



ПОСІБНИК КОРИСТУВАЧА

Прикормочний
кораблик SKIFF BOT

з системою
автопілоту

EVOLURE
BAIT BOATS

ЗМІСТ

Привітання.	1
Основні функції коропового кораблика.	2
Важлива інформація.	3
Зовнішній вигляд кораблика.	4
Комплектація.	4
Пульт дистанційного керування:	
• функціонал	5
• головне меню.	6
Підготовка до роботи кораблика.	9
Ручне керування:	
• напрямки руху кораблика	10
• тримання курсу	10
• круїз контроль	10
• освітлення	10
• бункер	11
• розкидач/скид	11
• налаштування.	12
Керування в режимі автопілота:	
• збереження точок	13
• робота з точками та групами	13
• робота з автопілотом	14
• завоз на 1 точку	15
• завоз на 2 точки	16
• доріжка	17
• головний екран в режимі АП	18
• інші функції.	18
Зарядка акумулятора.	19
Обслуговування кораблика.	22
Техніка безпеки.	22
Гарантійне обслуговування.	23
Способи вирішення проблемних ситуацій.	24

ВІТАЄМО ВАС У КОМАНДІ!

Якщо Ви тримаєте в руках цю інструкцію, то Ви стали власником унікального пристрою – це кораблик з дистанційним керуванням для завезення прикорму і оснащення в точку лову риби. І ми впевнені, що він зробить Вашу рибалку більш цікавою та продуктивною.

Для цього ми кожного дня плідно працюємо та:

- завжди готові відповісти на Ваш дзвінок або зателефонувати, якщо Ви до нас не додзвонилися;
- професійні спеціалісти дадуть відповідь на всі Ваші питання;
- якщо необхідно провести ремонт, апгрейд або обслуговування Вашого кораблика забезпечимо якісний сервіс з дотриманням оговорених термінів;
- перед відправкою кожен корабель проходить тестування на водоймі та ретельну перевірку;
- із задоволенням отримаємо від Вас зворотній зв'язок - враження від користування корабликом. Та завжди з нетерпінням чекаємо Ваші фото з трофеями;
- якщо виникнуть будь-які нестандартні ситуації пов'язані з обслуговуванням чи користуванням кораблика, ми обіцяємо одразу ж відреагувати і звести до мінімуму незручності, викликані з нашого боку.

Від імені нашої компанії висловлюємо Вам повагу і щирю вдячність за Ваш вибір.

Ми пишаємося кожним своїм корабликом. Дуже сподіваємося, що він стане Вашим другом і помічником, а також подарує безліч незабутніх вражень і допоможе отримати задоволення від риболовлі.

Раді бачити Вас у команді.

**З повагою до Вас,
компанія SKIFF BOT!**



Давайте розберемось в чому полягають переваги риболовлі з короповим корабликом?

Почнемо з основних функцій кораблика і в процесі ознайомимось з всіма перевагами продукції нашої компанії:

Завезення прикорму.

Вважається, що основною функцією прикормочного кораблика є завезення прикорму і оснащення на далекі відстані або у важкодоступні місця.

Автопілотування і GPS навігація. Автопілот для коропового кораблика з GPS дозволяє продуктивно працювати з корабликом для рибалки, заощаджуючи при цьому свій час, використовуючи автоматичне та точне завезення оснащення і прикорму в точку лову.

Ехолокація. За допомогою цієї функції Ви зможете визначити глибину водойми, місцезнаходження бровок або ям, де так любить ховатися риба у спеку. У цьому випадку Вам може допомогти глибиномір (який входить в базову комплектацію кораблика) або ехолот, яким за потреби може додатково укомплектуватися кораблик.

Саме завдяки наявності цих функцій кораблик дозволить Вам гарантовано добути свій трофей і отримати масу емоцій і заряд позитивної енергії!

УВАГА!



Кожен корабель перед відправкою ретельно перевіряється. При отриманні у відділенні Нової пошти необхідно обов'язково перевірити упаковку та впевнитися у відсутності пошкоджень. А відкривши пакування - перевірити комплектність товару (див. стр. 4).



Будь-ласка ознайомтеся з інструкцією та виконайте всі дії по підготовці кораблика до користування (див. далі).



GPS не працює в приміщенні, тільки просто неба.



Виймайте батарею з корабля, якщо Ви не користуєтеся їм або при транспортуванні, особливо при відправці логістичними компаніями.



Не користуйтеся кораблем при появі сторонніх звуків.



Якщо всередину корабля потрапила вода або скопився конденсат обов'язково витріть насухо та просушіть.



Не можна користуватися заднім ходом з оснащенням у бункері корабля, щоб уникнути намотування волосіні на гребний гвинт.



Тримайте корабель сухим та чистим у сумці або коробці для безпечного зберігання та транспортування.

