilote automatique, vous devez étalonner le moteur électrique ([Étalonnage du compas du moteur électrique, page 24](#)).

Vous pouvez activer le Maintien de cap pour que votre bateau se déplace dans la même direction que le compas. Le moteur peut ajuster votre cap automatiquement pour compenser la dérive causée par des facteurs tels que le vent et les courants.

1 Dirigez le bateau dans la direction dans laquelle vous souhaitez aller.

2 Appuyez sur .

REMARQUE : vous pouvez régler la direction en appuyant sur  et , ou en utilisant les commandes gestuelles ([Commandes par gestes, page 14](#)).

ASTUCE : lorsque vous utilisez ce mode de pilote automatique, vous pouvez également maintenir votre vitesse à l'aide du régulateur de vitesse ([Maintien de la vitesse, page 24](#)).

Pour désactiver le Maintien de cap et revenir au mode manuel, vous devez sélectionner  ou .

Modification du comportement de la fonction Maintien de cap

Par défaut, la fonction Maintien de cap est en mode Rallier. Ce mode peut ajuster votre cap pour compenser la dérive et maintenir votre bateau dans la même direction. Si vous préférez, vous pouvez choisir le mode Algn. bateau pour la fonction Maintien de cap. Ainsi, elle ignore la dérive et maintient simplement la proue de votre bateau pointée dans la même direction.

1 Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique > Maintien de cap.

2 Sélectionnez **Algn. bateau**.

Vous pouvez sélectionner Rallier pour revenir au mode Maintien de cap par défaut.

Navigation

Avant de pouvoir utiliser les fonctions du pilote automatique, vous devez étalonner le moteur électrique (*Étalonnage du compas du moteur électrique, page 24*).

Le moteur électrique utilise le GPS pour diriger le bateau vers un waypoint ou pour suivre une route ou un tracé.

1 Sur la télécommande, sélectionnez une option :

- Lancez la navigation vers un waypoint enregistré (*Navigation vers un waypoint, page 19*).
- Lancez la navigation d'une route enregistrée (*Navigation d'une route, page 20*).
- Lancez le parcours du tracé actif en sens inverse (*Navigation vers le début d'un tracé actif, page 21*).
- Lancez la navigation d'un tracé enregistré (*Parcours d'un tracé enregistré, page 22*).

REMARQUE : vous pouvez aussi utiliser le moteur électrique pour suivre des itinéraires d'auto guidage quand vous lancez la navigation à partir d'un traceur connecté. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation du traceur.

Le message Navigation s'affiche sur l'écran de la télécommande et le moteur électrique dirige automatiquement le bateau vers sa destination.

2 Réglez la vitesse selon les besoins.

ASTUCE : lorsque vous utilisez ce mode de pilote automatique, vous pouvez également maintenir votre vitesse à l'aide du régulateur de vitesse (*Maintien de la vitesse, page 24*).

Interruption et reprise de la navigation

1 Pendant la navigation, sur la télécommande, sélectionnez une option :

- Pour mettre la navigation en pause en conservant la même direction et la même vitesse, sélectionnez  > **Veille**.
- Pour mettre la navigation en pause et activer le verrou d'ancre, appuyez sur .

La navigation s'interrompt et le moteur électrique repasse en mode manuel ou maintient votre position grâce au verrou d'ancre.

2 Sélectionnez  > **Suivre l'itinéraire** ou appuyez sur  pour reprendre la navigation.

3 Si besoin, activez l'hélice.

Arrêt de la navigation

Sélectionnez  > **Arrêter la navigation**.

La navigation s'interrompt et le moteur électrique repasse en mode manuel.

Paramètres

Paramètres du moteur électrique

Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique.

Wi-Fi : définit les préférences de réseau sans fil pour le moteur électrique (*Paramètres du réseau sans fil, page 28*).

Étalonner : permet d'étalonner le compas du moteur électrique (*Étalonnage du compas du moteur électrique, page 24*) et de définir le décalage du moteur électrique par rapport à l'étrave.

Mode direction : permet de choisir la façon dont les pédales Power Steer dirigent le bateau (*Inversion de la réponse de la direction, page 35*).

Mde contour. bal. MOB : permet à l'hélice de fonctionner même lorsque le moteur a perdu la connexion avec la balise MOB (*Neutralisation de la balise MOB, page 30*).

Touches program. : permet de changer la fonction des leviers sur les pédales Power Steer (*Modification de la fonction des leviers de pédale, page 35*).

Unités : permet de définir les unités de mesure.

Gestion de la batterie : permet de définir les paramètres relatifs à la batterie du moteur électrique (*Paramètres de gestion de la batterie, page 28*).

Bip sonore : permet d'activer ou de désactiver les bips de notification du pilote automatique.

Allumage automatique : permet d'activer le moteur électrique lorsque vous mettez sous tension le système.

Maintien de cap : permet de définir le comportement de la fonction de maintien de cap (*Modification du comportement de la fonction Maintien de cap, page 25*).

Navig. arrivée : définit le comportement du moteur électrique lorsque vous atteignez la fin d'une route. Si vous activez l'option Blocage de l'ancre, le moteur électrique maintient sa position à l'aide de la fonction de verrou d'ancre jusqu'à ce que le bateau atteigne la fin de la route. Si vous activez le paramètre Manuel, l'hélice se désactive lorsque le bateau atteint la fin de la route.

ATTENTION

Si vous utilisez l'option Manuel pour le paramètre Navig. arrivée, vous devez être prêt à prendre le contrôle du bateau.

Réglage de l'ancre : permet de définir le niveau de réponse du pilote automatique en mode ancrage virtuel (*Réglage de la réactivité du pilote automatique, page 24*).

Sensibilité de navigation : permet de définir le niveau de réponse du pilote automatique dans les autres modes (*Réglage de la réactivité du pilote automatique, page 24*).

Effacer données utilis : permet de supprimer tous les waypoints, toutes les routes et tous les tracés enregistrés ainsi que votre tracé actif.

REMARQUE : si vous êtes connecté à un traceur, cette option efface les données utilisateur du moteur électrique et du traceur connecté.

Rest. param déf. : permet de restaurer les paramètres par défaut du moteur électrique.

REMARQUE : la restauration des paramètres par défaut n'efface pas les données utilisateur stockées dans le moteur électrique ni sur les traceurs connectés.

Paramètres du réseau sans fil

Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique > Wi-Fi.

REMARQUE : le mode Wi-Fi® actif s'affiche en haut de l'écran.

