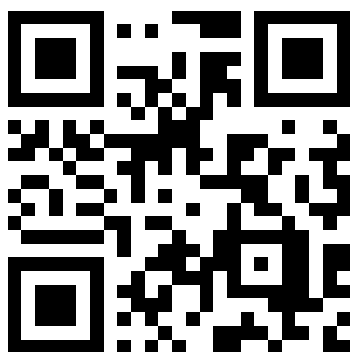


Благодарим Вас за то, что выбрали наш магазин!

При возникновении вопросов по заказу или необходимо решение 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
- What'sApp: +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.



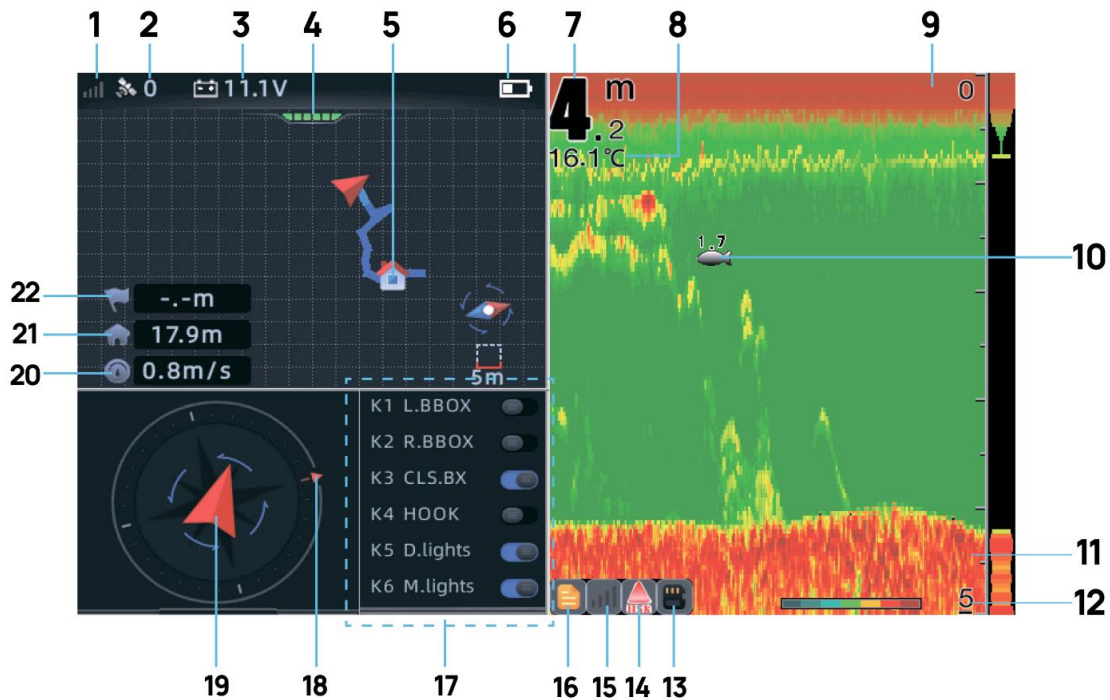
Наведите камеру смартфона и отсканируйте QR-код, на экране появится уведомление с ссылкой для перехода в наш интернет-магазин [Amazin.su](https://amazin.su)

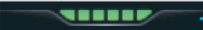
Инструкция по эксплуатации для прикормочного кораблика



