© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

ZAVÁŽECÍ LOĎKA

UŽIVATELSKÁ PŘÍRUČKA

INTELIGENTNÍ ZAVÁŽECÍ LOĎKA S DÁLKOVÝM OVLÁDÁNÍM

VMTECH ECHO PILOT PRO

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

Obsah

1. Popis produktu 5

1.1. Obsah balení 5

1.2. Popis lodi 6

1.2.1 Popis částí lodi 6
1.2.2 Popis funkcí tlačítek ovladače 7
1.2.3 Popis displeje (legenda) 9
1.2.4 Popis navigačního menu (legenda) 13
1.2.5 Napájecí adaptér 15

2. Hlavní funkce produktu 16

3. Základy ovládání 17

3.1. Příprava k provozu 17

3.2. Kalibrace kompasu 17

3.3. Nastavení bodu „domů“ (H) 17

3.4. Návrat „domů“ 17

3.5. Autopilot 17

4. Menu 18

4.1. Základní nastavení 18

4.2. Pokročilé nastavení 20

4.3. Nastavení sonaru 22

5. Konkrétní postupy 25

5.1. Volba lokace 25

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

ZAVAZECILODKA.CZ

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

5.2. Odstranění lokace 25

5.3. Navigace k jednotlivým místům 25

5.4. Automatické akce na určitém místě 26

5.5. Navigace 26

5.6. Navigace podle trasy 26

5.7. Kalibrace kompasu 28

5.8. Kalibrace joysticku 28

5.9. Nastavení kanálu 28

