

G-Pilot Max

KEZELÉSI ÚTMUTATÓ





Köszönjük, hogy bizalmával megtisztelte termékünket,
és a horgászat élményét a **G-Pilot Max** segítségével szeretné
még teljesebbé tenni.

Büszkék vagyunk rá, hogy **magyar gyártóként** olyan terméket
hoztunk létre, amelyet a minőség, a megbízhatóság és
a horgászok igényei vezérelnek.

Hosszú fejlesztőmunka és rengeteg tesztelés eredményeként
olyan autopilot rendszert alkottunk, amely **stabilan működik**,
és **valódi segítséget** nyújt a mindennapi horgászat során.

Az autopilot manapság egyre fontosabb eszköz a horgászatban,
mert lehetővé teszi a **pontos etetést**, a **nagy távolságra
való horgászatot**, és ezáltal növeli a siker esélyét –
könnyedén, hatékonyan, időt és energiát spórolva.

Legyen minden horgászat **élmény** – a G-Pilot Max-szel!



ALAPFUNKCIÓK



AUTOPILOT: ODA-VISSZA

Etetőhely 12 156m

Bázistól: 342m

- **Színes kijelző, amelyen minden szükséges információ megtalálható:**

Jelerősség, GPS műholdak száma, van-e kerülőpont és bázispont mentve a közelben, Információs sáv az Autopilot működésével kapcsolatban, a kiválasztott etetőhely és az attól való távolság, a hajó bázisponttól való távolsága.



- **Hangjelzések:**

A távirányító szabadon váltogatható hangprofillal rendelkezik. Minden fontosabb eseményt beszéddel jelez. A jelzőhang hangereje változtatható, tovább lehetőségünk van választani Férfi, Női hangsáv közül, de választhatunk csipogást is, ha nem szeretnénk beszédet.



- **Távirányító applikációk:**

A távirányítón alapesetben az Autopilottal kapcsolatos funkciók láthatóak, de lehetőségünk van váltani a képernyők között **PAGEUP** és **PAGEDOWN** gombokkal, így elérhető: mélységmérő szonárkép, 3 féle irányítást segítő radar, amellyel könnyen visszairányíthatjuk a célpontra a hajónkat.



ALAPFUNKCIÓK



- **51 db menthető hely:**

Az eszköz képes eltárolni 1 db bázispontot, 49 db etetőhelyet és 1 db kerülőpontot. Bázispontot minden horgász helyen le kell menteni, a hajó minden esetben ide fog visszatérni. A kerülőpont minden etetőhely részére közös, minden pont ugyan azt a kerülőpontot használja. A helyeket törölni nem szükséges, bármikor felül lehet írni őket.



- **Megnövelt hatótávolság:**

Az eszköz jelentős hatótávolsággal rendelkezik, megfelelő időjárási és jó rálátási viszonyok között akár **1km+** is lehet a hatótávolság. Így a jelvesztés megfelelő használat mellett szinte kizárt. Az Autopilot funkció alapesetben **2000m-ig** indítható!



- **Teljes körű Failsafe kezelés:**

Manuális irányítás közben ha jelvesztés történik, és a kapcsolat nem áll helyre 20 másodpercen belül, akkor a hajó automatikus visszatér a bázispontra. Visszaindulás előtt a tartály kinyitásra kerül, hogy a szereléket már ne hozza vissza. Szintén visszatér a hajó Failsafe esetén ha az Autopilotot **CSAK ODA** módban indítottuk. Amennyiben **ODA-VISSZA**, vagy **ODA-VISSZA KERÜLŐVEL** történt az indítás az Autopilot nem tér vissza automatikusan a bázispontra jelvesztés esetén, hanem végigcsinálja a kiadott programot!



ALAPFUNKCIÓK



- **Testreszabható működés:**

Az Autopilot működése széleskörűen állítható. Beállíthatjuk többek között hány méterre a céltól kezdjen lassítani, ürités után hány másodpercig várakozzon visszaindulás előtt, sebességek teljes körű testreszabása, és még sok más.



- **Akkumulátor figyelés:**

A távirányítón nyomon követhetjük a hajó akkumulátorának töltöttségi szintjét. Ehhez riasztásokat is állíthatunk be, hogy merülő akkumulátor esetén időben értesítsen minket az eszköz. Ezt a riasztást bizonyos időközönként megismételi.



- **Egyszerű használat:**

Az etetőhelyek mentése, az Autopilot ki/be kapcsolás gombnyomásra történik. Az irányítás 4 féle karkiosztásban használható, így mindenki megtalálja a számára kedvezőt. Ezt bármikor, akár menet közben is változtathatjuk!

AUTOPILOT BEÁLLÍTÁSOK



A beállításokat tartalmazó képernyőt a SYS gomb megnyomásával lehet elindítani.



1



GPS műholdak száma.

A rendszer által használt GNSS műholdak számát jelöli, a használathoz legalább 10 db szükséges.

2



Bázispont mentve.

Amennyiben piros a szín akkor nincs bázispont mentve a tó-n, ha zöld akkor van a közelben bázispont mentve.

3



Kerülőpont mentve.

Amennyiben piros a szín akkor nincs kerülőpont mentve a tó-n, ha zöld akkor van a közelben kerülőpont mentve.

4



Akkumulátor feszültsége.

5



Vevő és a távirányító közötti jelerősség.

6



Kiválasztott etetőhely száma.

7



A hajó és a kiválasztott etetőhely közötti távolság.

8



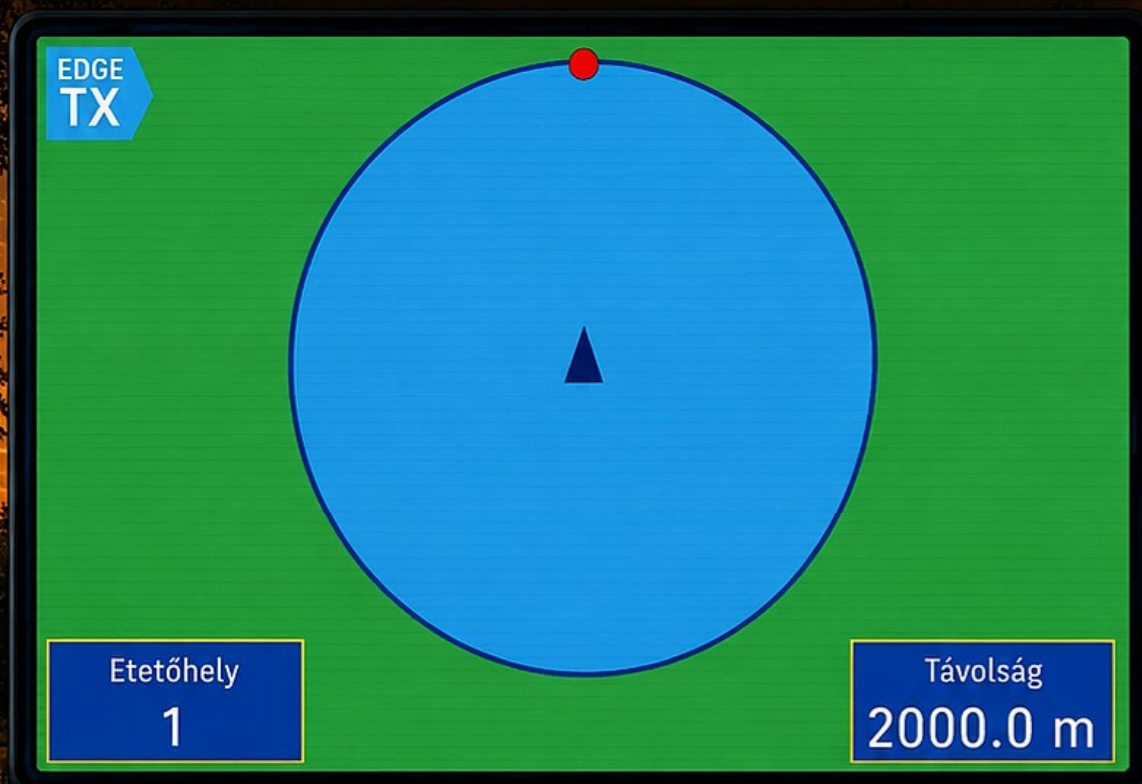
A hajó és a bázispont közötti távolság.