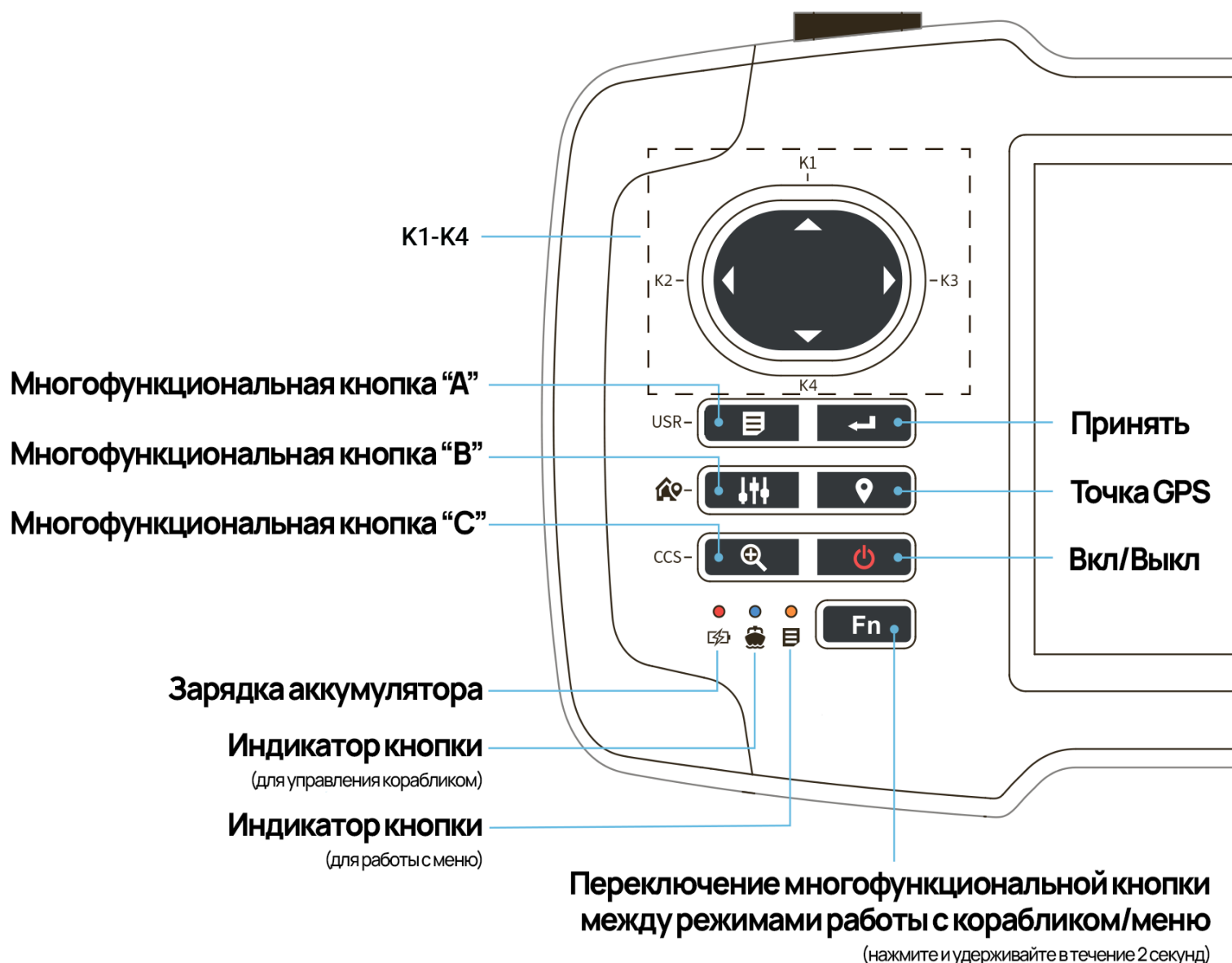
TOSLON XR500

Дисплей пульта



1 – Уровень сигнала	14 – Луч эхолота
2 – Номер спутника	15 – Уровень сигнала эхолота
3 – Напряжение АКБ кораблика	16 – Индикатор состояния кнопки [FN]
4 – Режим кораблика  Ручной режим  Режим CSS  Режим автопилота	17 – Управление: K1 L.BBOX – левый бункер K2 R.BBOX – правый бункер K3 CLS.BX – K4 HOOK – крючок K5 D.lights - дневные огни K6 M.lights – основной свет
5 – Домашняя точка	18 – Северное направление
6 – Уровень заряда пульта	19 – Указатель направления кораблика
7 – Глубина	20 – Скорость кораблика
8 – Температура воды	21 – Расстояние до домашней точки
9 – Поверхность воды	22 – Расстояние до точки
10 – Символ рыбы	
11 – Структура дна	
12 – Диапазон глубины	
13 – Карта памяти	