5.10. Provoz komory s návnadou 28

5.11. Provoz závěsky 28

6. Bezpečnostní opatření zavážecí lodě 29

7. Upozornění 30

8. Možné poruchy 31

9. Technické parametry 32

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

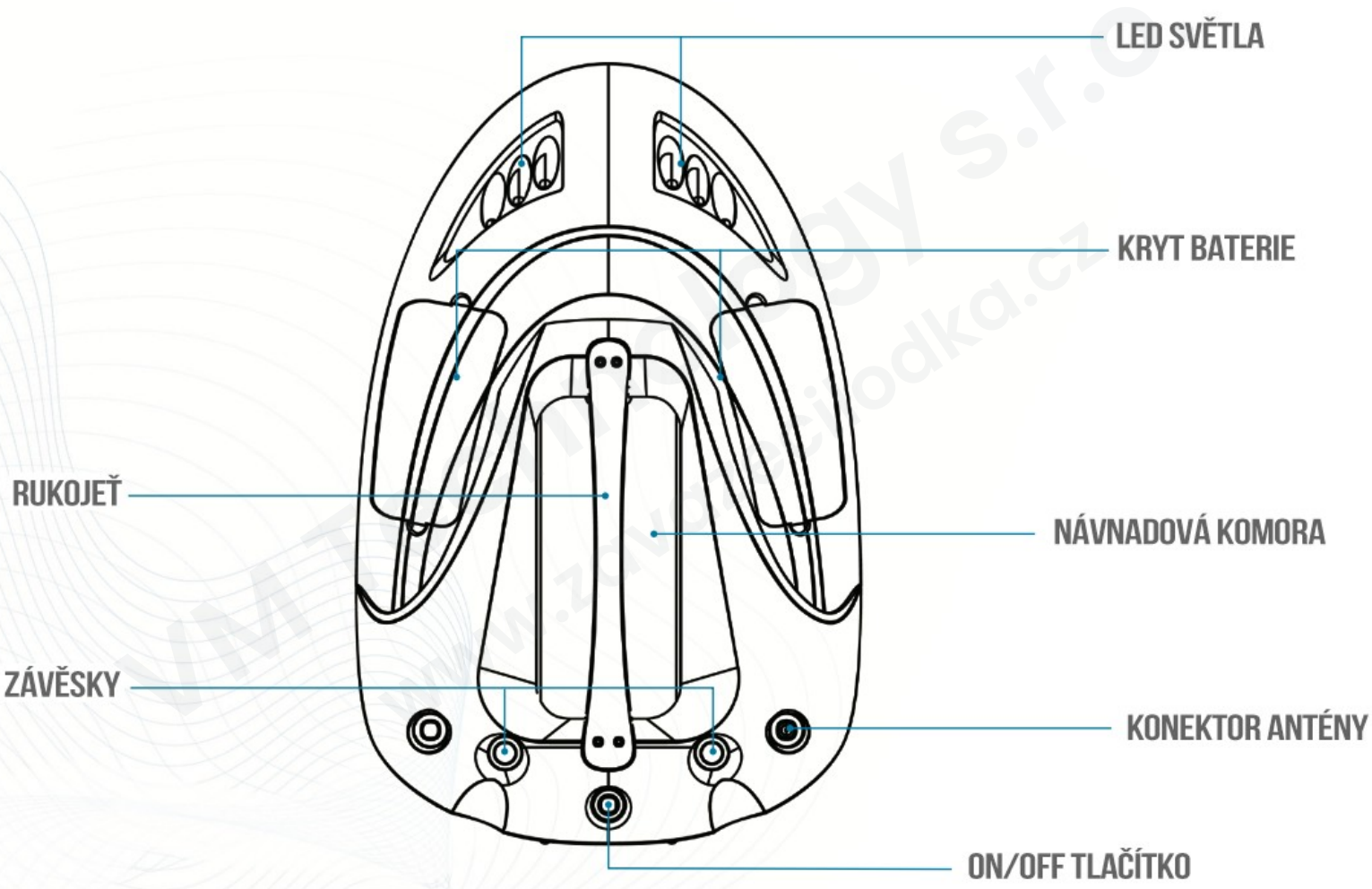
1/ POPIS PRODUKTU

1. Obsah balení

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

2. Popis lodi

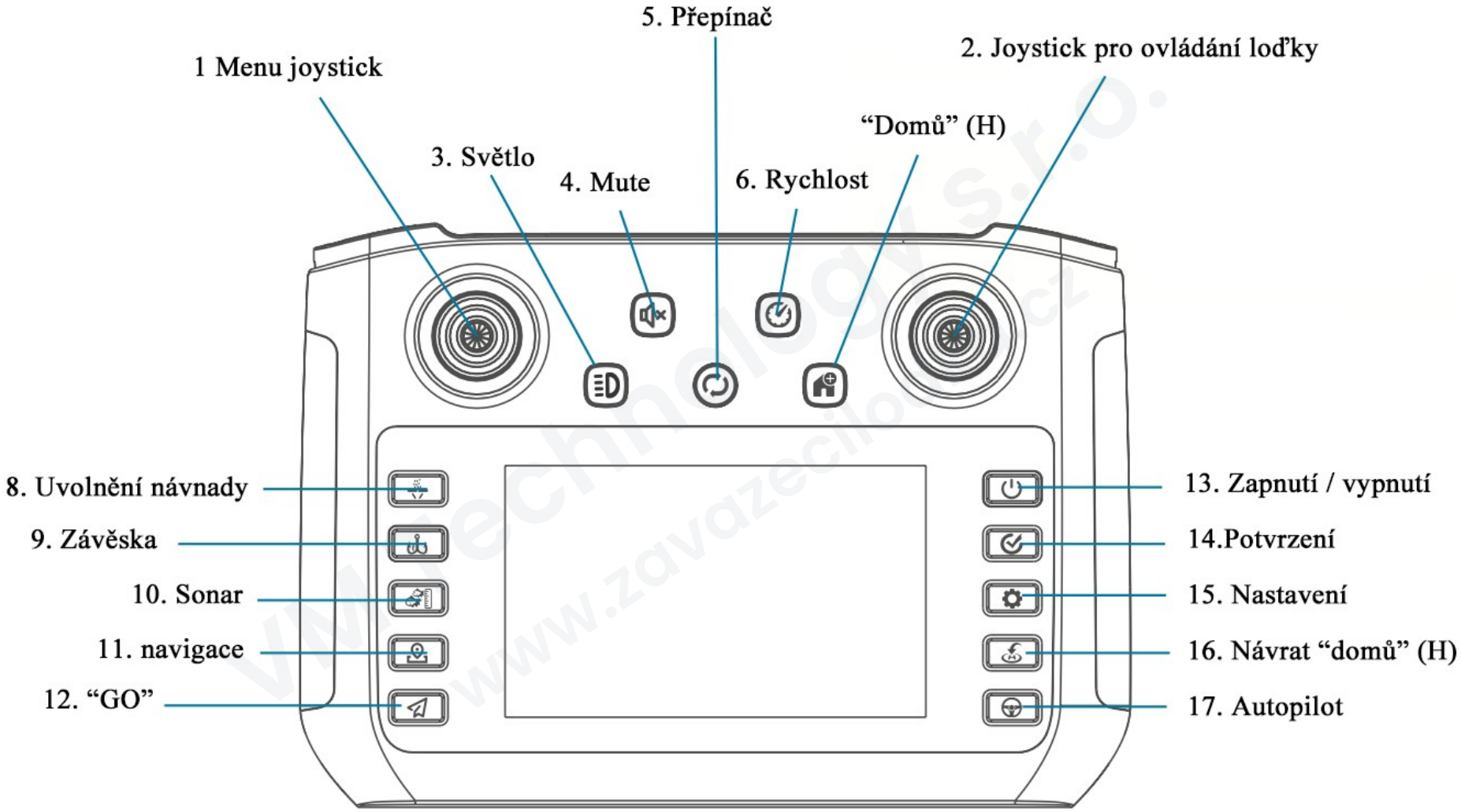
(1) Popis částí lodi



ZAVAZECILODKA.CZ

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

(2) Popis funkcí tlačítek ovladače



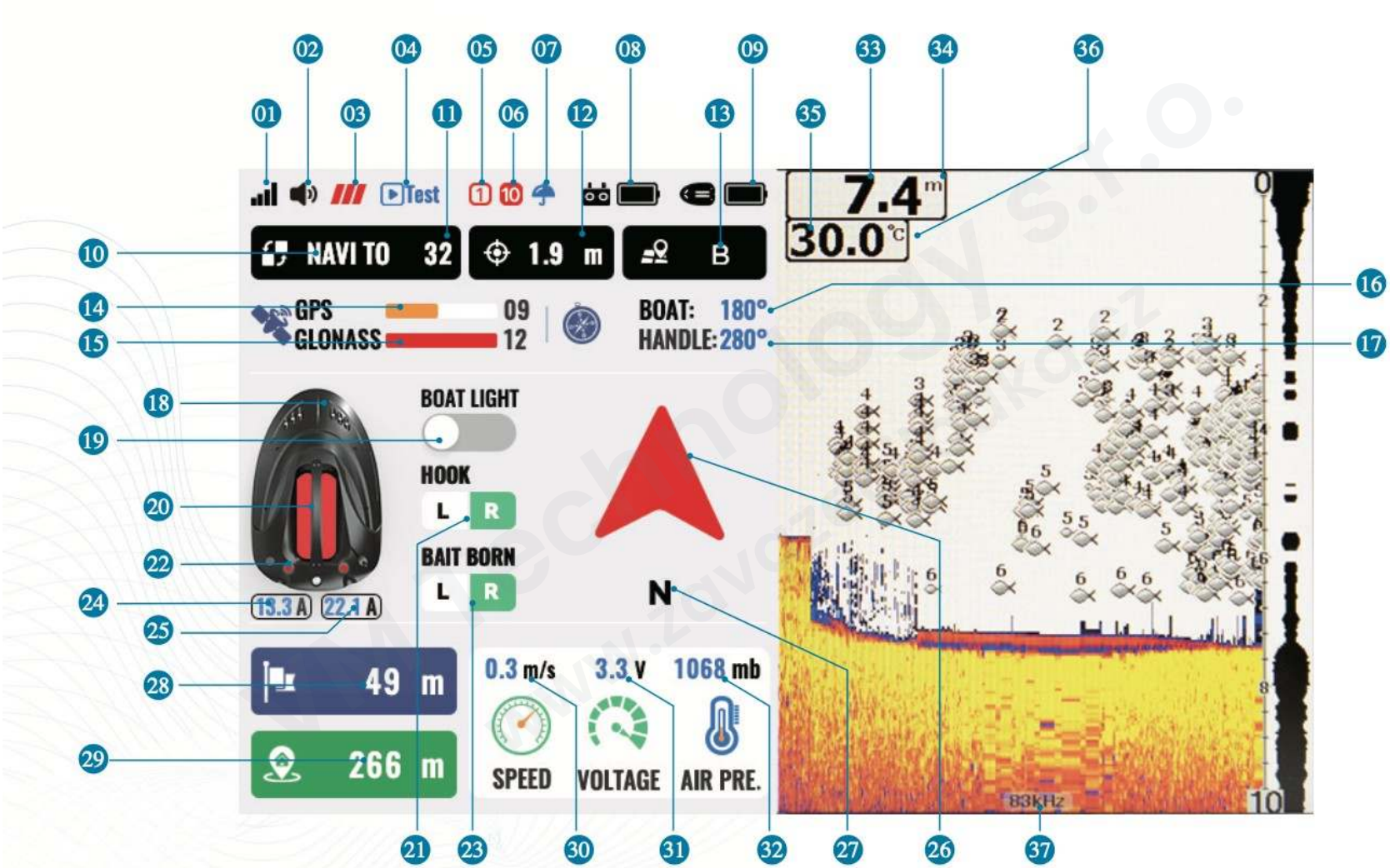
ZAVAZECILODKA.CZ

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

1. **Menu joystick:** Tlačítko pro výběr volby v nastavení. Volbu potvrdíte stisknutím středu tlačítka.
2. **Joystick pro ovládání loďky:** Ovládání pohybu zavážecí lodě.
3. **Světlo**: Ovládání osvětlení zavážecí lodě a podsvícení obrazovky ovladače. Jedním stiskem se zapnou světla lodě a tlačítka ovladače, opětovným stiskem se vypnou.
4. **Mute:** Zapnutí / vypnutí zvuku dálkového ovladače.
5. **Přepínač:** Slouží k přepínání možností mezi výběrem lokace, domovským (výchozím GPS bodem) a plánovačem trasy v Navigaci.
