

Please read the below specification carefully before using

## Parameters

Размер: 615x265x220

Вес: 3.6 кг. (включая батарею)

Тип: двойной корпус, двойные винты

Силовая установка: два 380 мотора,  
редукторный механизм

Аккумулятор: 3.7V \ 10Ah литиевая батарея

Продолжительность работы: 3 часа

Скорость: 80 м\мин.

Емкость бункера для прикормки: 1.5 кг.

Основные функции: движения вперед\назад,  
влево\вправо, прикормка, GPS, сонар,  
приманочный фонарь, фронтальный фонарь.

Аккумулятор пульта управления: 3.7V, 900mah,  
литиевая батарея.

Частота работы аппаратуры: 433 MHz,  
6 каналов управления.

Максимальная дальность действия: 300 метров.

Температура эксплуатации: от 0 до +50 градусов

Индикатор низкого заряда: Да

Частота распознавания рыбы сонаром: 200 KHz

Угол распознавания: 20 градусов

Максимальная глубина обнаружения: от 0.6 - 32 метра.

Минимальная глубина: 0.1 метра.

Точность GPS: менее 5 метров

Время определения GPS: 1-5 минут

Отображение широты и долгот: да

Отображение времени: да

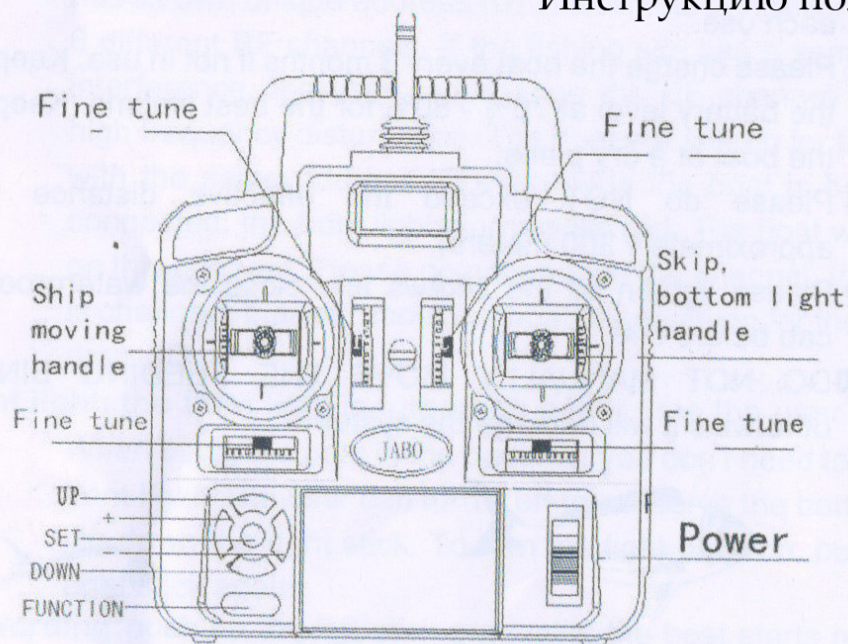
Зарядка аккумулятора: аккумулятор уже установлен в катере,  
необходимо открыть крышку и соединить провода белых  
разъемов (соблюдайте полярность при подключении).

Для зарядки аккумулятора, снимите крышку, которая  
скрывает тумблер включения катера. Рядом с тумблером  
есть разъем для зарядки, подключите кабель зарядного  
устройства и воткните в розетку. Следите, чтобы катер  
был выключен, прежде чем поставить его заряжаться.