Mode : permet de définir le mode Wi-Fi. Vous pouvez désactiver la technologie Wi-Fi, rejoindre le réseau d'un traceur ou créer un point d'accès sans fil pour utiliser l'application ActiveCaptain ([Connexion à un appareil mobile avec l'application ActiveCaptain, page 36](#)).

Configurer > Nom : permet de définir le nom du point d'accès sans fil sur le moteur électrique (mode ActiveCaptain uniquement).

Configurer > Mot de passe : permet de définir le mot de passe du point d'accès sans fil sur le moteur électrique (mode ActiveCaptain uniquement).

Paramètres de gestion de la batterie

Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique > Gestion de la batterie.

Indicateur : permet de choisir l'aspect de l'indicateur de batterie du moteur électrique : icône et valeur numérique de tension.

Configuration de la batterie : permet d'indiquer le type de batterie connectée au moteur électrique, ce qui permet de calculer le statut de la batterie.

Paramètres de la télécommande

Sur la télécommande, sélectionnez le  > Paramètres > Télécommande.

Rétroéclairage : permet de régler les paramètres du rétroéclairage. ([Paramètres du rétroéclairage, page 28](#))

Bip sonore : permet de configurer le bip pour qu'il sonne en cas d'alarmes et lorsque vous appuyez sur un bouton.

Extinction automatique : permet de définir le délai au bout duquel la télécommande s'éteint automatiquement.

Étalonner : permet d'étalonner la télécommande pour la fonction de contrôle par gestes ([Étalonnage de la télécommande, page 16](#)).

Couplage : permet de coupler la télécommande avec le moteur électrique ([Couplage de la télécommande, page 16](#)).

Langue : définit la langue du texte à l'écran.

Rest. param déf. : permet de restaurer les paramètres d'usine de la télécommande. Cette option restaure les paramètres de configuration par défaut de la télécommande, mais ne supprime pas les données utilisateur enregistrées.

Paramètres du rétroéclairage

Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Télécommande > Rétroéclairage.

Touches : permet de régler le rétroéclairage pour qu'il s'active lorsque vous appuyez sur un bouton.

Alarmes : permet de régler le rétroéclairage pour qu'il s'active lorsqu'une alarme sonne sur la télécommande.

Temporisation : permet de définir le délai au bout duquel le rétroéclairage sera désactivé.

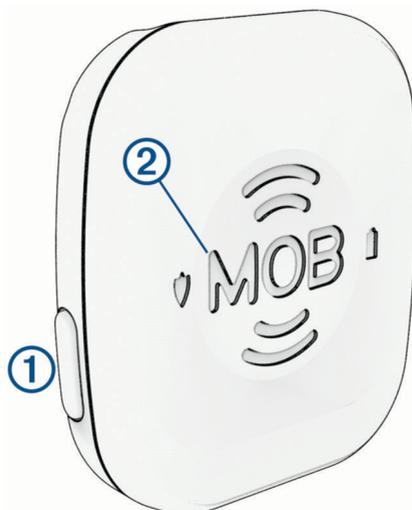
Luminosité : règle le niveau de luminosité du rétroéclairage.

Balise MOB

La balise MOB (Homme à la mer) est un accessoire inclus conçu pour renforcer votre sécurité lorsque vous quittez le kayak. Lorsque la balise MOB est activée et couplée au moteur électrique, l'hélice s'arrête automatiquement dès que la balise est immergée.

⚠ AVERTISSEMENT

Pour que cette fonction d'arrêt automatique fonctionne comme prévu, vous devez porter la balise MOB sur vous et vous assurer qu'elle est allumée et couplée au moteur électrique. Si la balise MOB n'est pas allumée, couplée et portée, ou si elle n'est pas immergée, le moteur électrique ne coupe pas automatiquement l'hélice. Quitter le kayak alors que l'hélice est en fonctionnement peut entraîner des blessures graves, voire mortelles.



①

Bouton d'alimentation et d'interface :

- Appuyez sur ce bouton pour vérifier l'état et le niveau de batterie de la balise.
- Maintenez ce bouton enfoncé pour allumer ou éteindre la balise.

Bouton MOB :

- Appuyez longuement sur ce bouton pour arrêter l'hélice.
- Une fois de retour dans le kayak, appuyez pour effacer le statut MOB et reprendre le fonctionnement normal du moteur

②

⚠ AVERTISSEMENT

Avant de reprendre l'utilisation normale du moteur, assurez-vous que la zone autour du moteur est dégagée. La reprise du fonctionnement alors que des personnes se trouvent à proximité du moteur pourrait entraîner des blessures graves, voire mortelles.

ASTUCE : vous pouvez également effacer le statut MOB en appuyant sur le bouton MOB OVERRIDE du moteur électrique ou en ignorant le message d'alerte affiché sur la télécommande ou le traceur connecté.



Lorsque vous appuyez sur le bouton d'alimentation, la couleur du voyant LED indique le statut de connexion de la balise :

- Vert : connectée.
- Rouge : non connectée.



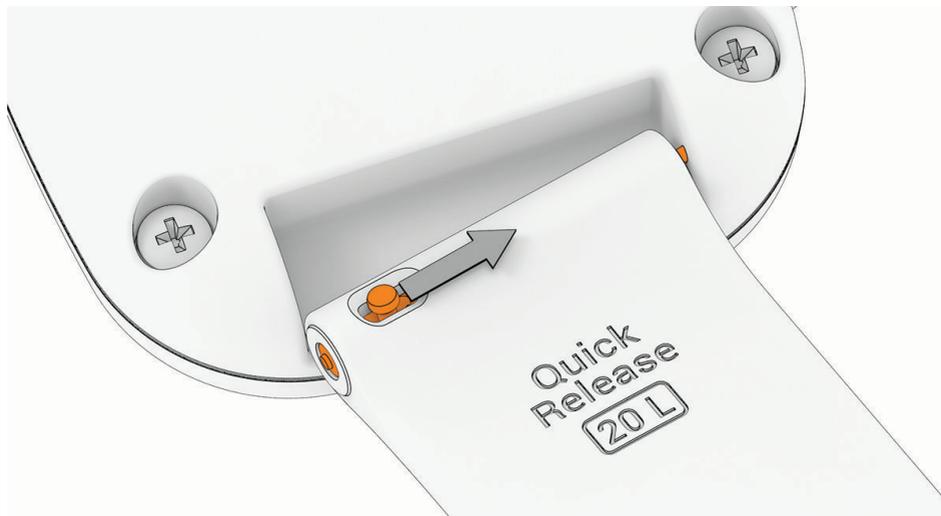
Lorsque vous appuyez sur le bouton d'alimentation, la couleur du voyant LED indique le niveau de batterie de la balise :

- Vert : le niveau de charge de la batterie est élevé.
- Orange : le niveau de charge de la batterie est moyen.
- Rouge : le niveau de charge de la batterie est faible.