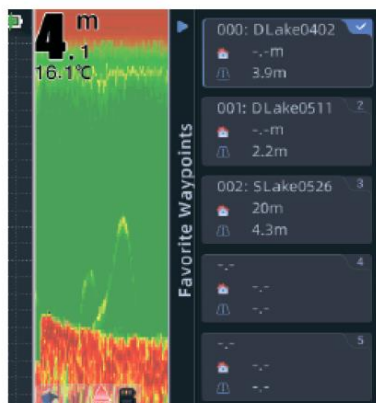
Значения кнопок



Кнопка	Кораблик	Меню
Кнопка «А»	Избранные точки	Войти в меню настроек
Кнопка «В»	Быстрая точка	Перейти к операции K1-K6
Кнопка «С»	Режим Круиз контроля	Регулировка масштаба
K1-K4	Действия с корабликом (открывать\закрывать бункер, отпускать крючок и т.д.	Переместить курсор
Принять	Подтвердить настройки/Войти в контекстное меню	
Точка GPS	Войти в список путевых точек	
Вкл/Выкл	Переключить 3 основные страницы/Выйти	



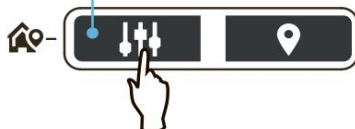
Индикатор многофункциональных кнопок в режиме кораблика



Нажмите, чтобы войти в раздел “Избранные точки”



Примечание: настройка кнопки USB по умолчанию может быть определена пользователем



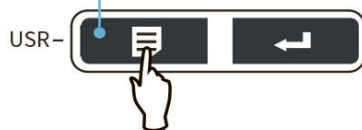
Нажмите, чтобы войти в “Быстрый маркер”



Активный режим круиз контроля



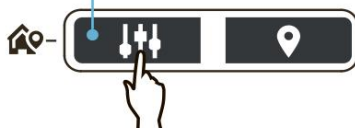
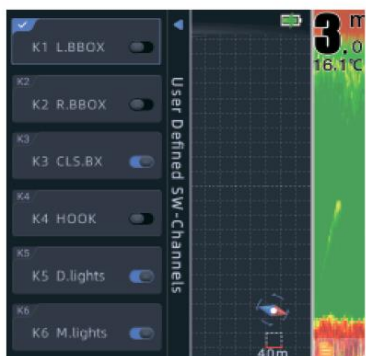
Индикатор многофункциональных кнопок в режиме меню



Нажмите, чтобы перейти к работе с меню



Регулировка масштаба



Нажмите, чтобы войти в раздел “Пользовательские SW-каналы”

Особенности устройства

XR500 – это универсальная система для прикормочного кораблика, которая сочетает в себе пульт управления с усовершенствованным эхолотом, GPS и функцией автопилота

Эхолот

Усовершенствованный эхолот с HD отображением, 8 цветовых схем для дневной и ночной рыбалки

Прокладывает маршрут с информацией о глубине, который можно загрузить в виде 2D-карты

Автопилот

Система автопилота с высокоточным GNSS-приемником 10-го поколения
Компас на борту кораблика, курс судна также указывается в неподвижном состоянии

Из 100 сохраненных точек GPS можно определить 5 любимых мест

Нажмите на джойстик чтобы выбрать точку на карте, и запустите автопилот

Управление корабликом

Поддержка 8 каналов связи для предотвращения помех

Функция бесшумного подхода к точке

Режим круиз контроля для освобождения рук от пульта

Возможность выбрать действие по прибытию к точке – сбросить приманку, крючок после прибытия к цели

Автовозврат – кораблик вернется на домашнюю точку после потери сигнала

Другое

Поддержка SD-карты для импорта/экспорта настроек, сохраненных точек и обновления программного обеспечения

Поддержка файла журнала .twls, позволяет записывать всю информацию о эхолоте на SD-карту

Поддержка файлов Google kml

Начало использования

Круиз контроль (Режим CSS)

Для включения режима круиз контроля, просто нажмите кнопку (как показано на рисунке), когда кораблик движется (джойстик находится в режиме скорости). После чего кораблик продолжит движение по прямой с определенной скоростью.