Инструкцию подготовила команда [www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

# Remote control item and application method

Инструкцию подготовила команда [www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

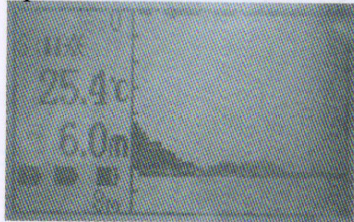
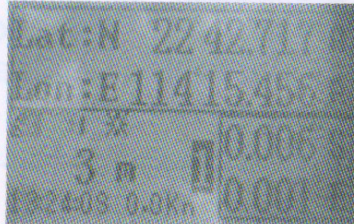


Левый стик отвечает за рулевое управление. Стик ОТ СЕБЯ, катер идет вперед. Отклонения ЛЕВО\ПРАВО направляют катер в соответствующую сторону. Стик на себя, катер плывет НАЗАД. Отпустив стик, катер перестанет двигаться. На дисплее пульта также отображаются направления движения катера.

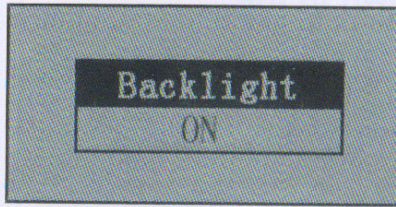
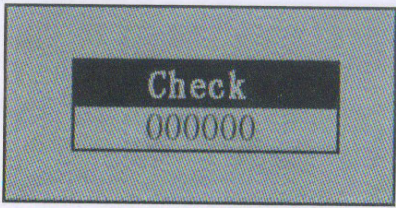
Правый стик отвечает за поднятие кузова для кормления и включение фонаря для приманки. Чтобы поднять кузов, необходимо остановить катер, после остановки поднимите правый стик вверх до упора и нажмите кнопку FUNCTION. Если Вы хотите зафиксировать кузов в определенном положении для высыпания прикормки, верните правый стик в середину, для того, чтобы вернуть кузов в горизонтальное положение, снова поднимите правый стик вверх и удерживайте кнопку FUNCTION пока кузов не опустится.

Включение фонаря: чтобы включить прикормочный фонарь, необходимо правый стик опустить до упора вниз и нажать кнопку ФУНКЦИЯ. Дисплей также покажет состояние подачи прикормки и работу фонаря. Пульт управления работает в двух режимах: режим обнаружения рыбы и режим GPS. По умолчанию, при включении катера, включен режим обнаружения рыбы.

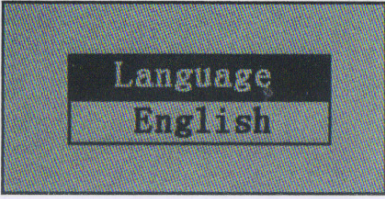
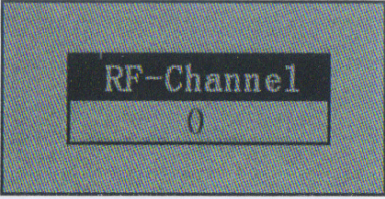
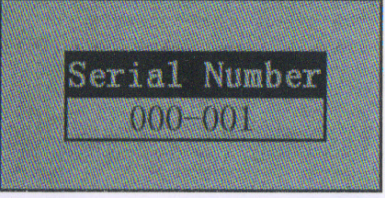
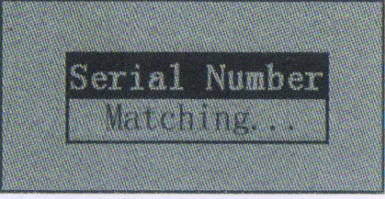
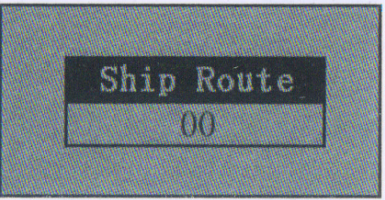
Инструкцию подготовила команда [www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

<p>Кнопка ВВЕРХ, вход в режим обнаружения рыбы.</p> 	<p>Кнопка ВНИЗ, вход в режим GPS</p> 	<p>Включите катер, включите пульт. Если привязка прошла неудачно, на дисплее отобразиться картинка в течении 30 секунд. Если соединение установлено, то экран отобразит температуру и глубину воды. Когда глубина равна 0, это означает, что гидролокатор не может обнаружить глубину воды (причина может быть, либо в том, что глубина не больше 1 метра, либо слишком глубока для обнаружения. Также, возможно, что настройки сонара слишком низкие).</p>
---	---	---