9



Információs sáv.

NAVIGÁCIÓS RADAR



A navigációs radar képernyő a manuális navigálás közben nagy segítség, könnyedén visszavezethetjük a hajónkat a kiválasztott célra, legyen az akár 700m-re. A bal alsó sarokban láthatjuk a kiválasztott etető helyet, a jobb alsó sarokban a ponttól való távolságot. A kör közepén lévő háromszög a hajót szimbolizálja, a piros pötty pedig a kiválasztott helyet. A dolgunk egyszerű, úgy irányítjuk a hajót, hogy a piros pötty felül, pont a háromszöggel egy vonalban legyen. Amint a pötty a háromszögre ér a hajót visszairányítottuk a pontra.

ÍGY MŰKÖDIK:



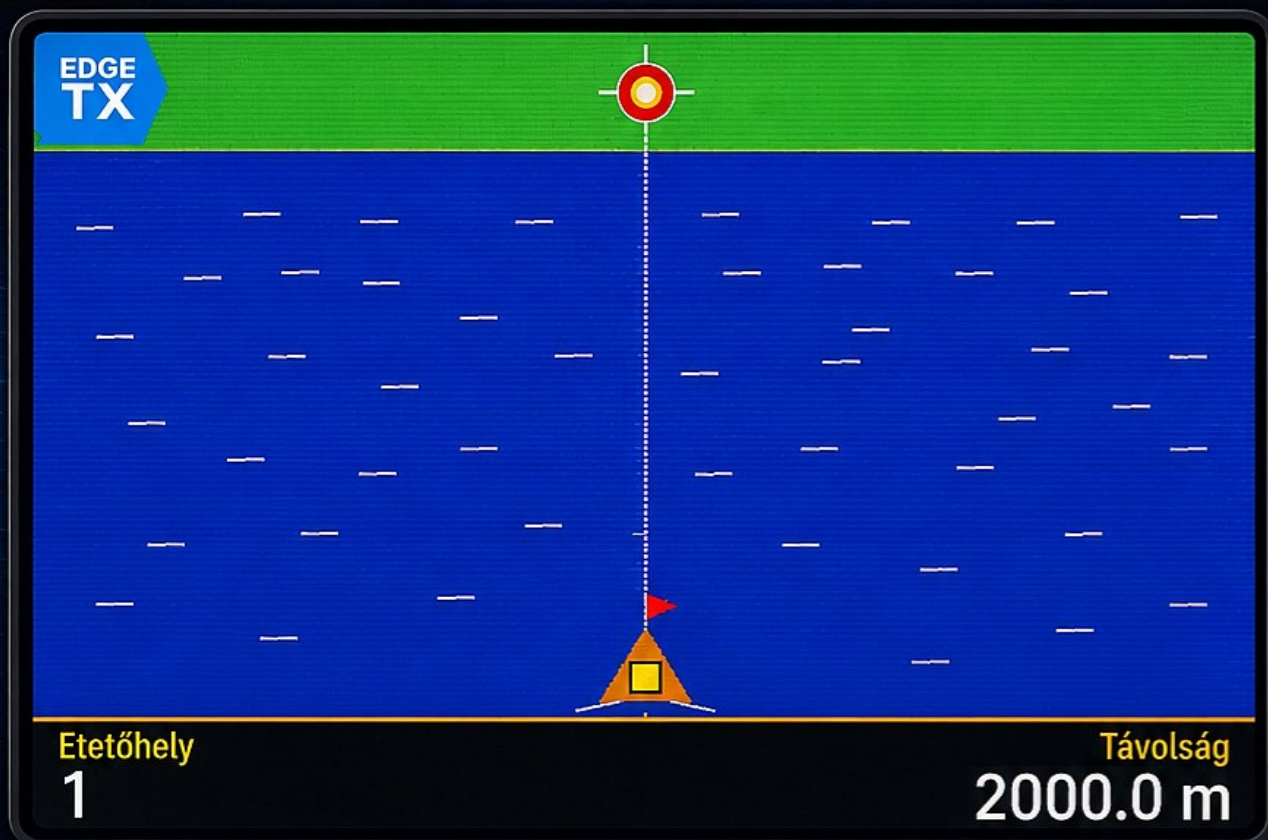
A távolság és az irány alapján forduljunk úgy, hogy a piros pötty a kör teteje felé kerüljön.

Amikor a piros pötty felül, egy vonalban van a háromszöggel, jó irányba haladunk.

Ahogy közeledünk, a távolság csökken. Tartsuk az irányt, hogy a pötty közepén maradjon felül.

Amint a pötty a háromszögre ér, a hajót sikeresen visszairányítottuk a pontra.

Navigáció Radar 2



A navigációs radar képernyő a manuális navigálás közben nagy segítség, könnyedén visszavezethetjük a hajónkat a kiválasztott célra, legyen az akár 700m-re. A bal alsó sarokban láthatjuk a kiválasztott etető helyet, a jobb alsó sarokban a ponttól való távolságot. A képernyőn a felső zöld sáv a partot jelöli, a kék terület a vizet. A vízen látható rövid fehér vonalak a mederfenék domborzatát mutatják. A képernyő alján lévő háromszög a hajót szimbolizálja, a piros pötty pedig a kiválasztott helyet. A dolgunk egyszerű, úgy irányítjuk a hajót, hogy a piros pötty felül, pont a háromszöggel egy vonalban legyen. Amint a pötty a háromszögre ér a hajót visszairányítottuk a pontra.