ЗОВНІШНІЙ ВИГЛЯД



КОМПЛЕКТАЦІЯ



1 Акумулятор

2 Професійний зарядний пристрій iMax B6V3

3 Пульт дистанційного керування

4 Посібник користувача

5 Гарантійний талон

ПУЛЬТ ДИСТАНЦІЙНОГО КЕРУВАННЯ

РЕЖИМ АВТОПІЛОТУ

VRA
VRB

 швидкість в
режмі АП

 повернення
на дом.точку
в режимі АП

Тумблер 2
збереження
точок

Тумблер 3
1. вимкнено
2. вхід в меню завдань АП
3. меню точок

Тумблер 1
1. Запуск
автопілота (АП)
2. підтвердження
команди

Тумблер 4
тримання
курсу

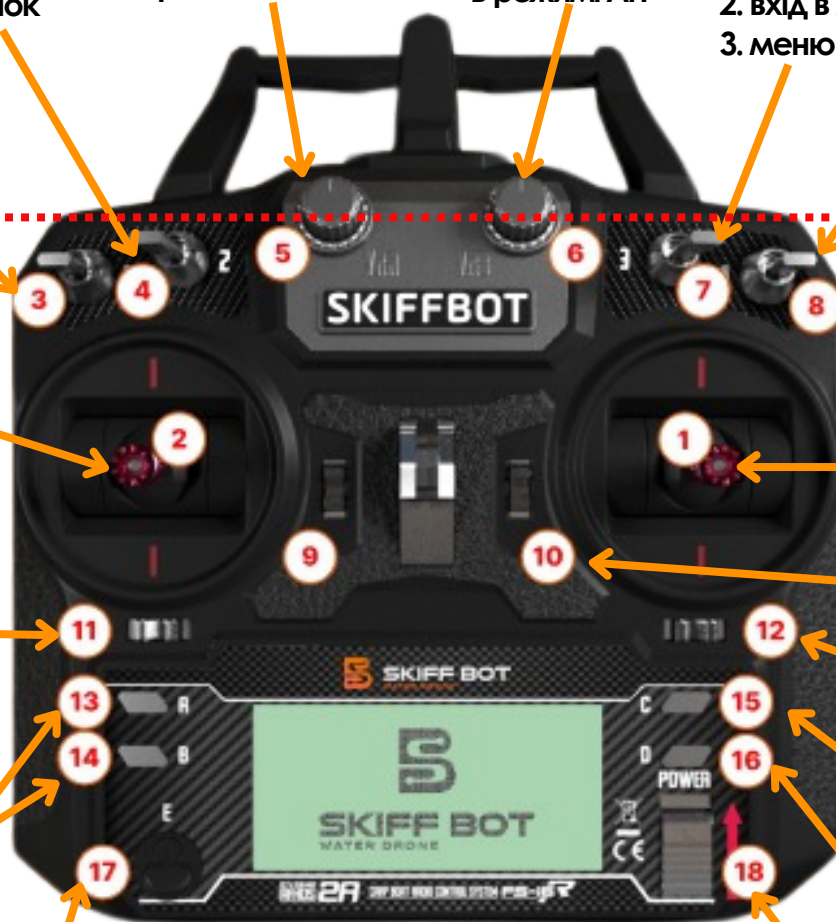
Лівий джойстик
круїз-контроль
(вверх)
відкриття
бункерів/
розкидача
(вліво/вправо)

Правий джойстик
хід корабля
(вперед/
назад, вліво/
вправо)

Вкл/викл
освітлення
габарити
фара

Навігація по
меню
вверх /вниз

 прив'язка плати
АП до пульта,
вкл/викл виходів
для дод.
обладнання.
вкл/викл підсвітки
пульта.

Тример гвинта
**Тример руля **
розкидача
Підтвердження
команди
Відміна
команди
Вкл/викл
пульта


ГОЛОВНИЙ ЕКРАН



Роз'яснення:

1 Кількість супутників	11 Значення глибини (якщо встановлений глибиномір)
2 № групи (водойми)	12 На яку точку слідує кораблик (в режимі автопілоту)
3 Якість зв'язку з корабликом	13 Інформаційне поле
4 Кількість точок в групі	14 Ввімкн. функція VRB (повернення на дом. точку)
5 Ввімкн. функція тримання курсу	15 Індикатори відкриття бункерів та ввімкнення виходів для дод. обладнання
6 Заряд пульта	16 Індикатор аварійного повернення кораблика при втраті зв'язку
7 Заряд корабля	
8 Інформаційне поле	
9 Відстань від дом. точки до кораблика	
10 Швидкість кораблика в даний момент	

ГОЛОВНИЙ ЕКРАН

3. Якість зв'язку з корабликом.

(чим менше значення, тим краще зв'язок)

6. Заряд пульта керування.

4В - Звуковий сигнал про необхідність заміни елементів живлення;

$\leq 4.5\text{В}$ - мигання порожньої батареї;

4,68 - 4,86-5,05-5,22 -5,4-5,58-5,76-5,9 заповнення батареї.

8. Інформаційне поле, в якому відображається наступне:

GPS - НЕ НАЛАШТОВАНИЙ

плата бачить GPS модуль, але він не налаштований.

GPS - НЕ ВІДПОВІДАЄ

GPS модуль не підключений, або плата не бачить GPS модуль.

GPS - ЗБІЙ НАЛАШТУВАННЯ

не вдалося налаштувати GPS модуль (при кожному ввімкненні автопілот налаштовує GPS).

При виникненні помилок "GPS - не налаштований" та "GPS - збій налаштування" вимкніть кораблик і ввімкніть повторно.

ПОМИЛКА АП

Якщо в режимі автопілоту кораблик не буде рухатися (зачепився за водорості, намотав жилку і т.д.) і таким чином дистанція не змінюється або не змінюється курс то автопілот вимкнеться.

ДИСТАНЦІЯ МАКС.

Якщо кораблик перетне максимальну відстань роботи автопілоту (500 м) з'являється відповідний напис та лунає звуковий сигнал пульта.

АКБ РОЗРАДЖЕНИЙ

При досягненні напруги вимкнення автопілоту, з'являється відповідний напис та лунає звуковий сигнал пульта.

ГОЛОВНИЙ ЕКРАН

11. Інформаційне поле, в якому відображається наступне:

ГЛИБИНА 0.8M

- значення глибини (якщо підключений глибиномір).