Fixation du bracelet ou de l'anneau du mousqueton

La balise MOB est emballée avec un anneau de mousqueton, un bracelet et un porte-clés flottant. Vous pouvez utiliser l'anneau du mousqueton pour fixer la balise MOB à vos vêtements, ou vous pouvez attacher la balise MOB au bracelet pour la porter à votre poignet. Vous pouvez également fixer le porte-clés flottant au mousqueton ou au bracelet pour éviter que la balise MOB ne coule si elle est accidentellement perdue dans l'eau. Procédez comme suit pour fixer le bracelet ou l'anneau du mousqueton à la balise MOB.

- 1 Insérez une extrémité de la barre à ressort du bracelet ou de l'anneau du mousqueton dans l'un des trous de la balise MOB.
- 2 Faites glisser le poussoir pour rétracter l'autre extrémité de la tige à ressort.



- 3 Alignez la barre à ressort sur l'autre trou de la balise MOB, puis relâchez le poussoir.

Neutralisation de la balise MOB

Si le moteur électrique perd la connexion avec la balise MOB alors que vous êtes toujours dans le kayak, vous pouvez neutraliser temporairement la fonction MOB pour reprendre le contrôle du moteur.

⚠ AVERTISSEMENT

Avant de reprendre l'utilisation normale du moteur, assurez-vous que la zone autour du moteur est dégagée. La reprise du fonctionnement alors que des personnes se trouvent à proximité du moteur pourrait entraîner des blessures graves, voire mortelles.

Après la perte de connexion entre le moteur et la balise MOB, et une fois l'hélice arrêtée, choisissez l'une des options suivantes :

- Sur la télécommande du moteur électrique, sélectionnez  > **Paramètres** > **Moteur électrique** > **Mde contour. bal. MOB.**
- Maintenez enfoncé le bouton MOB OVERRIDE situé sur le dessus du boîtier du moteur électrique pendant 5 secondes.

Le moteur émet un signal sonore prolongé lorsqu'il active ou désactive le Mde contour. bal. MOB. Lorsque le Mde contour. bal. MOB est activé, le moteur émet des bips réguliers et le voyant LED d'état de l'icône  clignote en jaune.

Si vous récupérez la balise MOB et que la connexion avec le moteur électrique est rétablie, le Mde contour. bal. MOB est automatiquement désactivé. Pour revenir au fonctionnement normal, vous devez appuyer sur le bouton MOB de la balise MOB ou bien ignorer le message MOB affiché sur la télécommande ou le traceur connecté.

Couplage d'une balise MOB avec le moteur électrique Force Current

La balise MOB fournie avec le moteur Force Current est déjà couplée en usine. Procédez comme suit pour coupler une nouvelle balise MOB avec le moteur électrique.

- 1 Vérifier que le moteur électrique est allumé.
- 2 Maintenez enfoncé le bouton d'alimentation sur le côté de la balise MOB pour l'allumer.
L'icône  de la balise clignote en rouge.
- 3 Sur le moteur, appuyez trois fois sur .
La LED de l'icône  clignote en bleu pendant la recherche de connexion.
- 4 Assurez-vous que la balise MOB se trouve à moins de 1 m (3 pi) du moteur électrique.
- 5 Appuyez rapidement trois fois sur le bouton d'alimentation de la balise.
L'icône  de la balise clignote en bleu pendant la recherche de connexion.

Une fois la connexion établie, le voyant LED d'état de l'icône  sur le moteur s'allume en vert fixe.

Remplacement de la pile de la balise MOB

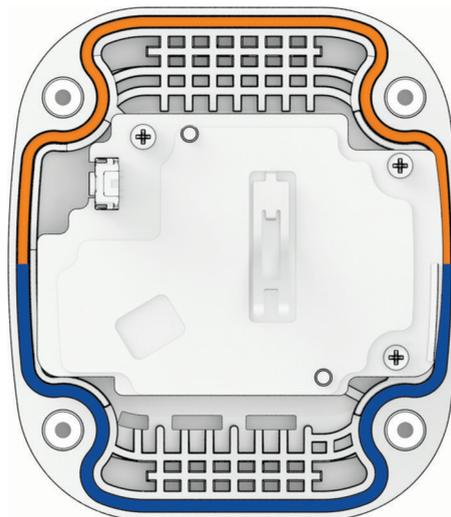
⚠ AVERTISSEMENT

Consultez le guide *Informations importantes sur le produit et la sécurité* inclus dans l'emballage du produit pour prendre connaissance des avertissements et autres informations importantes sur le produit.

- 1 À l'aide d'un tournevis cruciforme n° 1, desserrez les quatre vis imperdables pour retirer le capot arrière.



- 2 Soulevez délicatement la languette blanche pour libérer la pile du capot arrière.
- 3 Placez la nouvelle pile dans le capot arrière, côté positif (+) vers le bas.
- 4 Assurez-vous que le joint en caoutchouc du capot avant de la balise MOB n'est pas cassé et qu'il est bien en place dans sa rainure.
Le joint doit être installé dans une orientation précise dans la rainure.



AVIS

Si le joint n'est pas correctement installé dans la rainure, l'étanchéité n'est pas assurée, ce qui entraîne la défaillance de la balise MOB lorsqu'elle est plongée dans l'eau. Pour toute information concernant l'achat d'un joint de remplacement, consultez le *Manuel d'entretien sur le terrain* sur garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

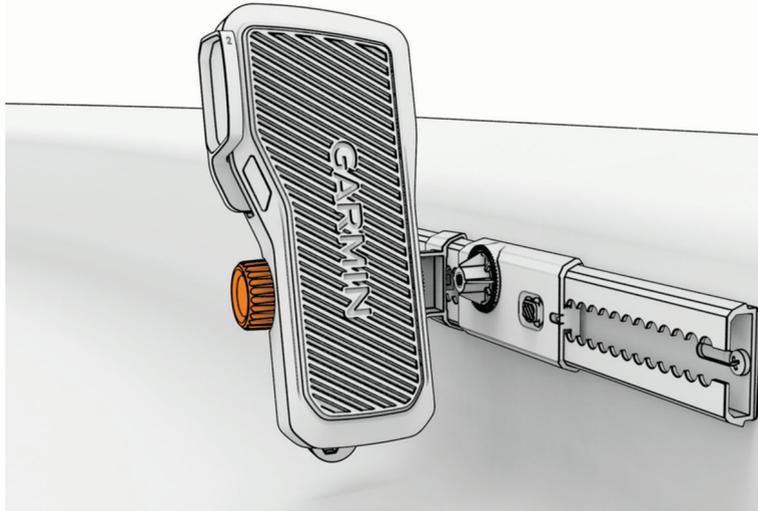
Après avoir remplacé la pile, vous devrez peut-être coupler à nouveau la balise MOB (*Couplage d'une balise MOB avec le moteur électrique Force Current, page 31*).