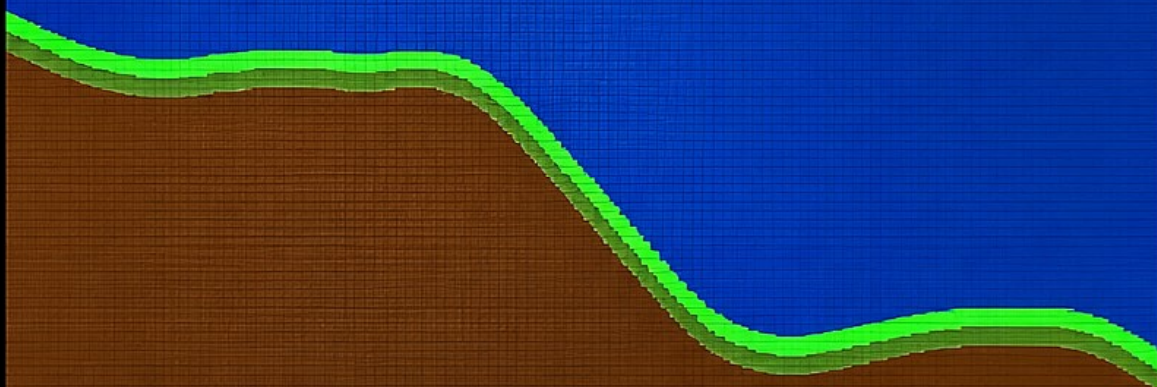
ÍGY MŰKÖDIK:

1	2	3	4
Etelőhely 1 Távolság 1650.0 m	Etelőhely 1 Távolság 800.0 m	Etelőhely 1 Távolság 250.0 m	Etelőhely 1 Távolság 0.0 m
A távolság és az irány alapján forduljunk úgy, hogy a pötty szembe legyen a hajóval (háromszöggel).	Amikor a piros pötty felül, egy vonalban van a háromszöggel, jó irányba haladunk.	Ahogy közeledünk, a pötty közelít a hajóhoz. Tartsuk az irányt úgy, hogy a pötty a hajóval szemben maradjon .	Amint a pötty a háromszögre ér, a hajót sikeresen visszairányítottuk a pontra .

MÉLYSÉGMÉRŐ

EDGE
TX

Skálázás: AUTO Sebesség: Normál



DEMO

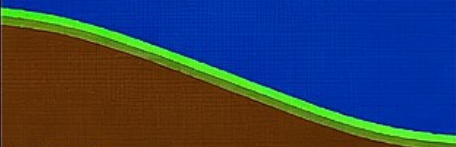


A mélységmérő segítségével képet kaphatunk a mederfenékről, a mélységről és törésekről, ami hasznos információ lehet horgászat során.

PÉLDÁK KÜLÖNBÖZŐ MEDERRAJZOKRA

EDGE
TX

Skálázás: AUTO Sebesség: Normál



Mélység : 2,8 m

DEMO

EDGE
TX

Skálázás: AUTO Sebesség: Normál

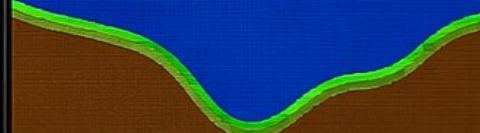


Mélység : 4,2 m

DEMO

EDGE
TX

Skálázás: AUTO Sebesség: Normál

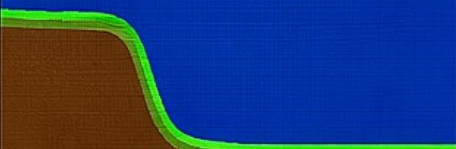


Mélység : 6,3 m

DEMO

EDGE
TX

Skálázás: AUTO Sebesség: Normál

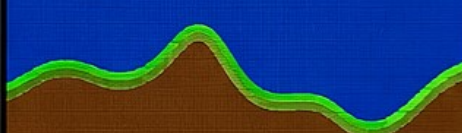


Mélység : 9,1 m

DEMO

EDGE
TX

Skálázás: AUTO Sebesség: Normál

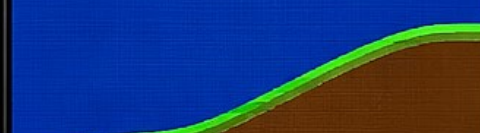


Mélység : 5,0 m

DEMO

EDGE
TX

Skálázás: AUTO Sebesség: Normál

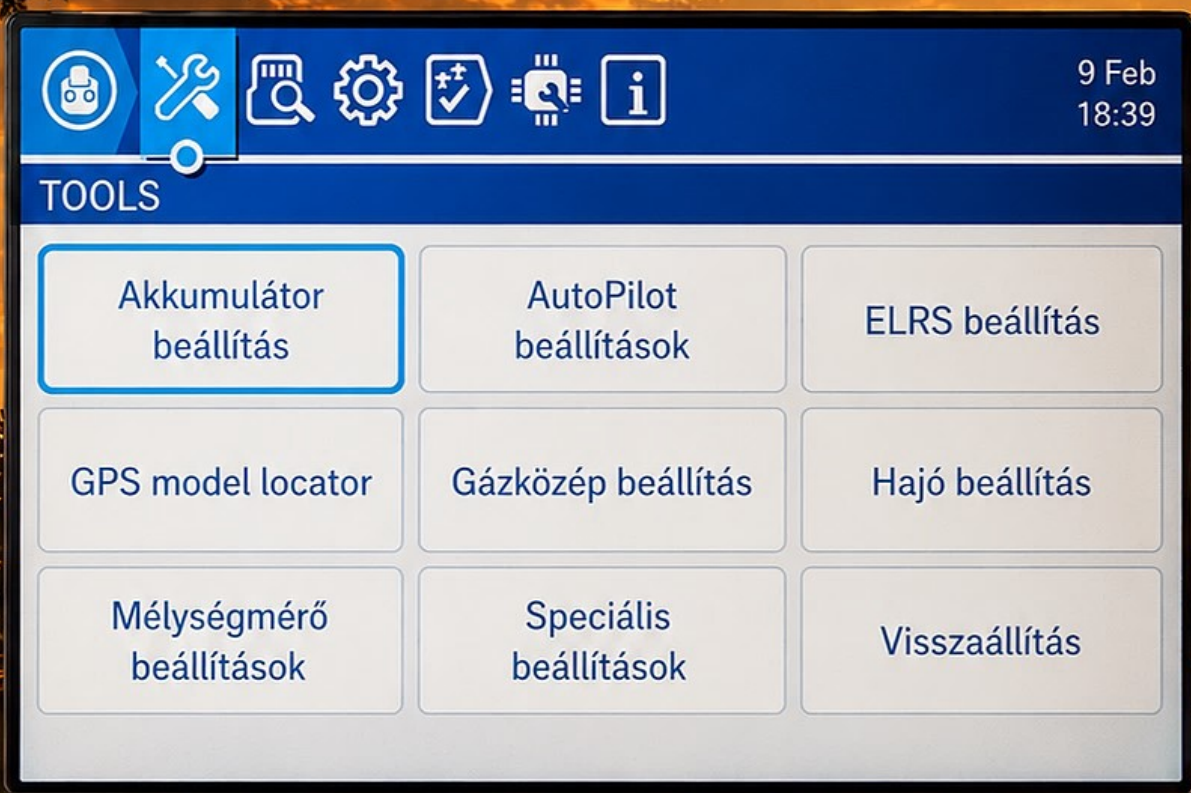


Mélység : 3,6 m

DEMO



A mélység 2–10 m között mérhető.



Magyarázatok

	Akkumulátor beállítás	Az akkumulátorral kapcsolatos beállítások elérése.
	AutoPilot beállítások	Az autopilot működésének beállításai.
	Hajó beállításai	A hajó irányításával kapcsolatos beállítások.
	ELRS beállítás	Az ELRS kapcsolat beállításai.
	GPS model locator	A GPS alapú modellkereső beállításai.
	Gázközép beállítás	A gázkar középső pozíciójának beállítása.
	Mélységmérő beállítások	A mélységmérő szenzor beállításai.
	Speciális beállítások	További speciális beállítási lehetőségek.
	Visszaállítás	Alapértelmezett beállítások visszaállítása.