СУБТРІМ Г 1499

Субтрим Гвинта/Керма/Розкидача

СУБТРІМ К 1501

- при зміні центрального положення гвинта, керма, розкидача з'являється відповідно значення тримера гвинта, керма, розкидача.

СУБТРІМ Р 1499

13. Інформаційне поле, в якому відображається причина, чому не запускається кораблик в режимі автопілоту:

НЕДОСТАТНЬО СУПУТНИКІВ

- з'являється у випадку коли кількість супутників менше 7. Зачекайте доки з'являться супутники. Чим більша кількість супутників, тим вища точність автопілоту.

НЕМАЄ ТОЧОК

- в даній групі не має збережених точок.

ДИСТАНЦІЯ МІН.

- дистанція до обраної точки від поточного положення кораблика менше 10м. Необхідно збільшити (відпливти) дистанцію до точки або вибрати іншу точку.

ДИСТАНЦІЯ МАКС.

- відстань до обраної точки від поточного положення кораблика більша за максимальну дистанцію (500 м.)

14. Індикатор положення крутилки VRB (режим запуску автопілоту на домашню точку). Для повторного запуску на домашню точку необхідно спочатку повернути крутилку в початкове положення (індикатор зникне) та повернути.

16. Індикатор аварійного повернення кораблика при втраті зв'язку. Автоповернення по втраті зв'язку можливо виключити на ходу, якщо зв'язок відновився, пересмикнувши **Тумблер 1**.

ПІДГОТОВКА ДО РОБОТИ:

1. Достаньте прикормочний кораблик з упаковки.
2. Встановіть антену на човен.
3. Повністю зарядіть акумулятор (АКБ) за допомогою зарядного пристрою, що йде в комплекті (див. стор. 19).
4. Переконайтеся, що кнопка корабля вимкнена (кнопка на одному рівні з кораблем, а не "утоплена").
5. Відкрийте кришку відсіку батареї кораблика, розмістіть АКБ в спеціальному лотку та зафіксуйте його.
6. Підключіть АКБ до кабелю. Роз'єми на акумуляторі і в кораблику мають одну форму, тому Ви ні з чим іншим не сплутаєте.
7. Закрийте кришку відсіку батареї.
8. Натисніть кнопку увімкнення кораблика.
9. Перш ніж увімкнути ПУЛЬТ, потрібно упевнитися, що всі тумблери на пульті підняті догори, а лівий джойстик опущено донизу; права крутилка, викручена вліво до самого кінця.
10. Після цього можна увімкнути пульт.
11. Звукові сигнали кораблика та пульта свідчать про те, що кораблик готовий до використання.

РУЧНЕ КЕРУВАННЯ

Напрямки руху кораблика

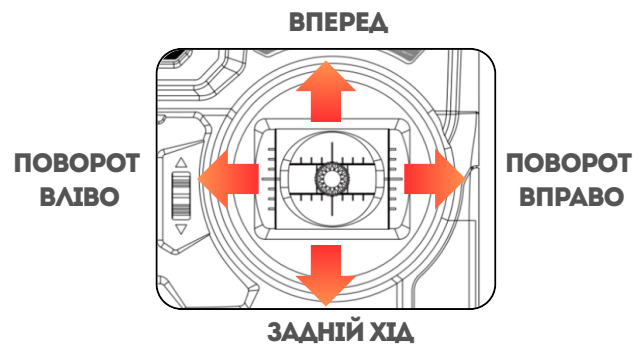
За напрямок руху кораблика в ручному режимі відповідає **Правий джойстик** (див. стор.5. - 1)

Рух **вперед** - натисніть правий джойстик вгору (від себе).

Рух **назад** - натисніть вниз (на себе).

Рух **вправо** - натисніть вправо.

Рух **вліво** - натисніть вліво.



Тримання курсу

Якщо необхідно, щоб кораблик йшов прямо по курсу і не відходив від нього (через хвилі чи вітер) та не приходилось постійно "підрюлювати", в цьому випадку незамінна функція "Тримання курсу". Для цього необхідно опистити **Тумблер 4** (див. стор 5 - 8).

Вимкнути режим "Тримання курсу" - повернути Тумблер 4 у вихідне положення.

Круїз-контроль

Круїз-контроль - це рух вперед з фіксованою швидкістю.

Натисніть **Лівий джойстик** (див. стор. 5 - 2) вгору (від себе) вибравши таким чином необхідну швидкість. Кораблик буде йти у режим круїзу (з постійною швидкістю). У цей час ручного керування не буде потрібно.

Скасувати режим круїзу, просто натисніть Лівий джойстик вниз (на себе).

Цей режим дуже зручний при роботі з ехолотом.

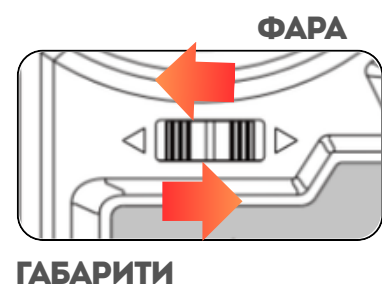
Освітлення: габарити та фара

За ввімкнення/вимкнення освітлення корабля відповідає **Тример**, що знаходиться під лівим джойстиком (див. стор.5. - 11).

Ввімкнення габаритів - натиснути тример **вправо**.

Повторне натиснення - **вимкнення габаритів**.

Натиснути тример **вліво** - **ввімкнення головного світла (фари)**, повторне натиснення - **вимкнення**.