Pédales Power Steer

Les pédales Power Steer sont un accessoire en option inclus avec certains modèles.

Fixation des pédales aux rails

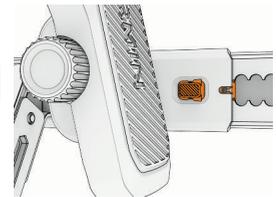
- 1 Aligned la vis située à l'extérieur de la pédale avec la douille filetée du support de pédale sur le rail, puis tournez le bouton situé de l'autre côté de la pédale dans le sens des aiguilles d'une montre pour fixer la pédale au support de pédale.



- 2 Inclinez la pédale d'avant en arrière pour vérifier son amplitude de mouvement et ajustez l'angle de la pédale si nécessaire.
- 3 Si nécessaire, appuyez sur le bouton du support de pédale et faites-le glisser le long du rail pour positionner la pédale à une distance confortable.

AVIS

Ne déplacez pas les supports de pédale jusqu'à l'une ou l'autre extrémité du rail de pédale. Si le support de pédale chevauche l'une des vis de montage du rail de pédale, il peut devenir difficile de le déplacer.



- 4 Répétez les étapes pour l'autre pédale.

ASTUCE : vous pouvez vérifier les endroits où les pédales se connectent aux supports de pédales pour vous assurer que les deux pédales sont installées avec le même angle.

AVIS

Vous devez retirer les pédales des supports de pédales avant de transporter le kayak. Les pédales peuvent se desserrer pendant le transport, ce qui pourrait provoquer des dommages matériels.

Direction à l'aide des pédales

⚠ AVERTISSEMENT

Apprenez à utiliser les fonctions des pédales sur une mer calme et sans danger. Commencez par de petits mouvements jusqu'à ce que vous soyez à l'aise avec les réactions de la pédale.

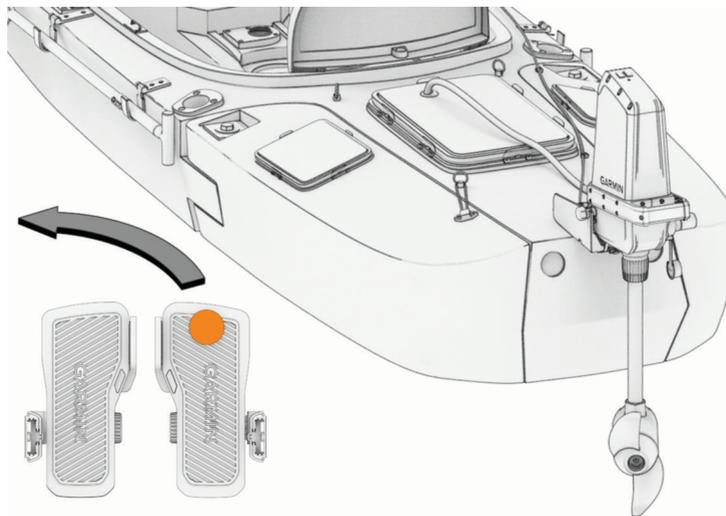
Il est possible d'incliner chaque pédale vers l'avant ou vers l'arrière à partir d'une position neutre. Plus vous inclinez les pédales dans l'une ou l'autre direction, plus l'hélice tourne rapidement. La position combinée des deux pédales détermine l'angle du moteur d'entraînement de l'hélice.

- Pour avancer, inclinez les deux pédales vers l'avant.
- Pour reculer, inclinez les deux pédales vers l'arrière.

⚠ AVERTISSEMENT

Lorsque vous utilisez le moteur électrique pour faire reculer votre kayak, la direction peut devenir imprévisible en raison de l'interférence de la coque avec la poussée du moteur. Restez vigilant et attentif à votre environnement lors des manœuvres en marche arrière, afin d'éviter tout risque de blessure ou de dommage matériel en cas de collision accidentelle.

- Pour tourner à gauche, inclinez la pédale droite vers l'avant tout en maintenant la pédale gauche en position neutre.



L'avant du moteur d'entraînement de l'hélice tourne vers la droite, ce qui tourne le kayak vers la gauche.

- Pour tourner à droite, inclinez la pédale gauche vers l'avant tout en maintenant la pédale droite en position neutre.

L'avant du moteur d'entraînement de l'hélice tourne vers la gauche, ce qui tourne le kayak vers la droite.

- Pour faire pivoter votre kayak à un angle plus serré, inclinez une pédale vers l'avant tout en inclinant l'autre pédale vers l'arrière.

L'avant du moteur d'entraînement de l'hélice tourne jusqu'à 90 degrés, selon l'angle relatif de chaque pédale.

REMARQUE : à des angles de direction supérieurs à 45 degrés, la vitesse d'entraînement de l'hélice est automatiquement limitée pour réduire les turbulences.

Vous pouvez inverser la réponse de la pédale droite et de la pédale gauche pour simuler une direction avec une barre commandée par câble (*Inversion de la réponse de la direction, page 35*).



Inversion de la réponse de la direction

Par défaut, les pédales Power Steer émulent une direction différentielle, comme celle d'une tondeuse à rayon de braquage zéro. Vous pouvez inverser la réponse de la pédale droite et de la pédale gauche pour simuler une direction avec une barre commandée par câble.

1 Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique > Mode direction.

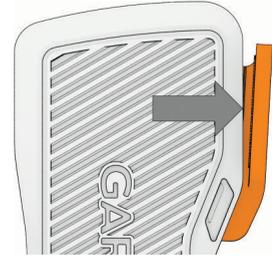
2 Sélectionnez Barre.

Vous pouvez sélectionner Virage sur place pour revenir au mode de direction par défaut.

Utilisation des leviers des pédales

Vous pouvez utiliser les leviers sur chacune des pédales pour activer les modes de pilote automatique.

- Pour activer ou désactiver le **Maintien de cap**, appuyez sur le levier de la pédale gauche.
- Pour activer ou désactiver le **Blocage de l'ancre**, appuyez sur le levier de la pédale droite.



Modification de la fonction des leviers de pédale

1 Sur la télécommande, sélectionnez  > Paramètres > Moteur électrique > Touches program..

2 Sélectionner une option :

- Pour configurer le levier de la pédale droite, sélectionner **Pédale droite**.
- Pour configurer le levier de la pédale gauche, sélectionner **Pédale gauche**.