6. **Rychlost:** Stisknutím tohoto tlačítka lze měnit rychlost lodě (standardní, vysoká a nízká).
7. **Tlačítko „domů“ (H):** Rychlé nastavení aktuální pozice jako domovského místa. Pokud je domovské místo již uloženo, dlouhým stisknutím tohoto tlačítka lze smazat. Pokud domovské místo není uloženo, stisknutím tohoto tlačítka lze rychle uložit aktuální polohu lodě jako domovské místo.
8. **Uvolnění návnady:** Jedno stisknutí otevře levou komoru. Opětovným stisknutím se komora uzavře, dvojitým stisknutím se otevře pravá komora. Opětovným dvojitým stisknutím se uzavře. Pokud je nastaveno otevření komory najednou, obě komory se otevřou jedním stisknutím tlačítka a zavřou se opětovným stisknutím tlačítka. Pokud je vybráno nastavení otevření obou stran komor, po 15 sekundách se komory automaticky zavřou a vrátí se do výchozí polohy.
9. **Závěska:** Jedno stisknutí otevře levou závěsku, dvojité stisknutí otevře pravou závěsku. Závěsky se automaticky vrátí do výchozí polohy za 1 sekundu. Tlačítkem lze také nastavit automatické chování, jestliže je vybráno nějaké místo na navigační stránce.
10. **Sonar:** Stisknutím tohoto tlačítka se zobrazí sonar na celou obrazovku, opětovným stiskem se zruší.