Убедитесь, что джойстик находится в рабочем состоянии

Примечание:

В режиме круиз контроля вы можете управлять направлением движения кораблика, перемещая джойстик вправо/влево

Чтобы выйти из режима круиз контроля просто потяните джойстик вниз



Режим автопилота

1) Установите домашнюю точку

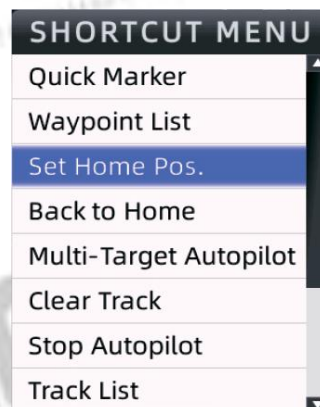
Существует 2 способа установки домашней точки:

1.1) Установка из контекстного меню

Нажмите кнопку «Принять», чтобы войти в контекстное меню

Выберите «Установить домашнюю точку»

Выберите «Да» чтобы установить домашнюю точку

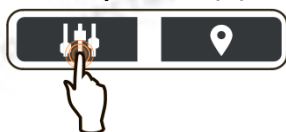


1.2) Быстрая установка домашней точки

Длительно зажмите кнопку

Появится сообщение «Установить текущее положение в качестве исходного?»

Выберите «Да», чтобы установить точку



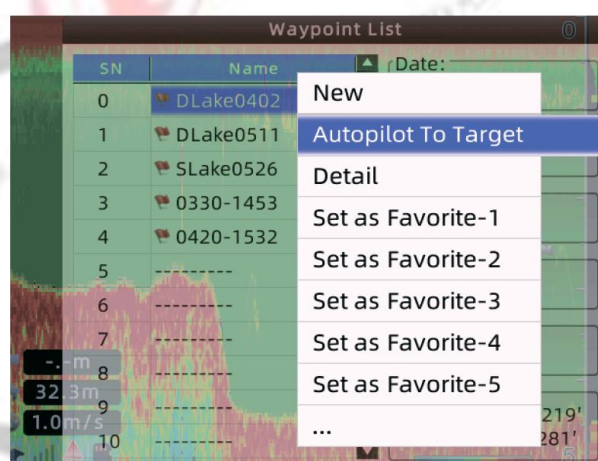
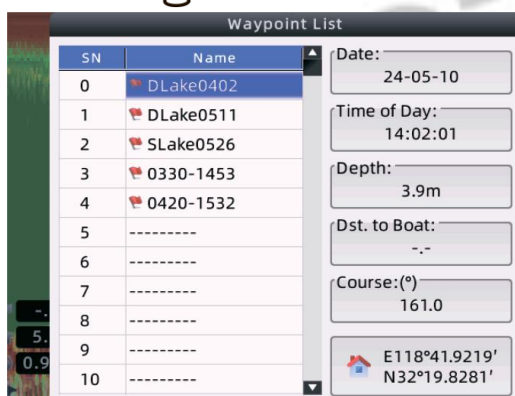
2) Запуск автопилота

2.1) Загрузите предварительно сохраненную точку из списка, чтобы запустить автопилот

Нажмите кнопку, чтобы войти в список точек

Выберите одну точку и нажмите «Принять»

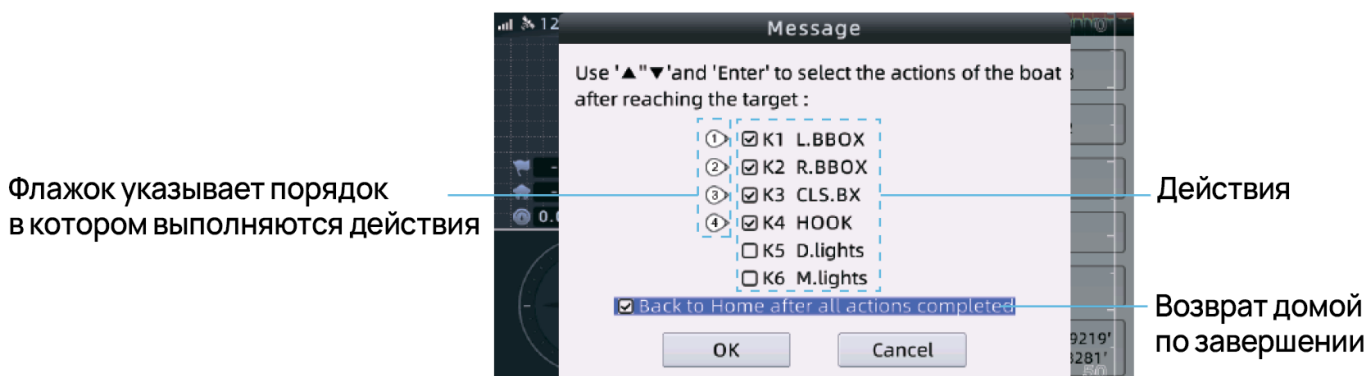
Выберите «Автопилот для наведения на цель» чтобы запустить его



Порядок действий

Как только одна путевая точка будет загружена для автопилота, появится сообщение, позволяющее выбрать действия, которые выполнит корабль когда достигнет цели.

