

AMAZIN AUTOPILOT 2.0



РУКОВОДСТВО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ



Благодарим Вас за то, что выбрали наш магазин!

При возникновении вопросов по заказу или необходимости решения технических проблем с товаром, обратитесь в службу поддержки клиентов по телефону или электронной почте:

- Наш адрес: <https://amazin.su>
- Телефон: +7 (953) 083-16-92; +7 (905) 472-91-42
- WhatsApp: +7 (953) 083-16-92
- Telegram: +7 (953) 083-16-92
- Электронная почта: info@amazin.su

После получения и проверки товара, пожалуйста, напишите нам, что товар доставлен, и оставьте отзыв у нас на сайте о товаре и о сайте, заранее большое Вам спасибо.



Наведите камеру смартфона и отсканируйте QR-код, на экране появится уведомление с ссылкой для перехода в наш интернет-магазин [Amazin.su](https://amazin.su)

Настройки передатчика



1. Выбор языка
2. Яркость дисплея
3. Регулировка напряжения АКБ
4. Порог оповещения при низком заряде
5. Оповещение при бездействии пульта
6. Калибровка пульта
7. Режимы оповещения: сигнал, динамик, без звука
8. Громкость оповещения
9. Вкл/Выкл лёгкого режима

Настройки кораблика

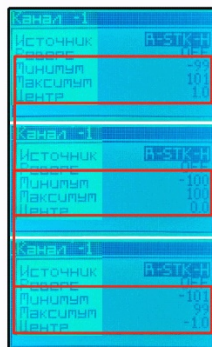


1. Настройка каналов
2. Монитор каналов
3. Привязка приёмника
4. Регулировка звука глубиномера
5. Значение оповещения при низком заряде
6. Уровень связи между пультом и приёмником
7. Коррекция напряжения

Нажмите меню привязки, меню заморгает. Нажмите и удерживайте кнопку привязки на приёмнике, должен прозвучать звуковой сигнал, и появится сообщение на дисплее об успешной привязке.

Если сигнал пульта с приёмником пропадет, кораблик вернется на домашнюю точку через 15 секунд.

Настройки канала

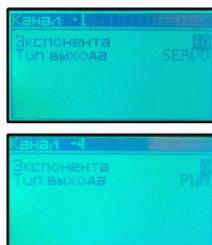
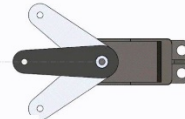


1. Источник
Можно назначить стик или тумблер (кроме указанных кнопок)

2. Реверс канала

3. Мин-Макс-Центр

Регулировка сервопривода, регулятора хода, доп. плат в максимальные значения, а также установка значений в центр

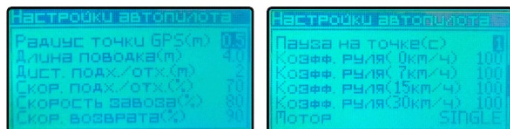


4. Экспонента

Необходима, чтобы уменьшить или увеличить четкость управления в районе центральной позиции канала (в среднем положении стика) она не меняет общий диапазон перемещения сервопривода и как следствие, не вносит никаких дополнительных эффектов, при этом экспонента изменяет линейность между положением стика и положением сервопривода, поэтому она вносит в управление новую особенность-это переменное разрешение. Чем ближе к середине тем меньше отклонение сервопривода. Разрешение увеличивается в геометрической прогрессии, при движении стика от центра.

5. Выбор выхода канала PWN или SERVO

Настройки автопилота



1. Радиус точки GPS

Ветер, речные течения, волны

2. Длина поводка

Если поводок короткий, лодка будет часто вилять, если слишком длинный, она будет дрейфовать по прямой линии к точке и может пропустить точку. Оптимальное значение 3-4м. Если он сильно виляет, увеличьте дистанцию поводка

3. Длина отхода/подхода в метрах

Расстояние должно быть больше поводка

4. Скорость отхода/подхода в процентах

5. Пауза на точке

6. Коэффициент направления руля

Определяет соотношение между углами поворота на разных скоростях, чем выше коэффициент, тем круче поворот и меньше радиус поворота

7. Мотор

Эта функция для одномоторных и двухмоторных лодок, для двухмоторных лодок активируется микшерканалов

Лёгкий режим автопилота



1. Ручной режим
2. Авто режим
3. Возврат домой

Выбор точки

Выбор водоёма

Сохранение точки

1. Выберите номер сохранённой точки
2. Включите авто режим
3. Кораблик подплывает к точке
4. Откроется бункер 1-2 и сработает отцеп (каналы 3-4-7)
5. Задержка
6. Кораблик возвращается на домашнюю точку