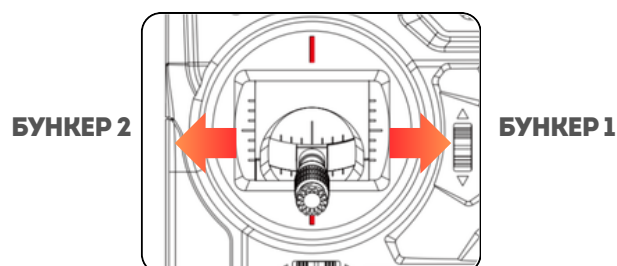


РУЧНЕ КЕРУВАННЯ

Бункер

За відкриття/закриття бункерів корабля відповідає **Лівий джойстик** (див. стор.5 - 2).

Для **відкриття бункера** треба відвести вправо джойстик та утримувати до відкриття бункера - прозвучить звуковий сигнал та на екрані пульта з'явиться відповідний індикатор (див. стор. 6 - 15), повернути в центральне положення. Повторне натискання та утримання джойстику **закриття бункера**.

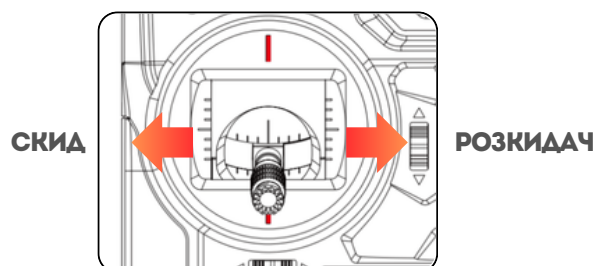


В моделі кораблика з двома бункерами (PRO S2):
 бункер 1 - джойстик вправо;
 бункер 2 - джойстик вліво.

Розкидач/скид

За відкриття/закриття розкидача/скида корабля відповідає **Лівий джойстик** (див. стор. 5 - 2) в комбінації з **клатвішою "D"** (див. стор.5 - 16).

Для **відкриття розкидача** треба натиснути клатвішу "D" та утримуючи її відвести джойстик вправо. Утримувати до відкриття розкидача - прозвучить звуковий сигнал та на екрані пульта з'явиться відповідний індикатор (див. стор. 6 - 15), повернути джойстик в центральне положення. Повторне натискання та утримання джойстику **закриття розкидача**.



Відкриття/закриття скиду - ті самі дії, але утримуючи клатвішу "D" джойстик відвести вліво.

РУЧНЕ КЕРУВАННЯ

Налаштування:

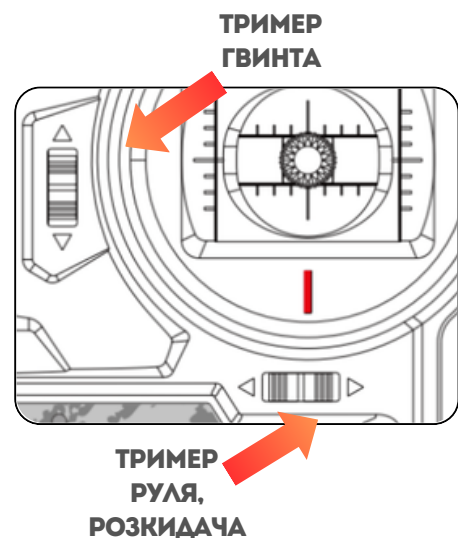
Для налаштування прямолінійного руху кораблика в ручному режимі використовується **горизонтальний Тример**, що знаходиться під правим джойстиком (див. стор.5 - 12)

Тример руля - рушити тример в протилежний бік від того, куди веде кораблик.

Тример включення/виключення виходів для додаткового обладнання - комбінація "Е" (див. стор.5. - 17) + правий горизонтальний тример (див. стор.5 - 12).

Тример розкидача - комбінацією "D" (див. стор.5 - 16) + тример.

Тример гвинта - використовується, якщо в центральному порожненні правого джойстика працює двигун (див. стор. 5 - 10)



Більш детальну інформацію по налаштуванню інших параметрів можна отримати за запитом у тех.підтримки за тел: 098-215-04-04



КОРИСНЕ!

В пам'яті автопілоту кожного кораблика Skiff Bot є інформація:

- ID кораблика;
- пробіг кораблика.

КЕРУВАННЯ В РЕЖИМІ АВТОПІЛОТА

За запуск автопілоту відповідає **тумблер 1** (див. стор 5 - 3) - перевести та повернути.

Після увімкнення кораблика і пульта керування, дочекайтесь, коли на екрані відобразиться мінімум 7 супутників. Кількість супутників відображається на дисплеї пульта (див. стор. 6 - 1).

ЗВЕРНІТЬ УВАГУ! При меншій кількості супутників автопілот працювати не буде і на екрані пульта буде видавати відповідне інформативне поле "Недостатньо супутників".

Збереження точок

Першою завжди зберігається **домашня точка** - поставте кораблик на воду, відпливіть від берега близько 10 м і збережіть домашню точку. Потім можна відправити кораблик на необхідне місце та зберегти робочі точки.

Максимальна кількість робочих точок в кожній групі (водоймі) - 13, кількість груп - 30.

Збереження точок - перевести **тумблер 2** (див. стор 5 - 4) вниз та повернення.

Робота з точками та групами

Номер групи (водойми) позначається на екрані пульта літерою **Г**, кількість збережених точок в групі - літерою **Т**.

Зміна групи (водойми) - потрібно знаходитися на головному екрані та утримуючи кнопку "**D**" кнопками "**A**" та "**B**" вибрати потрібну групу.

Вхід в меню точок - перевести **тумблер 3** (див. стор. 3 - 7) у третє положення з'являється вікно меню точок.