AKKUMULÁTOR BEÁLLÍTÁSOK

Akkumulátor riasztási Beállítások

Riasztás	Bekapcsolva
Cellaszám	3
Riasztási feszültség	12.4 V
Offset	0.0 V
Ismétlési idő	11 mp
Hangtípus	Férfi

Feszültség: N.A.

MENTÉS



Riasztás =

Hangjelzés bekapcsolása. Amennyiben szeretnénk hogy a távirányító jelezzen alacsony akkumulátor feszültségnél akkor állítsuk BEKAPCSOLVA állapotra!



Cellaszám =

Amennyiben tudjuk pontosan hány cellás az akkumulátorunk akkor itt tudjuk beállítani.



**Riasztási
feszültség =**

Beállíthatjuk az a feszültségi értéket, ami alatt a riasztás megtörténik.



OFFSET

Offset =

Ha a vevő nem pontosan méri a feszültséget ezzel tudjuk hozzáigazítani a mért feszültséget.



Ismétlési idő =

Ha a mért feszültség a beállított alá csökken, akkor ennyi másodpercenként küld riasztást a távirányító.



Hangtípus =

A riasztási hang stílusa. Beállíthatjuk hogy a riasztást férfi vagy női hang mondja be, illetve hangsáv helyett csipogást is

Hajó beállításai

Csatorna	Min.	Max.	Fordítás
Kormány	<input type="range" value="67"/>	<input type="range" value="73"/>	Normál
Ajtó	<input type="range" value="100"/>	<input type="range" value="100"/>	Fordított
Lámpa	<input type="range" value="100"/>	<input type="range" value="100"/>	Normál
Fényszóró	<input type="range" value="100"/>	<input type="range" value="100"/>	Normál
Kapcsoló 1	<input type="range" value="100"/>	<input type="range" value="100"/>	Normál
Kapcsoló 2	<input type="range" value="100"/>	<input type="range" value="100"/>	Normál

MENTÉS

Az OpenTX rendszerekben a csatorna beállítások nem egyszerűen Kezelhetőek. Ennek megkönnyítésére létrehoztam a fenti beállítás programot, amivel felhasználóbaráti megoldással állíthatjuk be a szervók végállásait, illetve fordíthatjuk meg a csatornák irányát.

A program külön kezeli az egyes szervókat, egyértelműen látszik hogy melyik sor melyik szervóra vonatkozik, így könnyedén beállíthatjuk a megfelelő értékeket.

Beállítás után a MENTÉS-re nyomva az értékek eltárolódnak a Pilotban, és legközelebb már nem szükséges ezeket újra beállítani.

Szükség esetén kérjen segítséget hajóépítőjétől!

Gázközép beállítás

Gázközép beállítás

Állítsa a gázkart arra a pontra, ahol a motorvezérlője nem forgatja a motort, tehát az gázközép állásban van

Eltárolt gázközép: 1499

Jelenlegi mért gázközép: 1456

Ha beállította a gázközépet nyomja meg a tekerőgombot, így tárolásra kerül, és az autopilot ezt fogja használni

MENTÉS



FIGYELEM! Ezt a beállítás csak akkor szükséges megtenni, ha a motorvezérlőnk nem pontosan a gázkar közepénél van középen, hanem picit alatta vagy felette. Egyéb esetben nincs szükség a beállításra.



Amennyiben a motorvezérlőnk nem pontosan középen élesedik be, abban az esetben indítsuk el a Gázközép beállítás menüt, ahol mindössze annyi dolgunk van, hogy a gázkart pontosan oda állítsuk, ahol a motorvezérlő nem forgatja a motort, majd megnyomjuk a tekerőgombot. Ezt követően az autopilot a kiválasztott pozíciót fogja gázközépnek venni.



Ezt követően az autopilot a kiválasztott pozíciót fogja gázközépnek venni.

Autopilot beállítások

AutoPilot Beállítások

Lassító távolság	9 m
Manual sport sebesség	100 %
Manual behúzó sebesség	60 %
Autopilot alapsebesség	20 %
Autopilot sport sebesség	50 %
Autopilot behúzó sebesség	22 %
Autopilot gyorsítás erőssége	75 %
Ürítés után várakozás ideje	5 sec
Kormány holtjáték csökkentés	5 us
Oda módban is ürítés	IGEN
Irányítás kiosztás	Gáz: Bal - Kormány: Jobb
Hangok	Női hang

MENTÉS

Ebben a menüpontban lehetőségünk van az Autopilot működését finomhangolni. Különös figyelmet kell fordítani az Autopilot sebesség megfelelő megválasztására: az Autopilot sebességeket nem szabad gyorsra állítani, minél lassabbra állítjuk annál szebben fog menni a vízen. A következő oldalakon részletesen elolvasható, hogy egyes beállítás pontosan mit is jelent.

Autopilot beállítások



Lassító távolság

Az Autopilot az itt beállított távolság alatt elkezd lassítani az alapsebességre. Ha ezt túl alacsonyra állítjuk az Autopilotnak nem lesz ideje lelassítani, emiatt túlcúszhat a célponton.

Ajánlott beállítás: **12m**



Manual sport sebesség

Kézi irányítás esetén az SB kapcsoló alsó állásában (SPORT mód) a maximálisan elérhető teljesítmény az itt megadott érték. 100% esetén nincs korlátozva a motor teljesítménye.



Manual behúzó sebesség

Kézi irányítás esetén az SB kapcsoló felső állásában (BEHÚZÓ mód) elérhető maximális teljesítményt tudjuk ezzel beállítani. Érdeemes olyan értékre beállítani, aminél maximális gázt adva is kényelmesen tudjuk húzni a szereléket.



Fontos tudnivaló

Az SB kapcsoló középső állásban (NORMÁL mód) automatikusan felezi a két sebesség közötti teljesítményt, így középső állásba kapcsolva egy köztes maximális sebesség érhető el.

Autopilot beállítások

Autopilot alapsebesség



Az Autopilot az itt beállított motorteljesítménnyel indítja a programot (ez az indulási sebesség) és a lassító távolságot elérve erre a sebességre fogja csökkenteni a sebességét mindaddig, amíg el nem éri a célpontot. Ha túl nagyra állítjuk túlmehet a célponton, ha túl kicsire akkor erős szembeszél vagy hullámvázás esetén nagyon lassan érheti el a célt.

Autopilot behúzó sebesség



Az Autopilot felső SB kapcsolóállás esetén (BEHÚZÓ mód) ezzel a sebességgel közlekedik. Ajánlott viszonylag lassú haladásra beállítani, így erősen hullámvázó vízen is használható lesz, illetve a szereléket is kényelmesen tudjuk húzni magunk után.

Autopilot sport sebesség



Az Autopilot alsó SB kapcsolóállás esetén (SPORT mód) ezzel a sebességgel közlekedik. Jellemzően akkor érdemes használni, ha az etetés már megtörtént és a hajó éppen hazafelé tart, ekkor ugyanis nem jelent gondot ha a hajó nem pontosan egyenesen jön. Nem érdemes 60%-nál magasabbra állítani, mert nagy sebesség esetén a hirtelen irányváltások miatt becikázhat a hajó!