Всего можно сохранить 300 точек, вы можете сохранить 10 водоёмов, по 29 точек +1 домашняя на каждый водоём

Сброс настроек

1. Перед сбросом до заводских настроек запишите пароль активации
2. Последовательно нажмите и удерживайте кнопки [UP], [DOWN], [CANCEL], [OK]
3. Появится меню сброса настроек



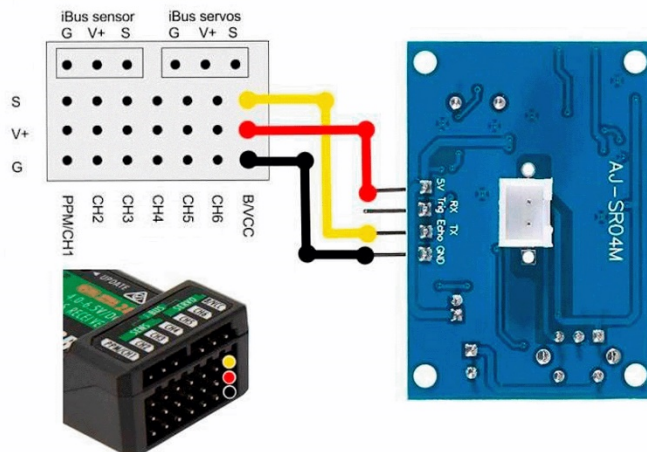
Рекомендация по установке GPS

Модуль должен быть установлен так, чтобы его антенна смотрела вертикально вверх, в носу кораблика, непосредственно внутри лодки.

Антенны приёмника автопилота должны находиться на расстоянии не менее 10 см от модуля GPS

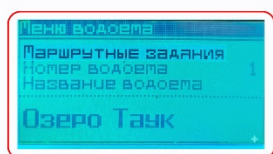
Рекомендация по установке глубиномера

Модуль и датчик очень чувствительны к шуму и помехам, их необходимо устанавливать как можно дальше от мотора и регулятора ESC а также дальше от силовых проводов, соединяющих мотор, ESC и аккумулятор



Маршрутный режим

Перед добавлением точек необходимо сохранить домашнюю точку

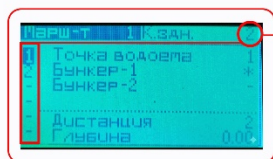


Для активации нажмите войти в меню 1 раз

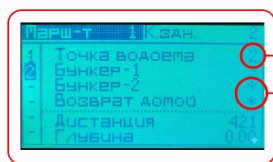


Маршрутное задание
Номер водоёма
Название водоёма

Максимум можно создать 6 точек маршрута



Сохраняемая точка водоёма

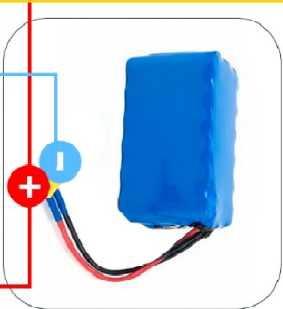
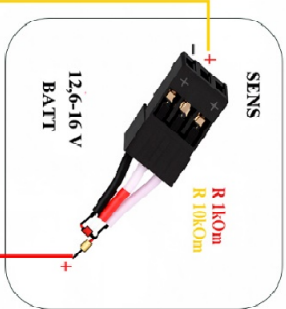
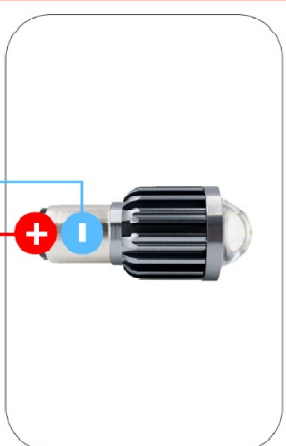
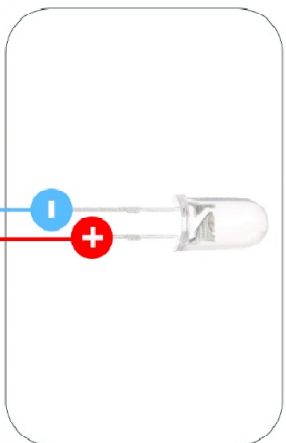
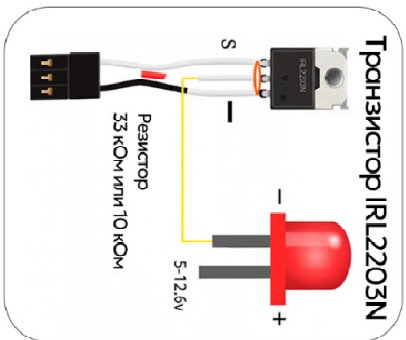