3 Sélectionner une option :

- Pour désactiver le levier de pédale, sélectionnez **Aucun(e)**.
- Pour activer ou désactiver l'ancrage virtuel lorsque vous appuyez sur le levier de pédale, sélectionnez **Blocage de l'ancre**.
- Pour activer ou désactiver le maintien de cap lorsque vous appuyez sur le levier de pédale, sélectionnez **Maintien de cap**.
- Pour marquer un waypoint à votre position actuelle lorsque vous appuyez sur le levier de pédale, sélectionnez **Marquer un waypoint**.

Couplage des pédales

Si les pédales étaient incluses avec le moteur électrique, elles ont déjà été couplées en usine. Procédez comme suit pour coupler un nouveau jeu de pédales.

Vous devez coupler chaque pédale séparément.

1 Vérifier que le moteur électrique est allumé.

2 Sur le moteur électrique, appuyez trois fois sur  pour passer en mode couplage.

La LED de l'icône  clignote en bleu pendant la recherche de connexion.

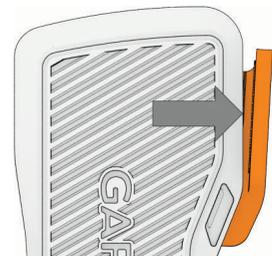
3 Placez une pédale à moins de 1 mètre (3 pieds) du moteur électrique.

4 Appuyez trois fois sur le levier de la pédale.

Le voyant LED de la pédale clignote en bleu lorsqu'elle recherche une connexion, et devient vert fixe lorsque la connexion est établie.

5 Répétez les étapes 2 à 4 pour coupler l'autre pédale.

ASTUCE : à titre de test, lorsque vous appuyez sur le levier de pédale, le voyant LED clignote en vert pour indiquer que la pédale est couplée au moteur, ou en rouge pour indiquer qu'elle ne l'est pas.



Installation des piles dans les pédales

Chaque pédale nécessite deux piles AA (non fournies). Pour des résultats optimaux, utilisez des piles au lithium.

ASTUCE : vous pouvez appuyer deux fois sur le levier de pédale pour tester le niveau. Le voyant LED de la pédale devient vert, jaune ou rouge pour indiquer le niveau général de la batterie.

- 1 Sur une pédale, tournez l'anneau en D dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, puis soulevez-le pour retirer le cache.
- 2 Insérez deux piles AA en respectant la polarité.
- 3 Remettez le cache de la batterie en place et tournez l'anneau en D dans le sens des aiguilles d'une montre.
- 4 Répétez ces étapes pour l'autre pédale.

Voyant LED d'état

La LED de chaque pédale Power Steer s'allume pour indiquer le statut de la pédale.

Vert	La pédale est connectée au moteur électrique et une commande de levier a été activée.
Bleu	La pédale est en mode couplage.
Blanc	La pédale est connectée et a été placée en position neutre.
Violet	La pédale installe une mise à jour logicielle. AVIS Vous ne devez pas couper l'alimentation de la pédale pendant la mise à jour du logiciel, car vous risqueriez d'endommager la pédale.
Rouge	Le levier de pédale a été activé, mais la pédale n'est pas connectée au moteur électrique.

Connexion à un appareil mobile avec l'application ActiveCaptain

Vous pouvez connecter un appareil mobile au moteur électrique via l'application ActiveCaptain. Cette application vous offre un moyen rapide et simple d'interagir avec votre moteur électrique et de mettre à jour le logiciel de l'appareil.

- 1 Sur la télécommande, sélectionnez  > **Paramètres** > **Moteur électrique** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Configurer**.
- 2 Entrez le nom et le mot de passe de ce réseau.
- 3 Depuis la boutique d'applications sur votre appareil mobile, installez et ouvrez l'application ActiveCaptain.
- 4 Approchez l'appareil mobile du moteur électrique.
- 5 Dans les paramètres de votre appareil mobile, ouvrez la page des connexions Wi-Fi et connectez-vous au moteur électrique à l'aide du nom et du mot de passe que vous avez saisis à l'étape précédente.

Connexion à un traceur de cartes et combinés GPS

Votre traceur Garmin compatible doit être doté de la dernière version du logiciel pour que vous puissiez connecter le moteur électrique.

Vous pouvez connecter le moteur électrique à un traceur Garmin compatible sans fil. Une fois connecté à un traceur compatible, vous pouvez contrôler le moteur électrique à partir de ce traceur.

- 1 Activez le traceur et le moteur électrique.
- 2 Assurez-vous que le traceur est l'hôte du réseau sans fil.
REMARQUE : si vous avez plusieurs traceurs installés, un seul d'entre eux héberge le réseau sans fil. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation du traceur.
- 3 Sur le traceur, sélectionnez **Paramètres > Communications > Périphériques sans fil > Moteur électrique Garmin > Démarrer**.
- 4 Sur l'écran du moteur électrique, appuyez sur  trois fois pour passer en mode couplage.
Le voyant LED  du moteur électrique s'allume en bleu quand celui-ci cherche à se connecter au traceur, puis passe au vert quand la connexion est établie.
Un message de confirmation s'affiche sur le traceur lorsque la connexion est établie.
- 5 Une fois le traceur et le moteur électrique correctement connectés, activez la barre du moteur électrique sur le traceur pour contrôler le moteur.
Consultez la dernière version du manuel d'utilisation de votre traceur pour obtenir des instructions d'utilisation complètes.

Connexion à une montre Garmin

Vous pouvez connecter le moteur électrique sans fil à une montre Garmin compatible et contrôler le moteur à l'aide de l'application Moteur électrique sur cette montre.

La première fois que vous connectez le moteur à votre montre, vous devez coupler les appareils. Une fois le couplage effectué, la montre se connecte automatiquement au moteur lorsque vous l'allumez et qu'il se trouve à portée.

- 1 Vérifiez que le moteur électrique est allumé et qu'une télécommande y est connectée.
- 2 Approchez votre montre Garmin compatible à moins de 3 m (10 pi) du moteur électrique.
- 3 Sur la montre, maintenez le bouton **MENU** enfoncé.
- 4 Sélectionnez **Capteurs et accessoires > Ajouter nouv. > Moteur électrique**.
- 5 Sur l'écran du moteur électrique, appuyez sur  trois fois pour passer en mode couplage.
 sur l'écran du moteur électrique s'allume en bleu quand celui-ci cherche une connexion, puis passe au vert quand la connexion est établie.
- 6 Confirmez le code de couplage affiché sur la montre, ainsi que sur la télécommande connectée.