Вы также можете включить опцию автовозврата на домашнюю точку после завершения всех действий

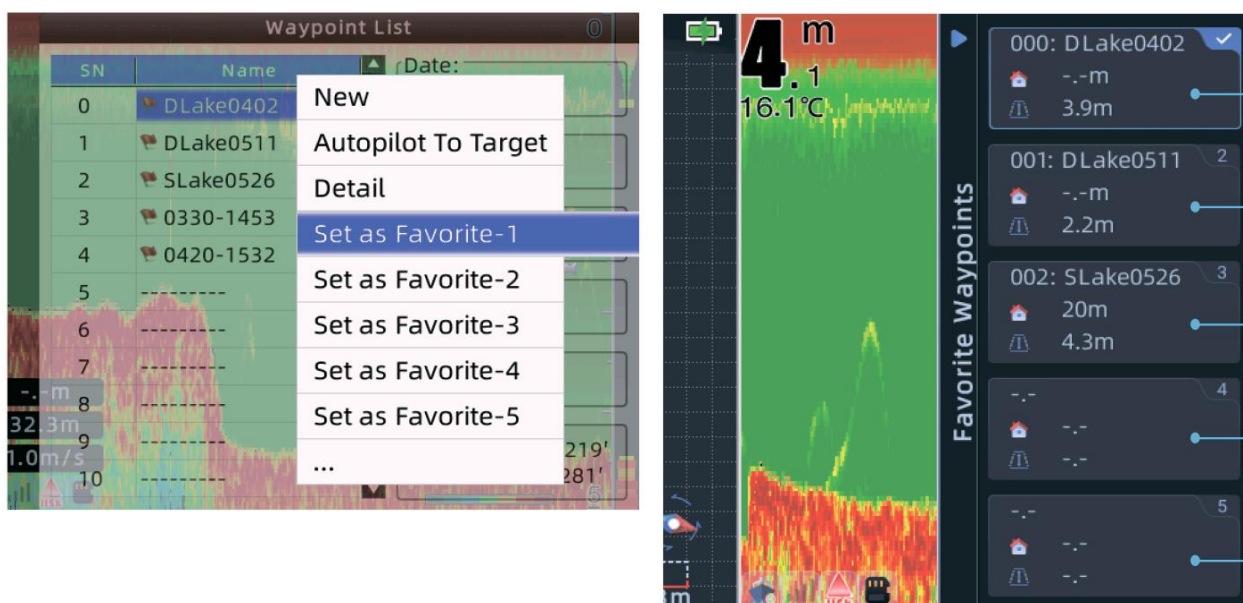


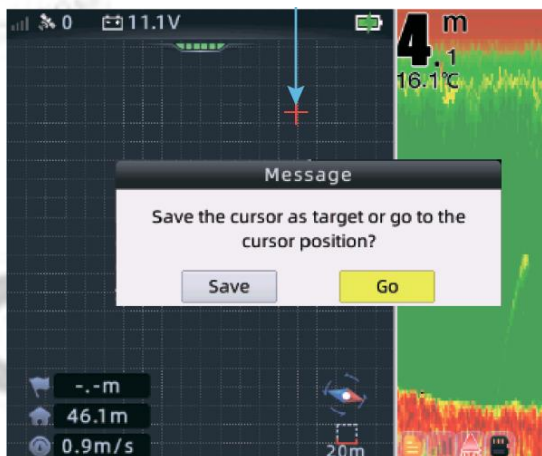
Избранные точки

Чтобы быстро найти путевую точку, вы можете выбрать 5 путевых точек и определить их как любимые места

Для того чтобы установить избранную точку, войдите в список точек, выберите нужную точку и нажмите кнопку «Принять»

Выберите, чтобы установить ее в качестве одной из пяти любимых путевых точек





Выберите целевую точку, чтобы запустить автопилот.