Видалити не потрібну точку - кнопками "**A**" та "**B**" вибрати дану точку та натиснути кнопку "**C**" з'явиться вікно для підтвердження видалення. Якщо потрібно видалити точку натискаємо "**C**", якщо відмінити видалення - "**D**".



Видалити точку 2?

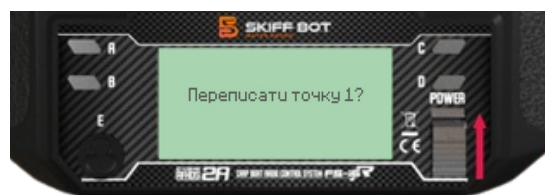
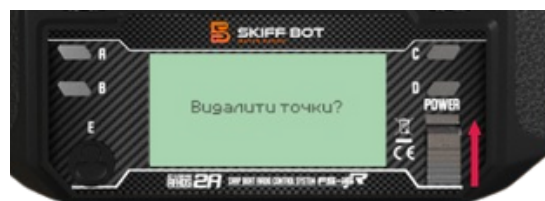
КЕРУВАННЯ В РЕЖИМІ АВТОПІЛОТА

Робота з точками та групами

Видалення всіх точок - в групі потрібно одночасно розвести джойстики: правий - вправо, лівий вліво, з'явиться вікно для підтвердження видалення.

Якщо потрібно видалити натискаємо "С", якщо відмінити видалення - "D".

Щоб **перезаписати потрібну точку** необхідно кнопками "А" та "В" вибрати дану точку та периводимо **тумблер 2** (див. стор. 5 - 4) вниз та вгору, з'явиться вікно для підтвердження перезапису точки. Якщо потрібно перезаписати натискаємо "С", якщо відмінити перезапис - "D".

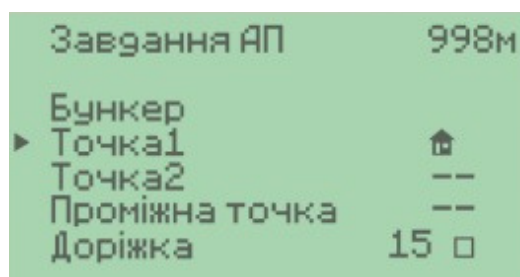
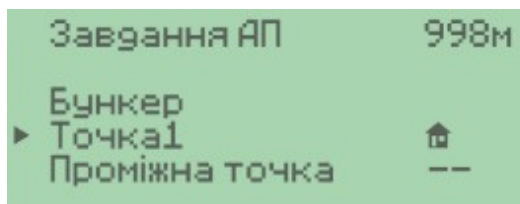
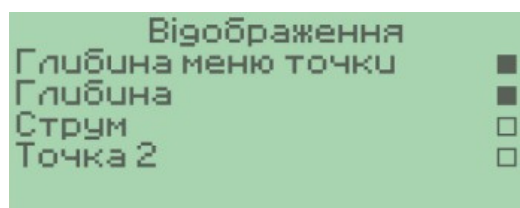


Робота з автопілотом

Для входу в **меню завдання автопілоту** потрібно перевести **Тумблер 3** (див. стор.5 - 7) у друге положення.

Навігація по меню:

- **Переміщення по меню** - вгору/вниз кнопками "А" та "В";
- **Зміна значення** - вправо/вліво **правим джойстиком**;
- **Встановлення завдання бункеру** - ідентично відкриттю бункера в ручному режимі (див. стор.11);
- **Ввімкнення/вимкнення функції «Доріжка»** - ставимо курсор (трикутник) навпроти пункту «Доріжка» і натискаємо "Е".



КЕРУВАННЯ В РЕЖИМІ АВТОПІЛОТА

В залежності ввімкнена чи вимкнена опція «Точка 2» в меню налаштування пульта меню автопілота буде мати різний вигляд і функціонал.

Завоз на одну точку:

При вимкненій опції «Точка 2» інтерфейс меню завдання АП буде мати наступний вигляд:

1. **Відстань від кораблика до вибраної точки;**

2. **Бункер** – відображення, який (які) бункер (а) будуть відкриватися на заданій точці;

3. **Точка 1** - точка, на яку буде слідувати кораблик;

4. **Проміжна точка** - додаткова точка, через яку кораблик буде слідувати на домашню в автоматичному режимі (наприклад оминаючи перешкоди чи місця де волосінь входе в воду);

Завдання АП		① 998м
② Бункер	Б1	Б2 С Р
③ Точка1		1
④ Проміжна точка		--

Для того щоб **відправити кораблик в завоз на одну точку** необхідно:

1. В ручному режимі зберегти домашню і робочі точки.

2. **Зайти в меню АП** (перевести **Тумблер 3** (див. стор.5 - 7) у друге положення) та вибрати необхідні параметри:

- Наводимо курсор (трикутник) на пункт «**Точка 1**» та задаємо точку, на яку потрібно завести оснастку.
- Не змінюємо положення курсора вказуємо, який (які) **бункер** (а) потрібно відкрити на точці. Якщо не вказати жодного бункера, то при досягненні точки автопілот вимкнеться і кораблик буде чекати подальших команд.
- Для повернення на домашню точку через проміжну точку - переводимо курсор (трикутник) на пункт «**Проміжна точка**» та вказуємо № проміжної точки. Якщо залишити напроти даного пункту прочерки то кораблик буде слідувати напряму до дом. точки.

3. Виходимо з меню АП (переводимо **Тумблер 3** у перше положення та **Тумблер 1** переводимо вниз та вгору, при цьому екран потемніє. Після завершення завдання автопілоту екран повернеться до попереднього вигляду.