*Звезда вкл - открыть бункер, сброс отцепы, возврат домой

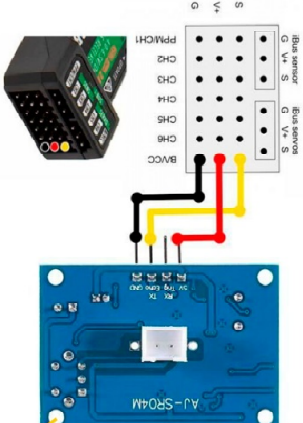


ПОДКЛЮЧЕНИЕ С ДВУМЯ БЕСКОЛЕКТОРНЫМИ ДВИГАТЕЛЯМИ

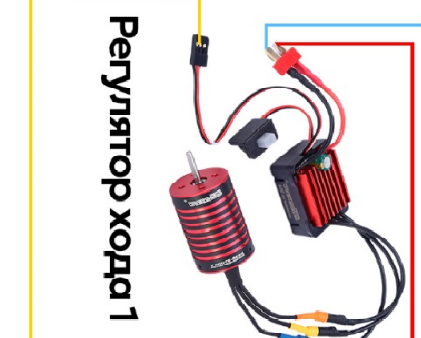
Желтый	Сигнал
Синий	Минус
Красный	Плюс



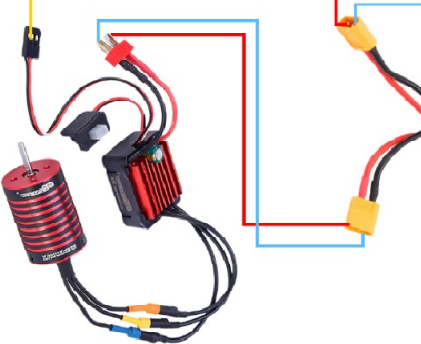
Глубиномер



Регулятор хода 1



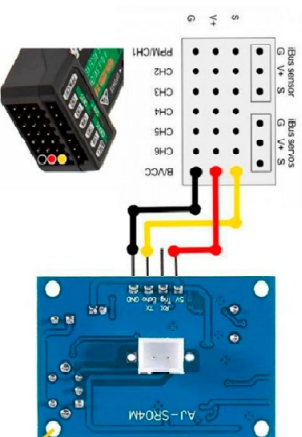
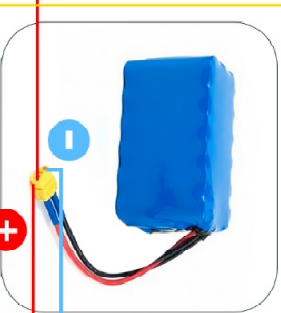
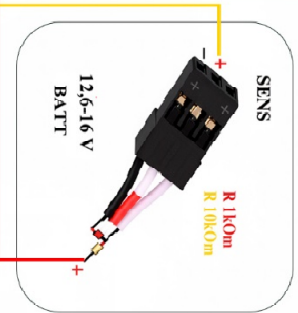
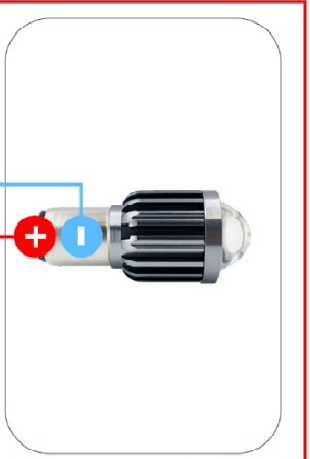
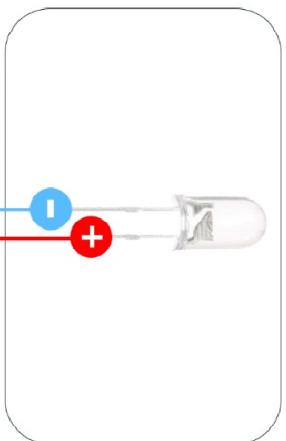
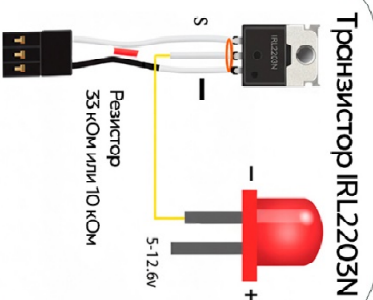
Регулятор хода 2