11. **Navigace:** Stisknutím tohoto tlačítka přejdete na navigační stránku, opětovným stiskem se vrátíte na hlavní rozhraní.
12. **GO:** Tlačítkem se spustí navigace k aktuálně vybranému bodu na navigační stránce.
13. **Zapnutí / vypnutí:** Dlouhým stisknutím tohoto tlačítka lze zapnout / vypnout dálkový ovladač. Krátkým stisknutím se vrátíte na hlavní rozhraní. Pokud stisknete toto tlačítko po dobu 10 sekund, dojde k nucenému restartu dálkového ovladače.
14. **Potvrzení:** To samé jako stisk středního tlačítka joysticku pro potvrzení funkce.
15. **Nastavení:** Stisknutím tohoto tlačítka se vstoupí do nabídky nastavení, opětovným stisknutím se vybere jedna ze tří nabídek nastavení.
16. **Návrat „domů“ (H):** Zavážecí loď se vrátí na místo „domů“ (H), pokud stisknete toto tlačítko na hlavním rozhraní. Na navigační stránce, pokud je vybráno určité místo, můžete stisknout toto tlačítko k automatickému návratu na toto místo.
17. **Autopilot:** Loď popluje podle aktuálního směru, stisknutím znovu se automatický režim řízení vypne.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

(3) Popis displeje (legenda)