✱ 0	Υ 7	4.96В
Г 1	Т 3	0.00В
Дистанція		0 м 2
Швидкість		0 км/г
Глибина		0.0 м

АЛГОРИТМ АВТОМАТИЧНОГО РЕЖИМУ ВИГЛЯДАЄ НАСТУПНИМ ЧИНОМ:

після запуску автопілоту кораблик слідує на задану точку, при її досягненні відкриває заданий бункер та повертається на домашню точку напряму або через проміжну точку.

КЕРУВАННЯ В РЕЖИМІ АВТОПІЛОТА

Завоз на дві точки:

При ввімкненій опції "Точка 2" інтерфейс меню завдання АП буде мати наступний вигляд:

1. **Відстань від кораблика до вибраної точки;**

2. **Бункер** - відображення, який (які) бункер (а) будуть відкриватися на заданій точці;

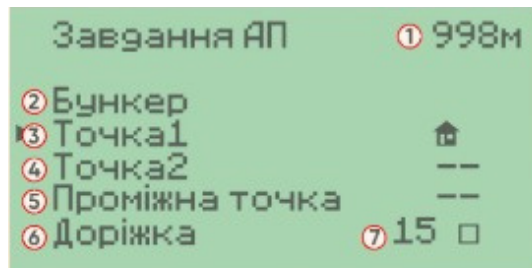
3. **Точка 1** - перша точка на яку буде слідувати кораблик;

4. **Точка 2** - друга точка, на яку буде слідувати кораблик;

5. **Проміжна точка** - додаткова точка, через яку кораблик буде слідувати на домашню в автоматичному режимі.

6. **Ввімкнення/вимкнення функції доріжка;**

7. **Швидкість відкриття бункера** (ів) в режимі «Доріжка». Підбирається індивідуально під кожний кораблик.



Для запуску кораблика в режимі **завозу на дві точки** необхідно:

1. В ручному режимі зберегти домашню і робочі точки.

2. **Заходимо в меню АП** (перевести **тумблер 3** (див. стор. 5 - 7) у друге положення) та вибираємо необхідні параметри:

- Наводимо курсор (трикутник) на **пункт «Точка 1»** та задаємо першу точку, на яку потрібно слідувати кораблику;

- Не змінюємо положення курсора (трикутника) вказуємо, який (які) **бункер** (а) потрібно відкрити на першій точці;

- Наводимо курсор (трикутник) на **пункт «Точка 2»** та задаємо другу точку, на яку потрібно слідувати кораблику;

- Не змінюємо положення курсора (трикутника) вказуємо який (які) **бункер**(а) потрібно відкрити на другій точці. Якщо не вказати жодного бункера на другій точці, то при досягненні другої точки автопілот вимкнеться і кораблик буде чекати подальших команд;

- В разі необхідності повернення на домашню точку через проміжну точку то переводимо курсор (трикутник) на **пункт «Проміжна точка»** та вказуємо номер проміжної точки. Якщо залишити (встановити) напроти даного пункту прочерки то кораблик буде слідувати напряму до домашньої точки.

3. **Виходимо з меню АП** (переводимо **тумблер 3** у перше положення) та **тумблер 1** переводимо вниз та вгору, при цьому екран потемніє. Після завершення завдання автопілоту екран повернеться до попереднього вигляду.

КЕРУВАННЯ В РЕЖИМІ АВТОПІЛОТА

Завоз на дві точки:

АЛГОРИТМ АВТОМАТИЧНОГО РЕЖИМУ ВИГЛЯДАЄ НАСТУПНИМ ЧИНОМ:

слідуює на першу задану точку, при її досягненні відкриває заданий (і) бункер(а), слідуює на другу задану точку, при її досягненні відкриває заданий(і) бункер(а), та повертається на домашню точку напряму або через проміжну точку.

Якщо в меню АП напроти Точки 2 вказати точку слідування і не вказати жодного бункера, то алгоритм буде наступний після запуску автопілоту кораблик слідуює на першу задану точку, при її досягненні відкриває заданий (і) бункер (а), слідуює на другу задану точку, при її досягненні автопілот вимкнеться і кораблик буде чекати подальших команд.

Для завозу на одну точку в даному меню необхідно, щоб на проти Точка 2 були прочерки.

Доріжка:

1. В ручному режимі зберігаємо точки таким чином, щоб вистроїти лінію яку бажаєте просипати кормомі, щоб між двома сусідніми точками кораблик встигав відкрити бункер повністю.
2. Заходимо в меню АП (перевести **тумблер 3** у друге положення) та вибираємо необхідні параметри:
 - Наводимо курсор (трикутник) на **пункт «Доріжка»** та вмикаємо дану функцію натискуючи кнопку **“Е”** (при цьому квадратик напроти цього пункту стане чорним).
 - в **пункті «Точка 1»** - задаємо першу точку напрямку відрізка.
 - в **пункті «Точка 2»** - задаємо другу точку напрямку відрізка.
 - Вказувати бункери, які будуть відкриватися не потрібно. За замовчуванням встановлено відкриття бункера 1 та 2.
 - В разі необхідності повернення на домашню точку через проміжну точку - в **пункті «Проміжна точка»** вказуємо номер проміжної точки.
3. Виходимо з меню АП (переводимо **тумблер 3** у перше положення) та **тумблер 1** переводимо вниз та вгору, при цьому екран потемніє. Після завершення завдання автопілоту екран повернеться в попередній вигляд.