Autopilot beállítások



Ürítés utáni várakozás ideje

Az Autopilot a célpontra érve ODA-VISSZA vagy ODA-VISSZA KERÜLŐVEL indítási mód esetén a célra érkezést követően automatikusan nyitja az etetőtartályt. Ebben a beállításban megadhatjuk, hogy visszaindulás előtt hány másodpercig várakozzon. Ennyi ideje lesz lesülyyedni a damilnak, hogy megfordulva ne szedjük véletlenül se fel.



Kormány holtjátékának csökkentése

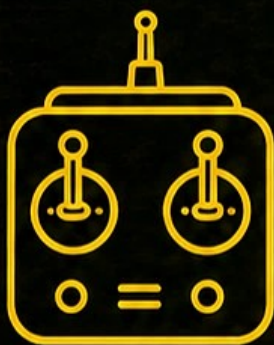
Bizonyos etetőhajók esetén a kormányknak van minimális holtjátéka, amelynél a szervó megmozdul, de a kormánylapát még nem tér ki. Ezeknél a hajóknál az Autopilot közlekedése során az figyelhető meg, hogy nem szépen egyenesen megy a célra, hanem nagy ívben "kifli" alakban. Ha ezt növeljük egy kicsit ez az ív szüntethető meg. FIGYELEM! Túl magas érték esetén a hajó rázni fogja a farát! Ajánlott 5-20 közötti érték.

Autopilot beállítások



Oda módban is ürítés

Itt állíthatjuk be, hogy CSAK ODA módban indítás során ha az etetőhajó eléri a célt akkor automatikusan nyissa-e a tartályt, vagy azt nekünk kézzel kelljen kinyitni.



Irányítás kiosztás

Lehetőségünk van beállítani, hogy a gázkar és a kormány melyik oldalon legyen. Gyakorlatilag mind a négy féle iránykiosztást használhatjuk, amelyik számunkra a legjobban kézre esik. Amennyiben a gázkar a bal oldalt van az etetőhely váltást a jobb kar fel-le mozgatásával tudjuk végezni, ha a gázkar a jobb oldalt van, akkor az etetőhely váltást a bal kar fel-le mozgatásával végezzük!



Hangok

Lehetőségünk van kiválasztani, hogy az eseményeket (jelvesztés, pont mentések, Autopilot indítások, stb.) milyen hangsáv mondja be nekünk. Lehetőség van Férfi és Női hangsáv kiválasztására. Ha esetleg nem szeretnénk emberi hangot akkor választhatjuk a "Csak Riasztás" beállítást, ebben az esetben csak csipogást hallunk, vagy szükség esetén teljesen lenémíthatjuk a jelzéseket.

Speciális beállítások

Speciális beállítások

Engedélyezett GNSS műholdak GPS+GLONASS+GALILEO

GPS frissítés sebessége	10Hz
P szabályzó	1.2
I szabályzó	0.00
D szabályzó	0.4
Irányítás módja	Normál
Vonaltartás erőssége	30
Max. vonalkorrekció	25
LOS előrenézés	10
LOS min. előrenézés	4
LOS célzárás táv	12

MENTÉS

FIGYELEM! Ez a menüpont nagy mértékben befolyásolja az Autopilot rendszer működését! Csak akkor nyúljunk bele, ha tisztában vagyunk vele hogy mit csinálunk. Ellenkező esetben az Autopilot működése instabillá válhat!

Ebben a menüpontban a használni kívánt GNSS műholdakat jelölhetjük ki, megadhatjuk hogy a GPS/GLONASS/GALILEO műholdak közül melyeket használjuk, azokkal milyen frissítési sebességen dolgozzunk. Továbbá a hajó irányításában szerepet vállaló PID szabályzást finomhangolhatjuk, és az iránytartás módját állíthatjuk át.

Speciális beállítások



Vonaltartás erőssége

Azt állítja, mennyire erősen próbáljon visszatérni a hajó a startpont-célpont közötti egyenes vonalra. Nagyobb értéknél hamarabb és erősebben javítja az oldalirányú elsodródást.



Max vonalkorrekció

Korlátozza, hogy a vonaltartás legfeljebb mekkora iránykorrekciót adhat hozzá. Ez akadályozza meg, hogy nagy eltérésnél túl durván keresztbe fordítsa a hajót.



LOS előre nézés

Megadja, milyen messzire nézzen előre a hajó a tervezett útvonalon. Nagyobb értéknél nyugodtabban, ívesebben megy; kisebb értéknél gyorsabban reagál.



LOS min. előrenézés

A legkisebb engedélyezett előrenézési távolság. Cél közelében sem engedi túl kicsire csökkenni az előrenézését, így nem kezd el idegesen kormányozni.



LOS célzárási táv

Az a cél előtti távolság, ahol a LOS már fokozatosan „rázár” a végpontra. Segít, hogy a hajó ne menjen el a cél mellett, hanem szépen a célpontra fusson rá.

Speciális beállítások

Íránytartás típusok



Egyszerű célra tartás

Mindig közvetlenül a célpont felé fordítja a hajót. Egyszerű, de nagyobb oldalirányú elsodródásnál „pipa” alakú útvonalat okozhat.



LOS – Line Of Sight iránytartás

Nem közvetlenül a célra néz, hanem egy előre számított pont felé. Szebb, simább rávezetést ad, kevésbé fordul rá hirtelen a végén.



Cross-track / útvonaltartó mód

A startpont és célpont közötti egyenes vonalat próbálja tartani. Ha a hajó oldalra elsodródik, visszakormányozza az útvonalra, nem csak a végén korrigál.

Speciális beállítások



Engedélyezett műholdak

Megadhatjuk mely GNSS műholdakkal kalkuláljon a rendszer. Minél többet állítunk be, annál több műholdat fog látni az eszköz. Normál használatra a GPS+GALILEO beállítása tökéletesen megfelel. Esetlegesen bekapcsolhatjuk a GLONASS-t is, de jelenleg pontatlanságot visz a rendszerbe.



GPS frissítés sebessége

Beállíthatjuk, hogy milyen gyorsan frissüljenek a GNSS adatok. Minél nagyobbra állítjuk annál több GNSS adattal dolgozik másodpercenként a rendszer, ez javíthat a pontosságon. Érdemes 5Hz vagy 10Hz-re állítani!



P – arányos tag

A pillanatnyi irányhibára reagál. Minél nagyobb az eltérés a kívánt irány és a hajó haladási iránya között, annál erősebben kormányoz. Túl nagy érték esetén kacsázhat a hajó, alacsony esetén lassan fordul a célra.



I – integráló tag

A hosszabb ideig fennálló kis hibát javítja. Például ha szél vagy áramlás miatt folyamatosan félrehúzza a hajó. Túl nagy értéknél könnyen túlkormányozhat.



D – deriváló tag

A hiba változási sebességére reagál. Csillapítja a hirtelen mozgásokat, segít hogy ne lengjen túl a hajó.

MÉLYSÉGMÉRŐ BEÁLLÍTÁSAI

Mélységmérő beállítások

Skálázás	Auto
Sebesség	Normal
Mód	DEMO

MENTÉS



Az Autopilot rendszer a JSN-SR04T Ultrahangos távolság mérő szenzor modullal kompatibilis. Az eszközt a felhasználónak külön kell beszerezni, az nem része az Autopilot rendszernek. Beszerzésben segíteni a hajó építője és az Autopilot gyártója tud.