- К7 ГЛУБИНОМЕР
- К6 ГАБАРИТЫ
- К5 ФАРА
- К4 БУНКЕР 2
- К3 БУНКЕР 1
- К2 МОТОР
- К1 РУЛЬ

ПОДКЛЮЧЕНИЕ С ДВУМЯ КОЛЛЕКТОРНЫМИ ДВИГАТЕЛЯМИ

Желтый	Сигнал
Синий	Минус
Красный	Плюс



Глубиномер

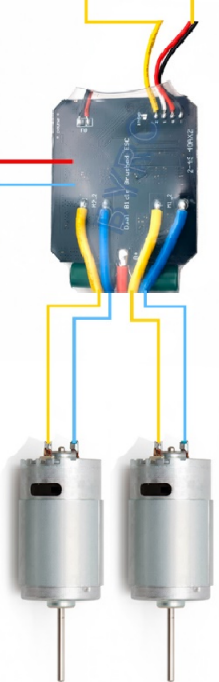
GPS

Мосфет модуль
габарит

Мосфет модуль
фара

АКБ

Регулятор хода



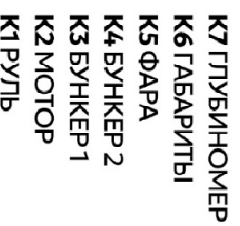
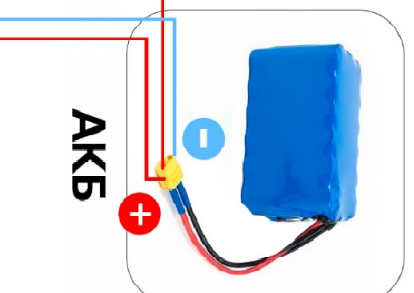
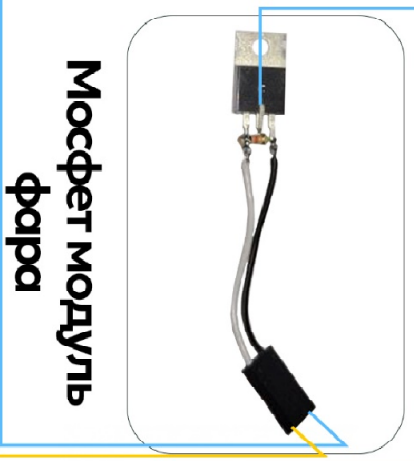
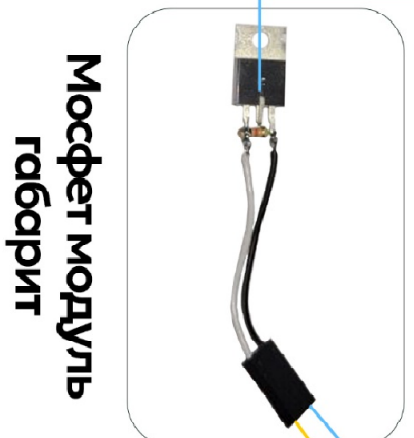
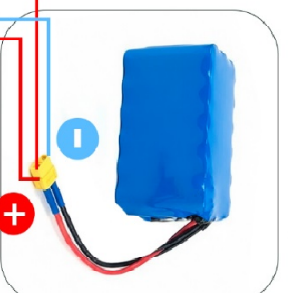
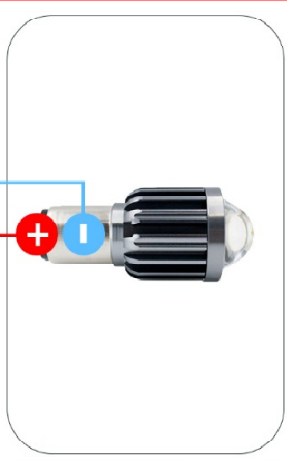
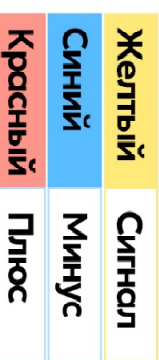
Сервопривод
бункера 2

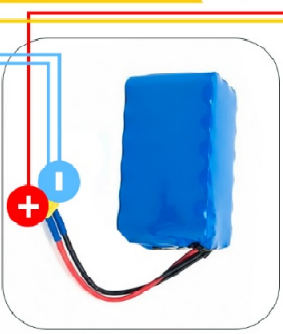


Сервопривод
бункера 1



- К7 ГЛУБИНОМЕР
- К6 ГАБАРИТЫ
- К5 ФАРА
- К4 БУНКЕР 2
- К3 БУНКЕР 1
- К2 МОТОР
- К1 РУЛЬ





К7 ГЛУБИНОМЕР
К6 ГАБАРИТЫ
К5 ФАРА
К4 БУНКЕР2
К3 БУНКЕР1
К2 МОТОР
К1 ПУЛЬС