Vous pouvez appuyer sur START et sélectionner Moteur électrique dans la liste des activités et applications pour ouvrir les commandes du moteur électrique.

Mises à jour logicielles

Vous pouvez vous rendre sur garmin.com/support/software/marine/ pour obtenir des informations sur les dernières mises à jour logicielles pour vos appareils marins Garmin.

Besoins et calendrier d'entretien

AVIS

Si vous avez utilisé le moteur dans de l'eau salée ou saumâtre, il est conseillé de le rincer entièrement à l'eau claire et d'appliquer un spray silicone à base d'eau à l'aide d'un chiffon doux. Évitez de pulvériser de l'eau sur le moteur, afin d'éviter toute infiltration qui pourrait endommager le produit.

Pour conserver votre garantie, vous devez effectuer certaines tâches d'entretien de routine pour préparer votre moteur pour la saison.

Pour le moteur électrique Force Current :

- Vérifiez l'extrémité de la corde de traction sous le loquet du support et refaites un nœud d'arrêt si nécessaire.
- Vérifiez le mouvement du loquet du support. S'il ne revient pas en place de manière fluide, nettoyez et lubrifiez-le.
- Vérifiez l'extrémité de la corde de traction au niveau de la poignée et refaites un nœud d'arrêt si nécessaire.
- Vérifiez les poulies de la corde dans le support moteur et dans la cale et assurez-vous qu'elles tournent librement. Nettoyez ou remplacez toute pièce endommagée si nécessaire.
- Vérifiez la poignée de traction et remplacez-la si elle présente des fissures ou d'autres signes d'usure.
- Vérifiez l'ensemble de la corde de traction pour détecter d'éventuels effilochages ou signes d'usure. Remplacez-la si nécessaire.
- Vérifiez les œillets et la cale. Serrez les vis de montage si nécessaire. Remplacez les œillets et la cale s'ils présentent des fissures ou d'autres signes d'usure.
- Vérifiez les vis fixant le support au kayak. Serrez-les ou remplacez-les si nécessaire.
- Vérifiez la surface de montage autour du support. En cas de signes d'usure, pensez à renforcer la surface de montage et à réinstaller le support.
- Vérifiez le support du moteur et remplacez-le s'il présente des fissures ou d'autres signes de détérioration.
- Vérifiez les molettes du moteur et remplacez-les si elles présentent des fissures ou d'autres signes de détérioration.
- Vérifiez que le câble d'alimentation n'est pas usé sur toute sa longueur et remplacez-le si nécessaire.
- Vérifiez que le connecteur du câble d'alimentation n'est pas corrodé ou que les broches ne sont pas tordues. Nettoyez ou remplacez le câble si nécessaire.
- Vérifiez que le capuchon de protection du connecteur d'alimentation sur le moteur est bien ajusté pour protéger le connecteur. Remplacez le capuchon du connecteur si nécessaire.
- Vérifiez les anodes sur le moteur d'entraînement de l'hélice et remplacez-les si nécessaire (*Vérification des anodes sacrificielles, page 41*).
- Vérifiez l'hélice pour vous assurer que son écrou est serré à un couple de 16,27 Nm (12 lbf-ft).
- Vérifiez l'état d'usure de l'hélice. Remplacez-la si nécessaire (*Remplacement de l'hélice, page 10*).

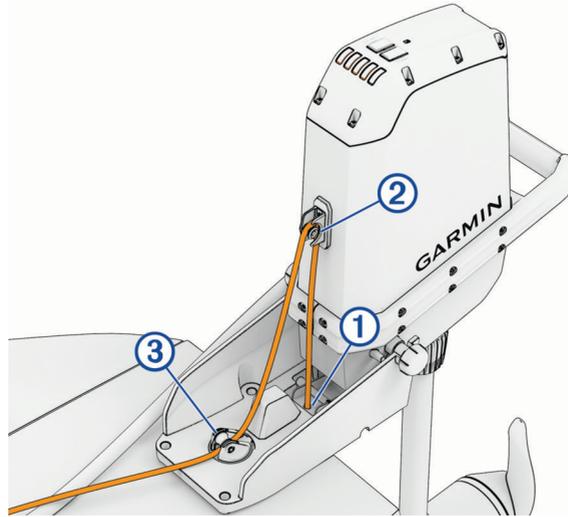
Pour les pédales Power Steer :

- Vérifiez les vis fixant les rails de pédales au kayak. Serrez si nécessaire.
- Vérifiez le compartiment à piles des pédales pour vous assurer que les piles ne sont pas cassées. Nettoyez les contacts des piles si nécessaire.

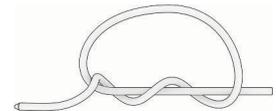
Vous pouvez commander les pièces de rechange et accessoires les plus courants sur [garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor](https://www.garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor). Pour obtenir des instructions d'entretien et des informations sur d'autres pièces de rechange, consultez le *Manuel d'entretien sur le terrain* sur [garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor](https://www.garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor).

Remplacement de la corde

- 1 Coupez la corde usée ou endommagée et retirez-la du moteur et de la poignée.
- 2 Faites passer une extrémité de la nouvelle corde dans la languette de déverrouillage métallique du support ①.

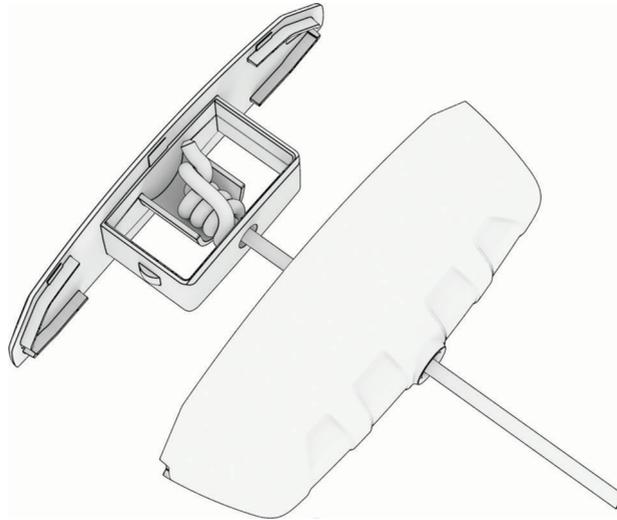


- 3 Faites un nœud d'arrêt à l'extrémité de la nouvelle corde située sous le support afin d'empêcher la corde de sortir par la languette de déverrouillage.
- 4 Faites passer la corde vers le haut à travers l'œillet situé à l'avant du moteur ②.
- 5 Guidez la corde vers le bas et faites-la passer dans la pulley pivotante du support ③.
- 6 Faites passer la corde à travers les œillets et la cale.
- 7 Installez la poignée sur la nouvelle corde (*Installation de la poignée à corde, page 40*).