Az Ultrahangos távolság mérő szenzor beszerelése után az Autopilot rendszer képes a mederfenék rajzolatát egy applikáción keresztül megjeleníteni. A működésést az alábbi beállításokkal tudjuk módosítani:



Skálázás: A mélységmérő mérési tartományát állíthatjuk be. Auto esetén a mérendő mélység igazodik a képernyőn látható legnagyobb mért mélységhez. Ezt manuálisan lekorlátozhatjuk megadott mélységre is. Ennél nagyobb mért mélységet a képernyő nem fog kirajzolni.



Sebesség: a scrollozás sebességét állíthatjuk 3 fokozatban.



Mód: DEMO mód esetén random értékekkel dolgozik a rendszer, ez egyfajta bemutató mód. ÉLES esetén a valós mért értékeket rajzolja ki a képernyőre, ezért használat előtt érdemes ÉLES-re állítani.



FIGYELEM! Visszaállítás során a távirányítót nem szabad kikapcsolni!

VISSZAÁLLÍTÁS

Visszaállítás

Jelszó megadása
Állítsd be a 4 számjegyet

0 0 0 0

tekerő: szám módosítás

ENTER: következő RTN: kilép



Csak indokolt esetben szabad lefuttatni!



Amennyiben a távirányító beállítása olyan mértékben megváltoztak szándékos, vagy véletlen események hatására hogy a képernyőről hiányoznak információk, eltűnt valami, vagy valamilyen funkció nem működik akkor indokolt lehet a visszaállítás.

A visszaállítás jelszót kér, ami az 1994-es kód. Ezt követően a visszaállítás megtörténik, és minden eredeti állapotba kerül vissza.



FIGYELEM! Visszaállítás során a távirányítót nem szabad kikapcsolni!

Bázispont mentése



Válassza ki az Etetőhely 0-át, menjen a hajóval a kívánt helyre ahol a bázispontot/ visszatérési pontot szeretné kijelölni.



1

Az aktuális helyzetet bázispontként mentjük el, a hajó ide fog Autopilot módban visszatérni.

Etetőhely mentése



Válassza ki a kívánt etetőhelyet (1-49) és menjen a hajóval a kívánt pontra.



2

Az aktuális pozíció lesz a kiválasztott etetőhely

1

1

Bázispont

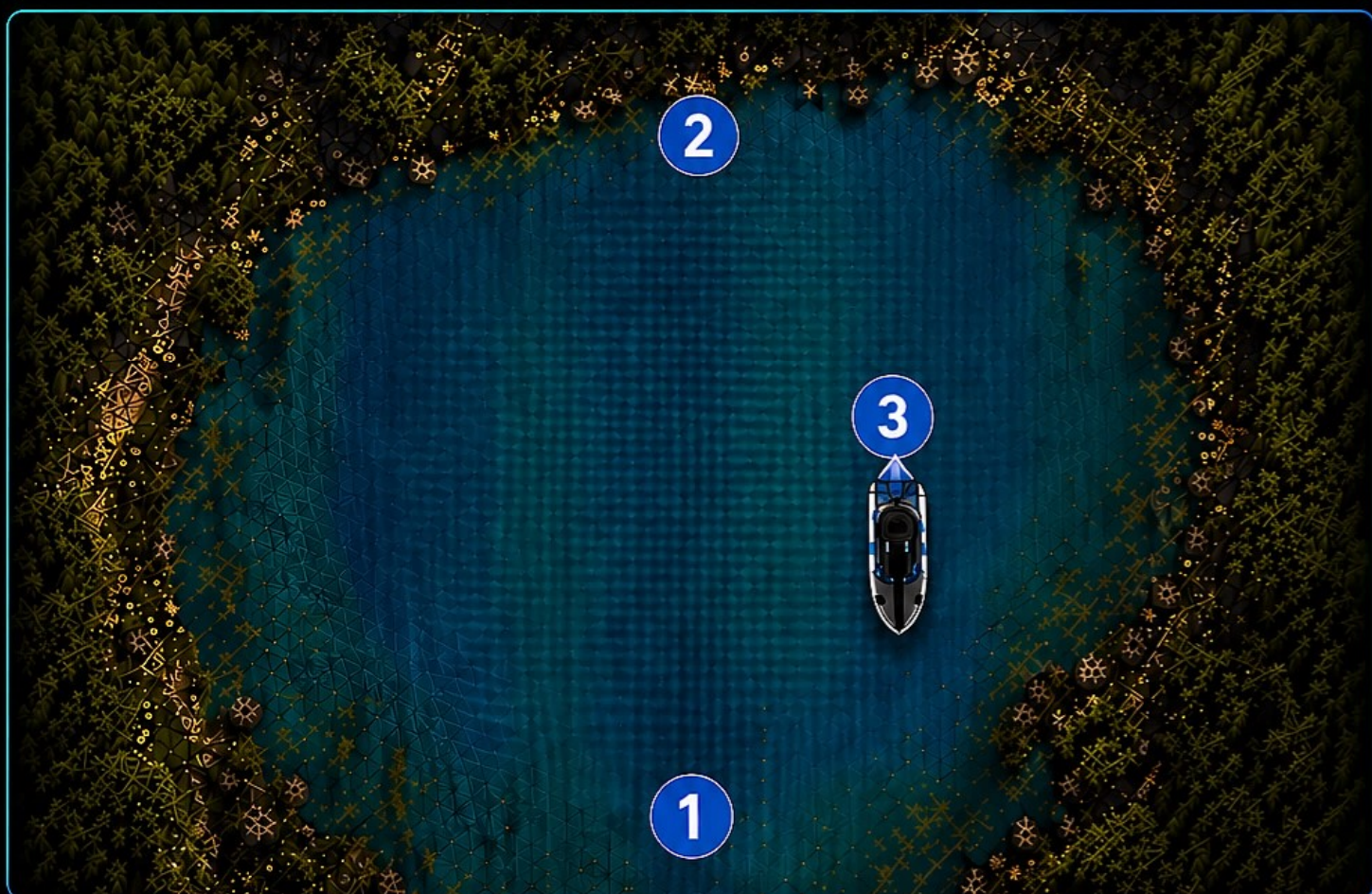
2

Az aktuális pozíció lesz a kiválasztott etetőhely

Kerülőpont mentése



Menjen a hajóval
a kerülőpont helyre.
A hajó etetést
követően ide fog
elmenni hazatérés
előtt.