КЕРУВАННЯ В РЕЖИМІ АВТОПІЛОТА

Головний екран в режимі АП

В режимі автопілоту на головному екрані відображається наступна інформація:

1. **Точка, на яку слідує кораблик.**
2. **Відстань до точки**, на яку слідує кораблик від поточного положення;
3. **Швидкість**, з якою рухається кораблик, яка змінюється лівою крутилкою VRA.



Інші функції в режимі АП

Якщо після запуску автопілоту ви передумали або захотіли щось змінити то **для зупинки автопілоту** потрібно повторно **Тумблер 1** перевести вниз та вгору.

В режимі автопілоту можна **підкерувати, оминаючи перешкоди** - керуйте Правим джойстиком, як при ручному керуванні. (див. стор. 10).

Сканер груп (пошук групи домашня точка, якої збережена близько 300м від поточного положення корабля) - утримуємо **кнопку "D"** та переводимо **вертикальний лівий тример** (див. стор.5 - 9) вгору.

ЗАРЯДКА АКУМУЛЯТОРА

У комплекті з корабликом постачається з професійним зарядний пристрій **IMAX B6 V3** (остання версія) та блок живлення для підключення з мережі 220В.

Підключення:

1. З'єднати червоні роз'єми **01** та **02** між собою.

2. Після чого під'єднуємо дрот до зарядного пристрою.

Два штекера **05** - червоного та чорного кольорів під'єднуємо до отворів **09** відповідних кольорів (червоний - у червоний, чорний - у чорний)

БУДЬТЕ УВАЖНІ, НЕ ПЕРЕПЛУТАЙТЕ!

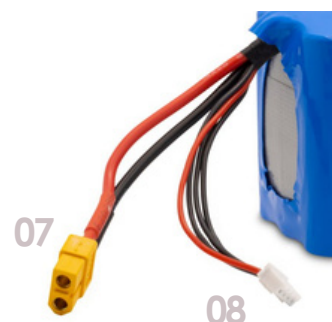
3. Потім приєднуємо акумулятор. Роз'єми **04** та **07** – жовтий до жовтого.

4. Під'єднуємо балансувальний провід АКБ до зарядного пристрою - роз'єм **08** під'єднуємо до **10**.

ЗВЕРНІТЬ УВАГУ! В зарядному пристрої роз'єм 10 має декілько входів для різних видів АКБ (2S, 3S, 4S, 5S, 6S), які відповідним чином підписані.

Тобто, якщо Ви підключаєте АКБ 3S - потрібен середній вхід у верхньому ряду.

5. З'єднуємо блок живлення з кабелем живлення від розетки - роз'єми **13** та **15**. Підключаємо блок живлення до зарядного пристрою - роз'єми **12** та **11** та вмикаємо вилку (**14**) в розетку .



ЗАРЯДКА АКУМУЛЯТОРА

Налаштування зарядного пристрою:

Знімаємо обмеження (тільки при першому підключенні).

Натискаємо кнопку **“STOP”** і нею ж шукаємо напис **“USER SET PROGRAM”** (див. фото) і натискаємо кнопку **“ENTER”**. Далі кнопкою **“Inc”** знаходимо **“SAFETY TIMER - ON - 120 min”** (див. фото), нам необхідно вимкнути обмеження **“ON”**, коротко натискаємо **“ENTER”**, третьою або другою (стрілками) кнопкою змінюємо значення **“ON”** на **“OFF”** - потім **“ENTER”**. Коли зближає значення **“120 min”**, натискаємо ще раз **“ENTER”** - вимкнули обмеження **“ON”** - **“ENTER”** - **“ENTER”**.

ОБМЕЖЕННЯ ЗНЯТО!



Режим зарядки:

1. Натискаємо першу кнопку **“STOP”** до тих пір, поки на екрані не з'явиться напис **“PROGRAM SELECT LIPO BATT”** - це режим зарядки літій-іонних акумуляторів.
2. Натискаємо **“ENTER”** і на екрані з'явиться напис **“LIPO CHARGE”**. Цей напис буде світитися завжди, при включенні зарядного пристрою.
3. Далі натискаємо третю кнопку **“Inc”** - змінюється значення **“LIPO BALANCE”**. Один раз налаштовуємо: **“ENTER”** (в нижньому лівому рядку налаштовуємо силу струму, яким буде заряджатися) і кнопками **“STATUS”** (стрілочки) виставляємо значення в **2.0A** - **“ENTER”** - переходимо до вибору типу вашого акумулятора - 2S, 3S, 4S, 5S, 6S (вказаний на маркуванні АКБ).
4. Затискаємо **“ENTER”**, щоб почався процес зарядки. Зарядний пристрій видасть сигнал, потім ще раз натискаємо **“ENTER”** - зарядка почалась.

Тип АКБ	Сила струму	Рівень зарядки
Li3S	0.2A	11.96V
BAI	000:11	00000
Режим балансування	Час зарядки	mA, набрані під час зарядки АКБ

Після завершення зарядки пристрій видасть звуковий сигнал та на екрані пристрою з'явиться стан батареї - **FULL**.

ЗАРЯДКА АКУМУЛЯТОРА

Зарядка від акумулятора автомобіля

1. Під'єднуємо зарядний пристрій до акумулятора.
2. Під'єднуємо балансувальний дріт.
3. Під'єднуємо дріт з клемми до зарядного пристрою. Та до клем акумулятора автомобіля, зберігаючи полярність: червоний «крокодил» - до плюсової клемми, чорний – до мінусової.
4. Зарядний пристрій завантажився, на екрані з'явився напис **“LIPO CHARGE”**.
5. Натискаємо третю кнопку **“Inc.”** - з'явиться напис **“LIPO BALANCE”**, затискаємо і тримаємо **“ENTER”**, відпускаємо, після звукового сигналу, коротко підтверджуємо, натискаючи на **“ENTER”**.