Переместите курсор в нужное положение

Нажмите кнопку «Принять», появится сообщение

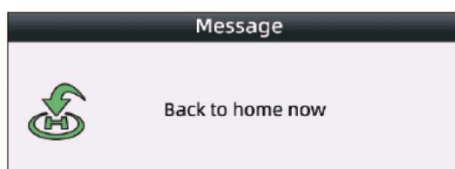
Выберите «Перейти» чтобы запустить автопилот

Примечание: чтобы запустить автопилот, выбрав целевую точку на карте, пожалуйста, убедитесь, что индикатор многофункциональной кнопки находится в рабочем состоянии меню.

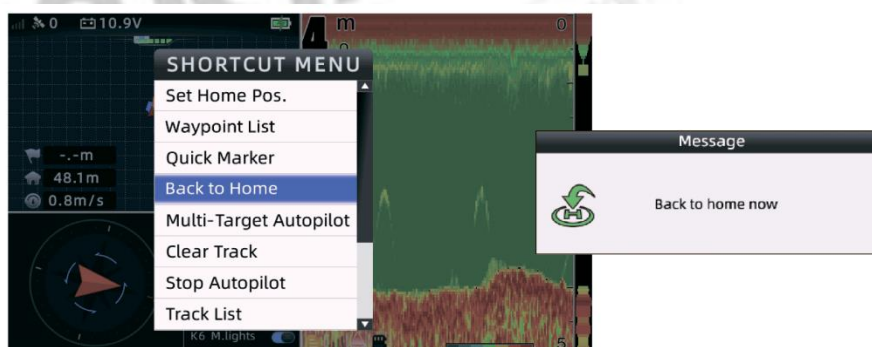


Возврат на домашнюю точку

Нажмите и удерживайте кнопку «Точка GPS», чтобы корабль вернулся на домашнюю точку

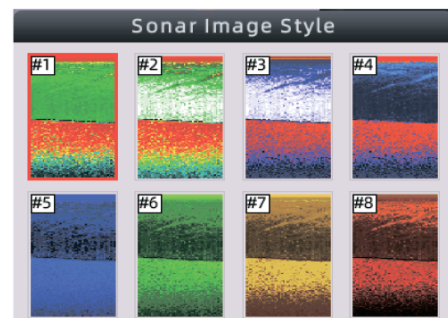
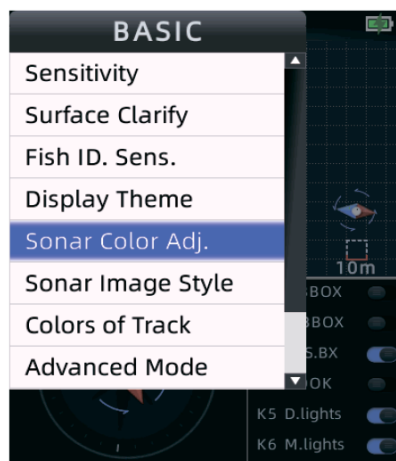


Кроме того, вы можете нажать кнопку «Принять», чтобы войти в контекстное меню, затем выбрать «вернуться домой» и корабль автоматически вернется на домашнюю точку



Цветовая схема

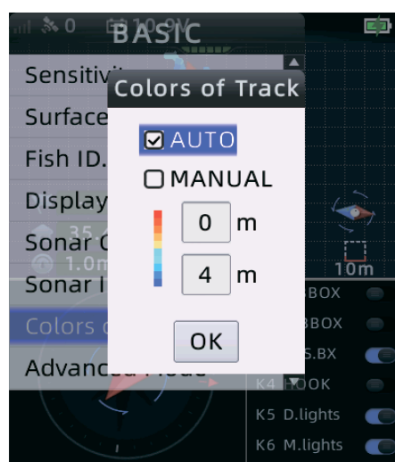
выберите стиль изображения



Цвет дорожки

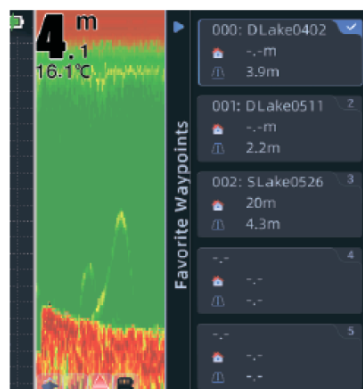
На дорожке другой цвет означает изменение глубины во время движения

По цвету вы можете судить об общем состоянии воды на глубине



Настройки

Настройка кнопки USR,
по умолчанию - выбор точки
Вы можете назначить ее как другое



USR-



Эхолот

Коэффициент усиления управляет чувствительностью датчика. Более высокий коэффициент усиления делает эхолот более чувствительным к отражаемым волнам, позволяя отображать маленькие объекты.