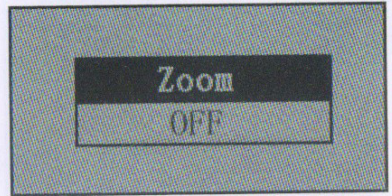
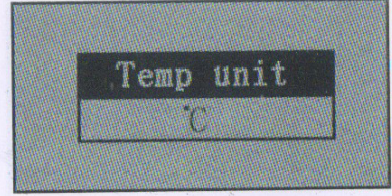
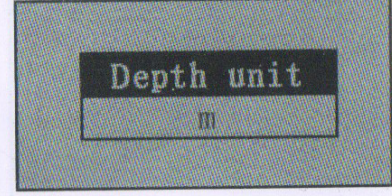
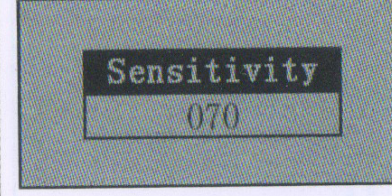
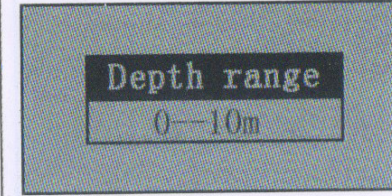
Обнаружение рыбы: нажмите кнопку SET в режиме обнаружения рыбы чтобы войти на страницу настройки обнаружения рыбы. Когда параметры установлены, снова нажмите на кнопку SET для сохранения настроек.

	<p>Нажмите + или - чтобы вкл. \ выкл. фонарь.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру</p>
	<p>Режим проверки: не меняйте это значение.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру.</p>

Инструкцию подготовила команда [www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

 <p>Language English</p>	<p>Нажмите + или -, чтобы поменять английский язык на китайски.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему значению.</p>
 <p>RF-Channel 0</p>	<p>Выбор радиочастотного канала: если на одном водоеме запускаются две лодки, необходимо поставить разные частоты канала управления. Выберете частоту кнопками + или - и перезагрузите лодку для сохранения внесенных изменений. Для смены канала доступно 6 дополнительных.</p> <p>Нажмите, ВНИЗ, чтобы перейти к другому параметру настроек.</p>
 <p>Serial Number 000-001</p> <p>Machine serial number display</p>  <p>Serial Number Matching...</p> <p>Matching receiver</p>	<p>Каждый пульт, имеет уникальный серийный номер, который невозможно изменить. Привязка происходит на заводе-изготовителе. Пользователю не нужно заново его привязывать, если нет нового пульта или приемника. Для привязки нового приемника, нужно нажать кнопку +, чтобы войти в режим привязки, как показано на рисунке. Затем, включить приемник для поиска идентификатора. Процедура занимает около 10 секунд. Как только привязка прошла, на экране пульта высветиться серийный номер.</p>
 <p>Ship Route 00</p>	<p>Регулировка отклонения от курса: нажмите + или - для регулировки отклонения от курса.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру настройки.</p>

Инструкцию подготовила команда [www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

	<p>Функция масштабирования дна на экране. нажмите + или - чтобы включить масштабирование. Функция позволяет увидеть детали дна.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру настройки.</p>
	<p>Температура: нажмите + или -, чтобы поменять показания на фаренгейты или на цельсий.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру настройки.</p>
	<p>Изменение метрической системы: нажмите + или -, чтобы сменить на футы или метры.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру настройки.</p>
	<p>Настройка чувствительности сонара: Когда слишком глубоко или не известна глубина, необходимо увеличить чувствительность. Лучший диапазон установлен между 60-90. Более высокая чувствительность может дать ложную цель.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру настройки.</p>
	<p>Настройка глубины: нажмите кнопку + или - для регулировки. Правильная установка, может сделать изображение более четким. Вы, так же, можете установить параметры АВТО- регулировки, чтобы система сама регулировала параметры.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему параметру.</p>