1 Bázispont

2 Az aktuális pozíció lesz
a kiválasztott etetőhely

3 A hajó hazatérés
előtt érinti a
kerülőpontot

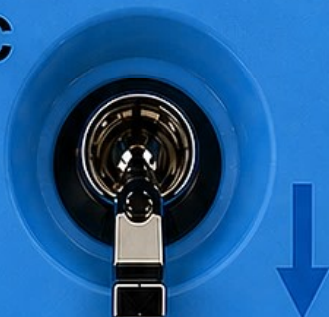
Autopilot indítása **Csak Oda** módban



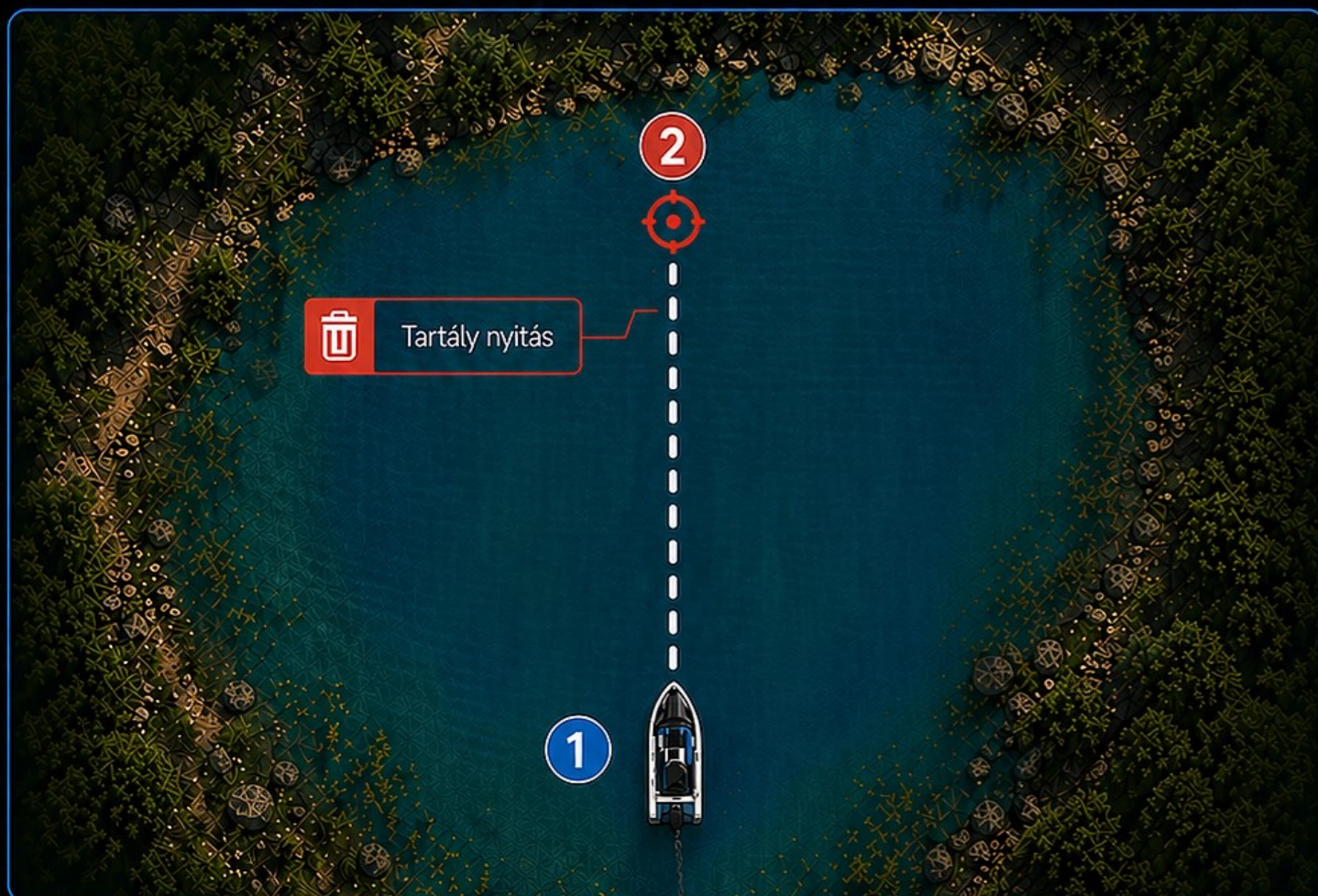
Válaszd ki az
etetőhelyet

SWC kapcsoló **alsó** állásban

SC



Nyomd meg
az **SE** gombot



1

INDULÁS

A hajó elindul a pontra

2

CÉLPONT

Tartály nyitás

Autopilot indítása **Oda-Vissza** módban



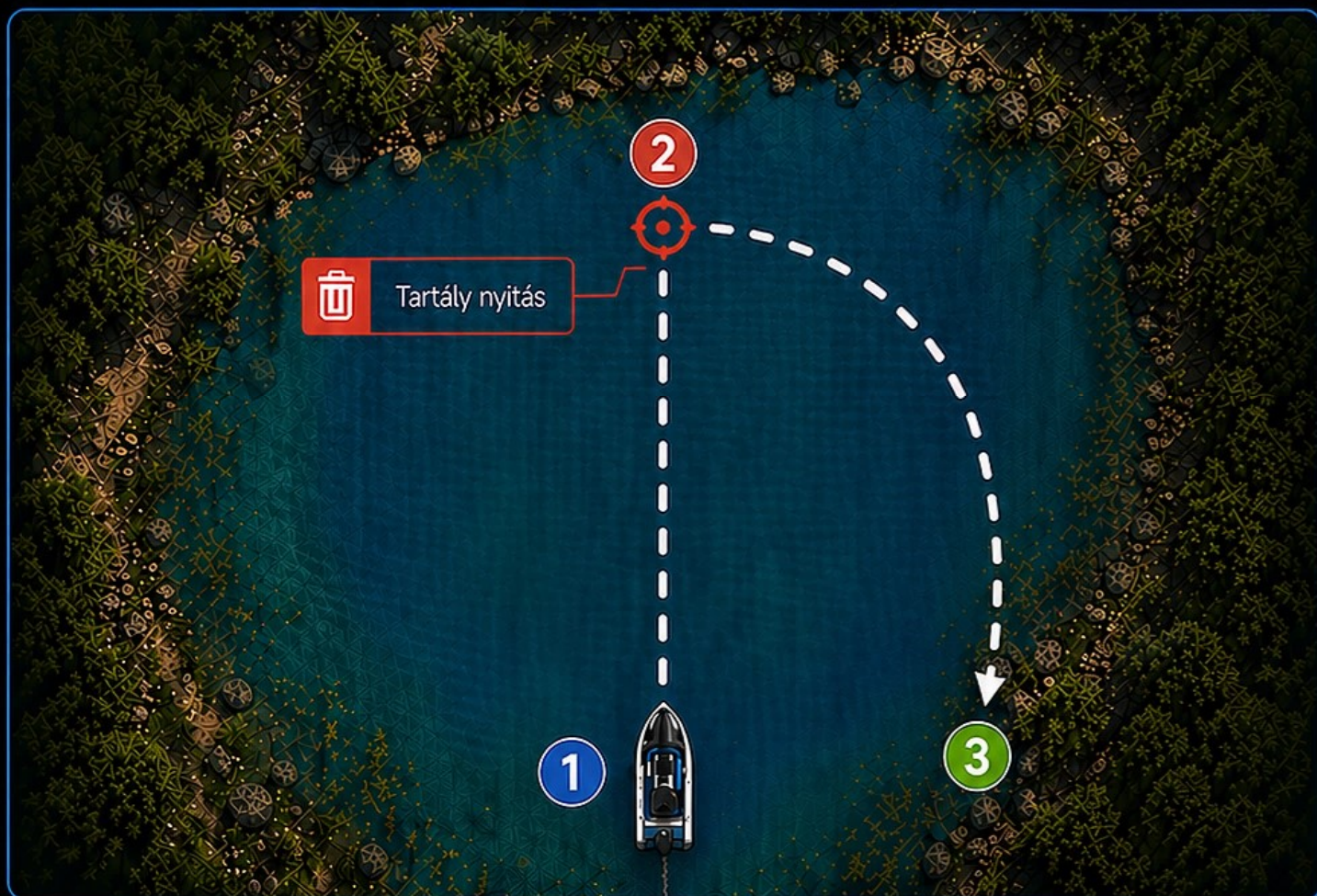
Válaszd ki az
etetőhelyet

SWC kapcsoló
felső állásban

SC



Nyomd meg
az **SE** gombot



1

INDULÁS

A hajó elindul a pontra

2

CÉLPONT

Tartály nyitás

3

VISSZATÉRÉSI PONT

Ide tér vissza a hajó

Autopilot indítása **Oda-Vissza kerülőponttal** módban



Válaszd ki az
etetőhelyet

SWC kapcsoló
középső állásban

SC



Nyomd meg
az **SE** gombot



Tartály nyitás

3 KERÜLŐPONT

A hajó kimegy a
kerülőpontra

4 BÁZISPONT

Ide tér vissza
a hajó

1

INDULÁS

A hajó elindul
a pontra

2

CÉLPONT

Tartály nyitás

3

KERÜLŐPONT

A hajó visszafelé
érinti a kerülőpontot

4

BÁZISPONT

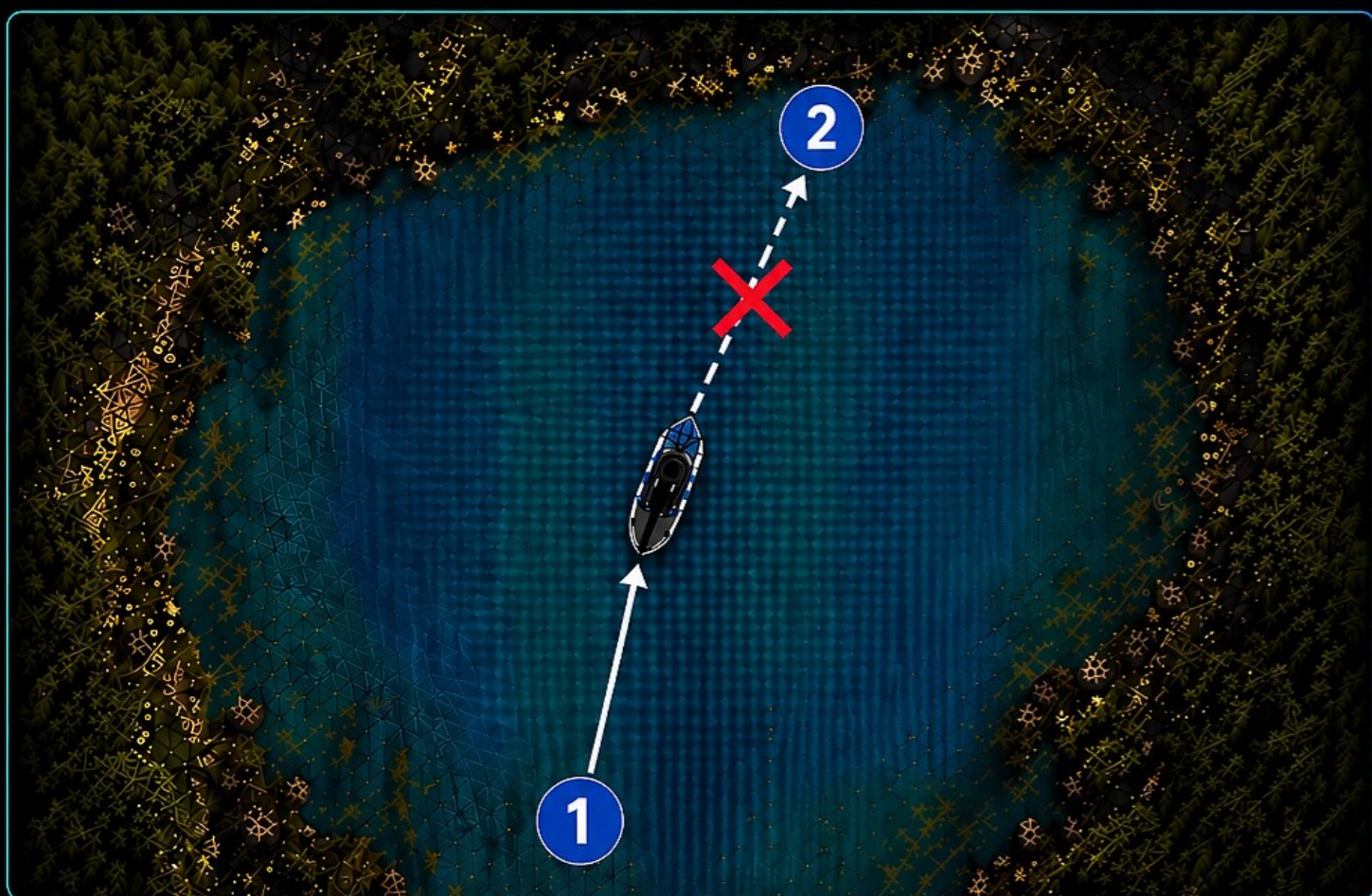
Ide tér vissza
a hajó

Autopilot program megszakítása



Az autopilot futása bármikor megszakítható, ehhez csak meg kell nyomni az SE gombot, az irányítást egyből visszkapjuk

Nyomja meg az **SE** gombot az autopilot kikapcsolásához



1

Bázispont

2

Az Autopilot mód megszakításra került, így a hajó a megszakítás helyén megáll, és manuálisan irányíthatjuk.

FIGYELMEZTETÉSEK