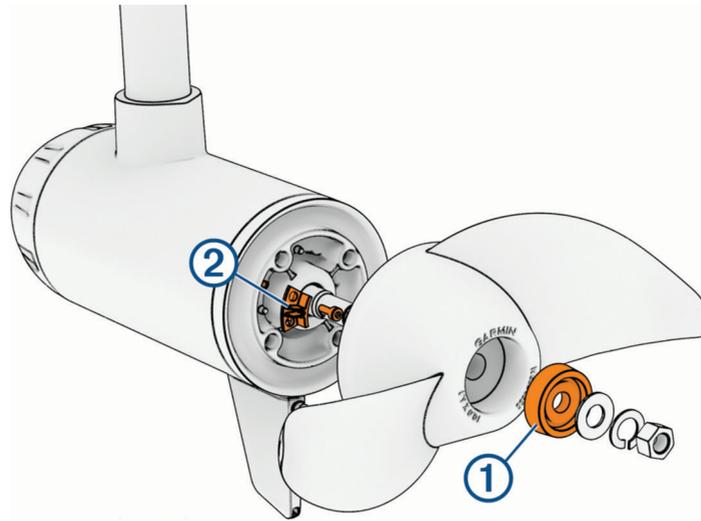
Installation de la poignée à corde

- 1 Faites passer l'extrémité de la corde dans les deux parties de la poignée de traction.
- 2 Coupez la corde en laissant un peu de marge afin de pouvoir la saisir facilement en position assise dans le kayak.
ASTUCE : il est recommandé de couper la corde à environ 20 cm (8 po) de la cale pour que la poignée reste proche de la cale lorsque le moteur est déployé.
- 3 Faites un nœud d'arrêt pour bloquer la corde à l'intérieur de la poignée.
- 4 Si nécessaire, coupez et brûlez l'extrémité de la corde pour éviter qu'elle ne s'effiloche.
- 5 Emboîtez les deux parties de la poignée pour les assembler.



Vérification des anodes sacrificielles

- 1 À l'aide d'une douille de 15 mm ($\frac{9}{16}$ po), desserrez l'écrou à l'extrémité de l'hélice.
- 2 Retirez l'hélice et mettez de côté l'écrou, la rondelle Grower et la rondelle plate.
- 3 Retirez et examinez l'anode de l'hélice ①.



- 4 À l'aide d'une clé Allen de 3 mm, retirez et examinez l'anode d'entraînement de l'hélice ②.
- 5 Sélectionner une option :
 - Si l'anode fait encore au moins la moitié de sa taille d'origine, nettoyez-la à l'aide d'une brosse métallique ou de papier abrasif.

AVIS

Pensez à retirer l'anode du moteur avant de la nettoyer avec une brosse métallique ou du papier abrasif. Si vous la nettoyez alors qu'elle est encore installée sur le moteur, vous risquez d'endommager le moteur, d'accélérer la corrosion et de raccourcir la durée de vie du moteur.

- Si l'anode fait moins de la moitié de sa taille d'origine, jetez-la et achetez une anode de rechange.

Vous pouvez acheter un jeu d'anodes de rechange sur [garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor](https://www.garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor).

AVIS

Lorsque vous réinstallez l'hélice sur le moteur d'entraînement de l'hélice, serrez l'écrou de l'hélice selon un couple de 16,27 Nm (12 lb-ft) pour le fixer correctement.

Caractéristiques techniques

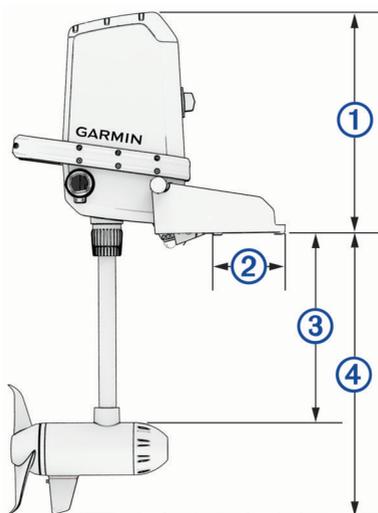
Moteur électrique

Poids	Moteur uniquement : 10,1 kg (22,2 lb) Avec support et câble : 12,6 kg (27,8 lb)
Température de fonctionnement	De -5° à 40°C (de 32° à 104°F)
Température de stockage	De -40 à 85 °C (de -40 à 185 °F)
Résistance à l'eau	Boîtier du système de direction : IEC 60529 IPX7 ⁶ Boîtier du moteur d'entraînement de l'hélice : IEC 60529 IPX8 ⁷
Distance de sécurité du compas	91 cm (3 ft)
Longueur du câble d'alimentation	165 cm (5 pi 5 po)
Alimentation	De 12 à 24 V c.c.
Ampérage d'entrée	40 A (continu)
Disjoncteur (non fourni)	32 V c.c ou supérieur, adapté au courant continu de 40 A REMARQUE : vous pouvez protéger le système en utilisant un disjoncteur plus grand, sans dépasser les 60 A, si vous l'utilisez par fortes chaleurs ou si vous partagez le circuit avec d'autres appareils. Avant de passer à un tel disjoncteur, vous devez vérifier que le câblage de votre bateau respecte les normes s'il est équipé de ce disjoncteur.
Consommation électrique maximale	420 W à 12 V c.c. 768 W à 24 V c.c.
Fréquence sans fil et puissance de transmission	2,4 GHz à 19,0 dBm maximum

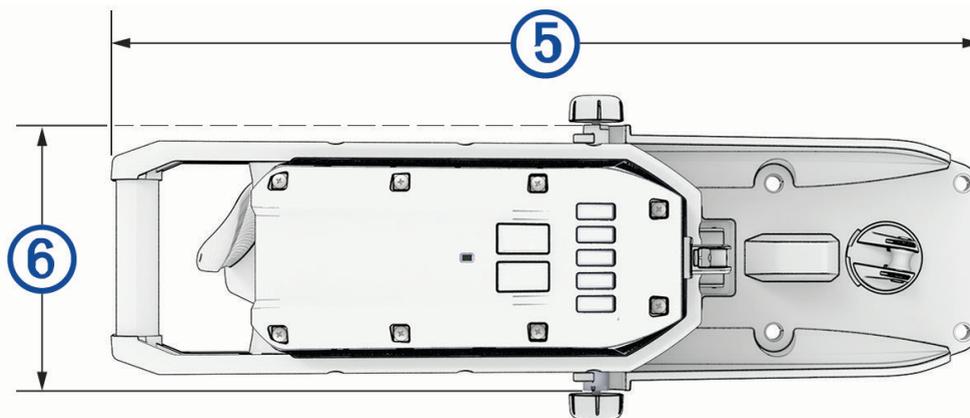
⁶ Résiste à une immersion accidentelle dans un mètre d'eau pendant 30 minutes.