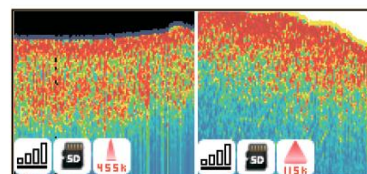
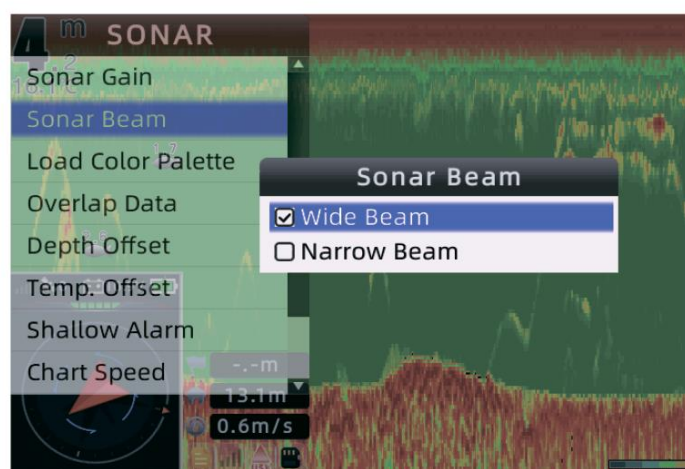
Если коэффициент установлен слишком высокий, изображение может быть загромождено фоновым шумом.

Луч эхолота

Выберите подходящий луч эхолота для использования в воде разной глубины.

Для большинства водоемов рекомендуется использовать широкий луч при глубине более 1.5M

Для мелководья рекомендуется использовать узкий луч, при глубине менее 1.2M

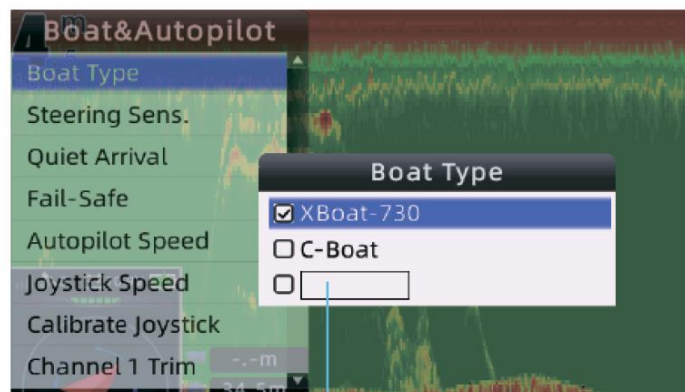


Narrow Beam
(455KHz)

Wide Beam
(115KHz)

Автопилот

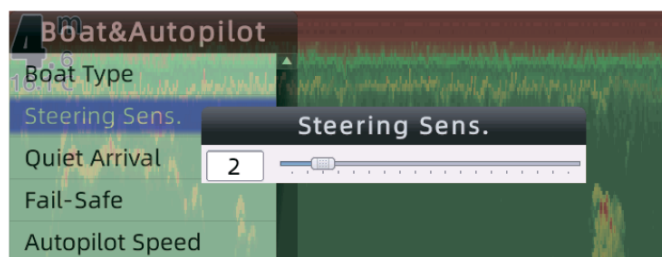
XR500 может использоваться большинством корабликов. После установки выберите подходящий вам тип кораблика



После настройки здесь отобразится номер модели кораблика

Чувствительность управления

Отрегулируйте чувствительность рулевого управления автопилота, увеличивая или уменьшая чувствительность.



Тихий подход к точке

Если включить эту опцию, то кораблик автоматически снизит скорость в процентах на заданном расстоянии, когда покинет точку старта или приблизится к цели.