	<p>Выбор места назначения: нажмите + или -, чтобы выбрать номер. Пульт может хранить 8 назначений (пункты кормления). Введите номер нового назначения.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему пункту настроек.</p>
	<p>Настройка часового пояса: нажмите + или -, чтобы изменить часовой пояс.</p> <p>Нажмите ВНИЗ, чтобы перейти к следующему пункту настроек.</p>
	<p style="text-align: center;">Инструкцию подготовила команда <a href="http://www.pilot-rc.ru">www.pilot-rc.ru</a></p> <p>Модуль хранения: для сохранения текущего местоположения в хранилище, нажмите +, чтобы отправить запрос, затем нажмите кнопку - для подтверждения. В дальнейшем, пользователь, может получить быстрый доступ к последней точке прикормки.</p>

## Советы по использованию сонара



Инструкцию подготовила команда [www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

Диапазон глубин для этой системы составляет 0.6 - 32 метра. Система не будет работать вне этого диапазона. Если оцененная глубина мелкая, мы можем выбрать низкую чувствительность. Например, 60 на 5 метров. Если глубина больше, более высокую чувствительность. Старайтесь не устанавливать чувствительность на очень высокий уровень, т.к. это может привести к отображению ложной цели.

Пожалуйста, убедитесь, что лодка стабилизирована в воде при использовании системы сонара. Система сонара, отобразит на экране картинку, когда лодка движется. Когда лодка не двигается, изображение представляет собой прямую линию.

Диапазон глубины - это глубина, показанная на ЖК-дисплее. Обычно, нужно установить диапазон немного глубже, чем фактическая глубина воды, чтобы мы могли видеть контур дна. Так же, Вы можете установить диапазон в режим АВТО. Если вода глубока, то мы можем увидеть только очень малые изображения по размеру экрана. Мы можем увеличить размер изображения, изменив уровень масштабирования, чтобы мы могли видеть больше деталей. Могут быть слепые зоны из-за волн или других помех. На заводе-изготовителе сделаны установки чтобы уменьшить «слепые зоны». Чтобы избежать помех и ложных целей под водой, система сонара автоматически отрегулирует свои внутренние настройки. Между тем, Вы можете вручную отрегулировать настройки.

Советы по использованию GPS

Инструкцию подготовила команда [www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

Из-за непогоды и \ или местоположения может потребоваться от 1 до 5 минут для установки спутникового сигнала и его калибровки. Погода изменяет чувствительность GPS. Пожалуйста, не используйте GPS в помещении. Любые радиобашни, большие сооружения и \ или большое скопление металла, высокие деревья могут понизить сигнал GPS. Используйте GPS на открытом пространстве. Как сохранить направление, см. инструкцию выше.

The screenshot shows a GPS display with the following data and callouts:

- Отображение текущей долготы и широты:** Points to the coordinates: Lat:N 00°00.000' U, Lon:E 000°00.000' U.
- Состояние корабля:** Points to the status indicator 'Useless'.
- Расстояние между текущей позицией и сохраненной позицией:** Points to the distance value '0.000' S'.
- Текущее время:** Points to the time '09:05:25'.
- Скорость лодки:** Points to the speed value '4.0Kn'.
- Отклонение между текущим местоположением и пунктом назначения:** Points to the bearing value '0.000' W'.
- № пункта назначения:** Points to the destination point number '1'.

Модуль сохранения направления может вместить 8 назначений. Если хотите, чтобы лодка вернулась к предыдущему месту прикормки просто проверьте текущее местоположение на экране. Когда на экране отображается значение 000.0, то лодка находится над предыдущем местом прикормки. Информация о месте прикормки отображается правом нижнем углу.