ОБСЛУГОВУВАННЯ КОРАБЛИКА

- Після використання перевірте гвинт на наявність сміття, що застрягло. очистіть за потреби.
- Після рибалки просушіть кораблик від конденсата з відкритою кришкою в сухому теплому приміщенні.
- Акумулятор має зберігатися ВІД'ЄДНАНИМ від роз'єму кораблика.
- Будь ласка, використовуйте зарядний пристрій, що додається, для заряджання акумулятора.
- Літєвий акумулятор, заряджати кожного місяця не потрібно (на відміну від свинцевого). Зарядіть його в режимі "Зберігання", якщо ви не плануєте найближчим часом їм користуватися. У такому стані акумулятор довго зберігається. Для зарядки акумулятора в режимі зберігання не потрібно спеціально його розряджати, навіть якщо він заряджений повністю.
- Змащувати вали додатково НЕ потрібно.
- Якщо Ви використовували кораблик в агресивному середовищі (наприклад, у морській воді), добре промийте кораблик у проточній воді, якомога скоріше. Підніміть ніс кораблика, коли ви його миєте.



Техніка безпеки:

- Не очіщуйте кораблик під час увімкненого живлення та не вмикайте живлення, коли він ще вологий.
- НЕ тримайте тривалий час кораблик, пульт і акумулятори під відкритим сонцем.
- Зберігайте акумулятори подалі від дітей!
- Ніколи НЕ розряджайте акумулятор повністю!

Мінімально допустимий розряд акумуляторів дивіться на маркування (наліпці) АКБ.

ГАРАНТІЯ

Протягом гарантійного терміну, який становить 36 місяців з дати купівлі кораблика (на АКБ - 12 міс), покупець має право на безкоштовний ремонт через несправність, яка є наслідком заводського дефекту.

Продавець приймає будь-які претензії з приводу якості, браку, ремонту та заміни товару. У випадку, якщо ремонт є гарантійним, то послуги за пересилку в обидві сторони оплачує виробник.

Усі спірні питання обговорюються електронною поштою skiffbott@gmail.com та/або за телефоном: 098-215-04-04.

Щоб уникнути непорозумінь, уважно вивчіть Інструкцію з експлуатації кораблика.

Кораблик повинен використовуватися відповідно до інструкції з експлуатації. У випадку порушення правил зберігання, транспортування, налаштування та експлуатації кораблика, гарантія є недійсною.

КОРАБЛИК НЕ ПІДЛЯГАЄ ГАРАНТІЙНОМУ РЕМОНТУ В НАСТУПНИХ ВИПАДКАХ:

- заподіяно шкоди в результаті неналежного використання;
- руйнування кораблика (роздавлено автомобілем тощо);
- природного зносу кораблика або його обладнання.

Гарантія НЕ розповсюджується на наступні несправності:

1. Механічні пошкодження або пошкодження, що були викликані потраплянням всередину кораблика сторонніх предметів, речовин, рідини, комах та ін.;
2. Пошкодження, викликані стихійним лихом;
3. Пошкодження, викликані невідповідністю Державним стандартам параметрів, мереж підживлення та інших подібних факторів.

Гарантія не розповсюджується на витратні матеріали та додаткові частини, що стали непридатними з огляду природного зносу або обмеженого терміну дії (акумулятори та ін.), а також на періодичне обслуговування і налаштування кораблика вдома у покупця.

Після закінчення гарантійного терміну Ви можете скористатися платними послугами наших спеціалістів. Після закінчення гарантійного терміну продавець вживе всі заходи для сервісного обслуговування кораблика покупця.

СПОСОБИ ВИРІШЕННЯ ПРОБЛЕМНИХ СИТУАЦІЙ

Проблемні ситуації	Рішення
Не вмикається	1.Перевірте правильність підключення акумулятора кораблика та пульта. 2.Перевірте, чи увімкнено перемикач пульта. 3.Перевірте, чи батареї вставлені в пульт, а також їх працездатність. 4.Зарядіть або замініть акумулятор кораблика.
Коротка відстань заезення кораблика	1.Перевірте, чи встановлена антена кораблика на своє місце. 2.Замініть антену.
Кораблик працює сам по собі без управління пультом	1.Перевірте, чи не застрягли кнопки пульта. 2.Якщо кнопки пульта не застрягли, більшість пульта була залита водою, тому пульт слід замінити.
Кораблик не визначає своє місце розташування	1.GPS позиціонування кораблика працює тільки просто неба. У будинку та інших закритих приміщеннях GPS позиціонування не буде працювати, т.к. зв'язок зі супутником буде нестабільний. 2.Необхідно почекати близько 2 хвилин із моменту включення кораблика до встановлення зв'язку із супутниками (мін. їх кількість повинна бути - 7)
Мотор кораблика автоматично вмикається, і кораблик автоматично повертатися	1.Таке відбувається, коли система кораблика не може виявити сигнал пульта (виключен пульт, сіли батарейки пульта).
Блимає дисплей пульта	1.Замініть батарейки пульта на нові (формат AA).
Не запускається автопілот	Подивитися причини, чому не запускається автопілот можна на екрані пульта (див. стор. 8 п. 13) і в залежності від цього обрати дії.
Повідомлення про помилки GPS	Скидання помилок - лівий вертикальний тример (див. стор. 5 п. 9 - перевести вверх та вниз
В центральному порожненні правого джойстика працює двигун	Тример гвинта (див. стор. 5 - 10) - перевести вверх для відрегулювання нульового положення