1. BIZTONSÁG AZ ELSŐ

A csalináló használata előtt mindig győződjön meg arról, hogy a területen nincsenek fürdőzők, hajók vagy egyéb akadályok. A felhasználó teljes felelősséggel tartozik.



2. IDŐJÁRÁSI KÖRÜLMÉNYEK

Ne használja a csalinálót erős szélben, viharos időben vagy nagy hullámlás esetén. Az időjárás jelentősen befolyásolhatja a hajó irányíthatóságát és hatótávolságát.



3. AKKUMULÁTOR ÉS TÖLTÉS

Csak a gyártó által javasolt akkumulátort és töltőt használja. Töltés előtt és után mindig hagyja az akkumulátort szobahőmérsékletre hűlni. Ne hagyja felügyelet nélkül töltés közben.



4. GPS JEL ÉS HASZNÁLAT

A stabil GPS kapcsolat érdekében mindig a szabad ég alatt használja a hajót. Épületek, fák vagy dombok árnyékában a pontosság romolhat vagy megszakadhat.



6. HATÓTÁVOLSÁG

A maximális hatótávolság függ a környezettől, időjárástól és az akadályoktól. Ha a jel megszakad, a hajó automatikusan visszatér a kiindulási pontra.



7. VISSZATÉRÍTÉSI FUNKCIÓ

Mindig ellenőrizze, hogy elegendő akkumulátor áll rendelkezésre a biztonságos visszatéréshez. Az alacsony töltöttség a visszatérés meghiúsulásához vezethet.



9. HŐMÉRSÉKLET

Ne használja vagy tárolja a készüléket extrém hőmérsékleti körülmények között (0 °C alatt vagy 40 °C felett). Ez csökkentheti az akkumulátor élettartamát és a készülék teljesítményét.



10. HASZNÁLATI ÚTMUTATÓ

A készülék használata előtt olvassa el figyelmesen a használati útmutatót, és őrizze meg későbbi hivatkozás céljából.