Мощность: Отрегулируйте процент мощности

Дальность: В пределах заданного расстояния от домашней и целевой точки, кораблик снизит скорость

Расстояние до целевой точки



Расстояние от домашней точки



 **Примечание:** Режим “Тихое прибытие” необходим только для очень быстрых и шумных корабликов.

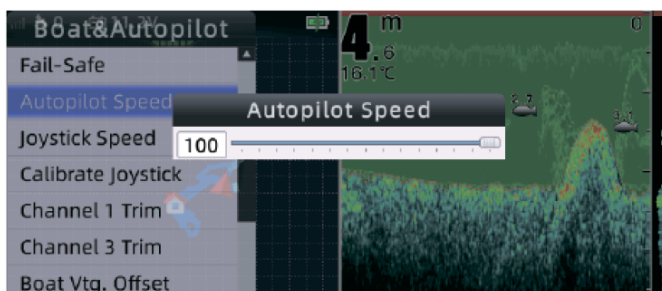
Отказоустойчивость

Если включить эту опцию, то кораблик автоматически вернется на домашнюю точку после потери сигнала



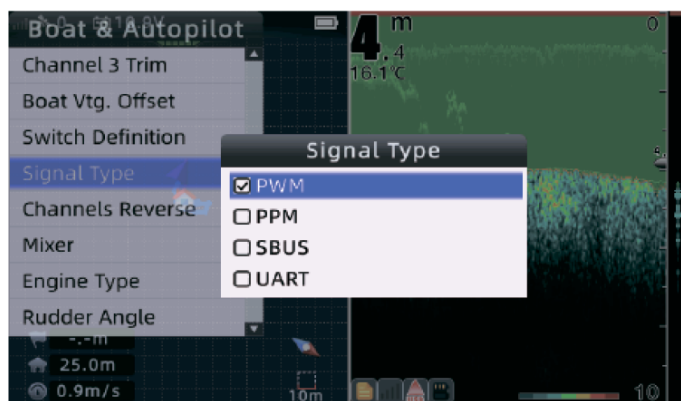
Скорость автопилота

С помощью этой опции вы можете ограничить максимальную скорость, которую может развить кораблик, когда работает в режиме автопилота



Тип сигнала

Позволяет выбрать тип сигнала с корабликом



Обратный канал

Используется для изменения направления работы двигателя или руля управления, если вы обнаружили, что они работают в неправильном направлении

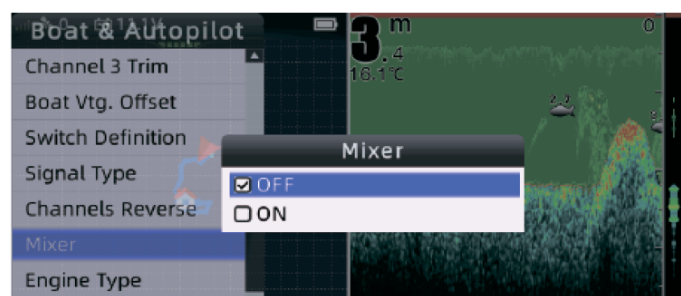
CH1: Коррекция направления движения руля

CH3: Коррекция направления вращения двигателя



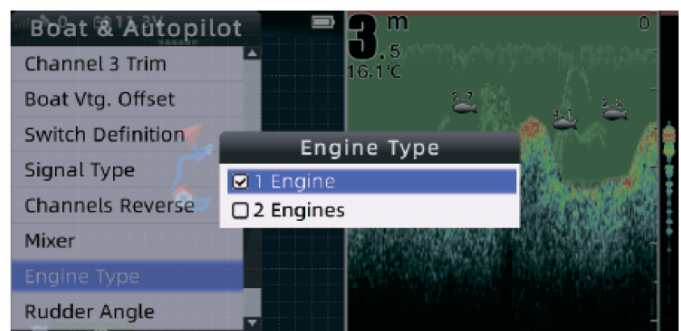
Микширование

Если кораблик был сделан со стандартным коммерческим ECS & SERVO, то вам необходимо включить функцию микширования



Тип двигателя

Выберите тип двигателя кораблика, одномоторный или двухмоторный



Угол поворота

Установите ограничения для канала 1

Обычно этот параметр необходимо изменять только в том случае, если канал 1 был подключен к сервоприводу