⁷ Résiste à une immersion continue dans l'eau jusqu'à 3 mètres de profondeur.

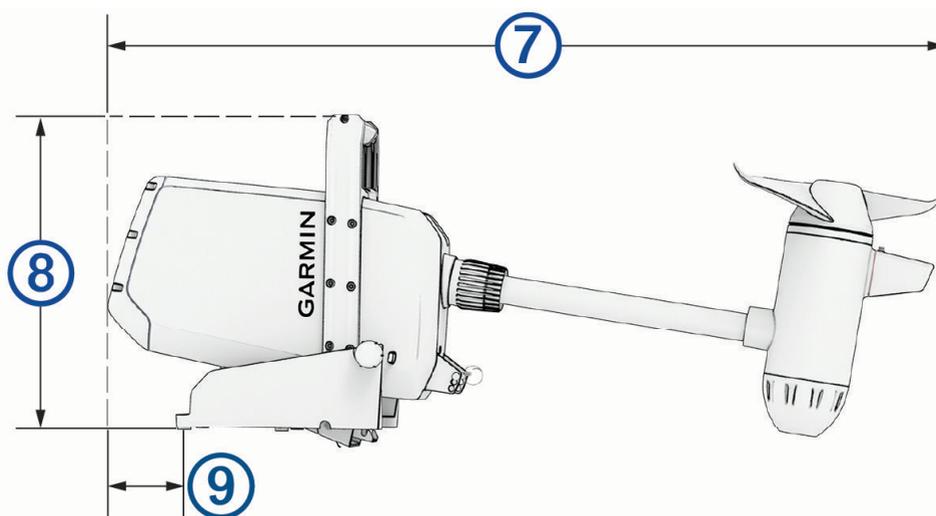
Dimensions



①	431 mm (17 po)
②	29 mm (1 1/8 po)
③	290 mm (11 3/8 po) min. 422 mm (16 5/8 po) max.
④	470 mm (18 1/2 po) min. 602 mm (23 3/4 po) max.



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



⑦	1 005 mm (39 5/8 po)
⑧	385 mm (15 3/16 po)
⑨	112 mm (4 3/8 po)

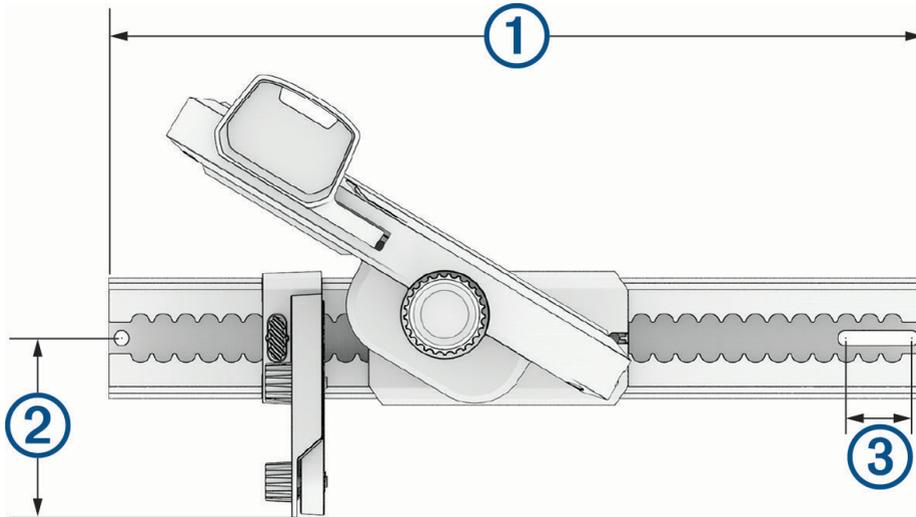
Pédales Power Steer

Les pédales Power Steer sont fournies uniquement avec certains modèles.

Poids (système complet, rails compris)	3,08 kg (6,8 lb)
Température de fonctionnement	De -5° à 40°C (de 32° à 104°F)
Température de stockage	De -40 à 85 °C (de -40 à 185 °F)
Résistance à l'eau	IEC 60529 IPX7 ⁸
Distance de sécurité du compas	61 cm (24")
Alimentation	2 piles AA par pédale
Fréquence sans fil et puissance de transmission	2,4 GHz à 9,1 dBm maximum

⁸ Résiste à une immersion accidentelle dans un mètre d'eau pendant 30 minutes.

Dimensions



①	394 mm (15 1/2 po)
②	87 mm (3 7/16 po) minimum (bras stabilisateur court) 196 mm (7 11/16 po) maximum (bras stabilisateur long)
③	32 mm (1 1/4 po)



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

Caractéristiques techniques

Dimensions (L x H x P)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ po)
Poids	109 g (3,8 oz) sans les piles
Matériau	Nylon armé de fibre de verre
Type d'affichage	Antireflet, MIP transreflectif
Résolution écran	R240 x 240 pixels
Taille de l'écran (diamètre)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ po)
Température de fonctionnement	De -15 à 55 °C (de 5 à 131 °F)
Température de stockage	De -40 à 85 °C (de -40 à 185 °F)
Type de pile	2 piles AA (non fournies)
Autonomie de la batterie	240 heures en utilisation normale
Fréquence radio	2,4 GHz à 10,0 dBm nominal
Résistance à l'eau	IEC 60529 IPX7 ⁹
Distance de sécurité du compas	15 cm (6 po)

Caractéristiques de la

Poids	21,635 g (modèle noir) 21,222 g (modèle blanc)
Type de pile	Pile bouton au lithium CR2032
Température de fonctionnement	De -15 à 60°C (de 5 à 140°F)
Distance de sécurité du compas	5 cm (1,97 po)
Résistance à l'eau	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ¹⁰
Fréquence sans fil et puissance de transmission	2,4 GHz à +8 dBm nominal

⁹ Résiste à une immersion accidentelle dans 1 mètre d'eau pendant 30 minutes.

¹⁰ *Résiste à une immersion accidentelle dans 50 cm d'eau pendant 30 minutes. Pour plus d'informations, rendez-vous sur [garmin.com/waterrating](https://www.garmin.com/waterrating)