ZAVAZECILODKA.CZ

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

1. **Signál bezdrátového připojení:** Indikuje sílu signálu bezdrátového připojení.
2. **Indikátor zvuku:** Zobrazuje stav zvuku, zapnuto / vypnuto.
3. **Indikátor rychlosti:** Existují tři provozní režimy zavážecí lodě, nízká rychlost , standardní rychlost a vysoká rychlost .
4. **Testovací mód:** Pokud je vybrán testovací režim, Test je zobrazen zde. Indikuje, že loď je v kruhovém režimu vybrané trasy.
5. **Chybový kód lodi:** Kód indikuje chybu lodi, specifický význam kódu naleznete v Tabulce č. 1.
6. **Chybový kód dálkového ovladače:** Kód indikuje chybu dálkového ovladače, specifický význam kódu naleznete v Tabulce č. 1.
7. **Indikátor přetížení motoru:** Tento ukazatel signalizuje, že se motor chová neobvykle a byl spuštěn ochranný mechanismus. V důsledku toho je dodávka proudu do motoru dočasně zastavena. Po 10 sekundách se systém vrátí do normálního režimu a opět začne dodávat proud do motoru.
8. **Napájení baterie dálkového ovladače:** Ukazatel úrovně nabití baterie dálkového ovladače.
9. **Napájení baterie lodi:** Ukazatel úrovně nabití baterie lodi.
10. **Režim provozu:** Existují 4 režimy provozu – ruční, automatický, navigace a plánování trasy.
11. **Cílový bod navigace:** Když je zavážecí loď v režimu „navigace“ nebo „plánování trasy“, je zde zobrazen cílový bod zavážecí lodě.
12. **Přesnost polohy:** Tento ukazatel zobrazuje aktuální míru přesnosti určení polohy zavážecí lodě pomocí satelitního signálu. Nižší hodnota signalizuje vyšší přesnost určení polohy. Obvykle je přesnost vyšší, pokud je hodnota nižší než 2.
13. **Aktuální vodní plocha:** Existuje 6 polí vodních ploch označených jako a / b / c / d / e / f, každá plocha může obsahovat 40 bodů a 1 domovský bod. Zde je zobrazeno, která vodní plocha je aktuálně vybrána.
14. **Počet GPS satelitů:** Zobrazuje počet satelitů GPS, které byly vyhledány.
15. **Počet NASS2 satelitů:** Zobrazuje počet satelitů, které byly vyhledány jiným satelitním systémem, který jsme vybrali.
16. **Úhel kompasu zavážecí lodě:** Zobrazuje elektronický úhel kompasu zavážecí lodě, přesně zobrazuje směr lodi.
17. **Úhel kompasu dálkového ovladače:** Zobrazuje elektronický úhel kompasu dálkového ovladače.
18. **Indikátor světel:** Zobrazuje zapnutá / vypnutá světla.
19. **Přepínač světel:** Zobrazuje zapnutá světla a vypnutá světla .
20. **Stav návnadové komory:** Indikuje otevření levé a pravé návnadové komory .
21. **Indikátor návnadové komory:** Zobrazuje otevřený / uzavřený stav levé a pravé komory.
22. **Stav závěsky:** Indikuje otevření levé závěsky a indikuje otevření pravé závěsky .
23. **Indikátor závěsky:** Zobrazuje otevřený / uzavřený stav levé a pravé závěsky.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

24. **Pracovní proud levého motoru:** Zobrazuje reálný pracovní proud levého motoru lodi.
25. **Pracovní proud pravého motoru:** Zobrazuje reálný pracovní proud pravého motoru lodi.
26. **Směr lodi:** Šipka zde ukazuje směr lodi vzhledem k operátorovi (dálkovému ovladači). Když se směr operátora (dálkového ovladače) mění, změní se také relativní směr lodě.
    Poznámka: Pro zajištění přesnosti směru musí být kompas kalibrován jak u zavážecí lodě, tak u dálkového ovladače.
27. **Absolutní směr lodi:** Existuje 8 směrů: východ, západ, jih, jihovýchod, jihozápad, severovýchod a severozápad, směr zde zůstává nezměněný, bez ohledu na to, kam se operátor otočí.
28. **Vzdálenost k cílovému bodu:** Zde se zobrazuje aktuální vzdálenost mezi zavážecí lodí a cílovým bodem, a to pouze v režimu navigace a plánování trasy.
29. **Vzdálenost k domovskému bodu:** Aktuální hodnota vzdálenosti mezi zavážecí lodí a domovským bodem (H). Pokud je zde hodnota 9999 m, znamená to, že je vybraná jiná vodní plocha.
30. **Rychlost lodi:** Aktuální rychlost provozu lodě v m/s.
31. **Napětí baterie lodi:** Zobrazuje napětí baterie lodi.
32. **Atmosférický tlak:** Zobrazuje hodnotu atmosférického tlaku na aktuální pozici.
33. **Hloubka vody:** Zobrazuje hloubku aktuální pozice zavážecí lodě.
34. **Hloubka:** Zobrazuje aktuální hloubku vody v metrech nebo stopách.
35. **Teplota vody:** Zobrazuje aktuální teplotu vody.
36. **Teplota:** Zobrazuje aktuální teplotu vody v °C nebo °F.
37. **Frekvence sonarového snímače:** Zobrazuje aktuálně vybranou frekvenci sonarového snímače. V nastavení můžete vybrat frekvenci 83 kHz nebo 200 kHz.

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

Tabulka č. 1

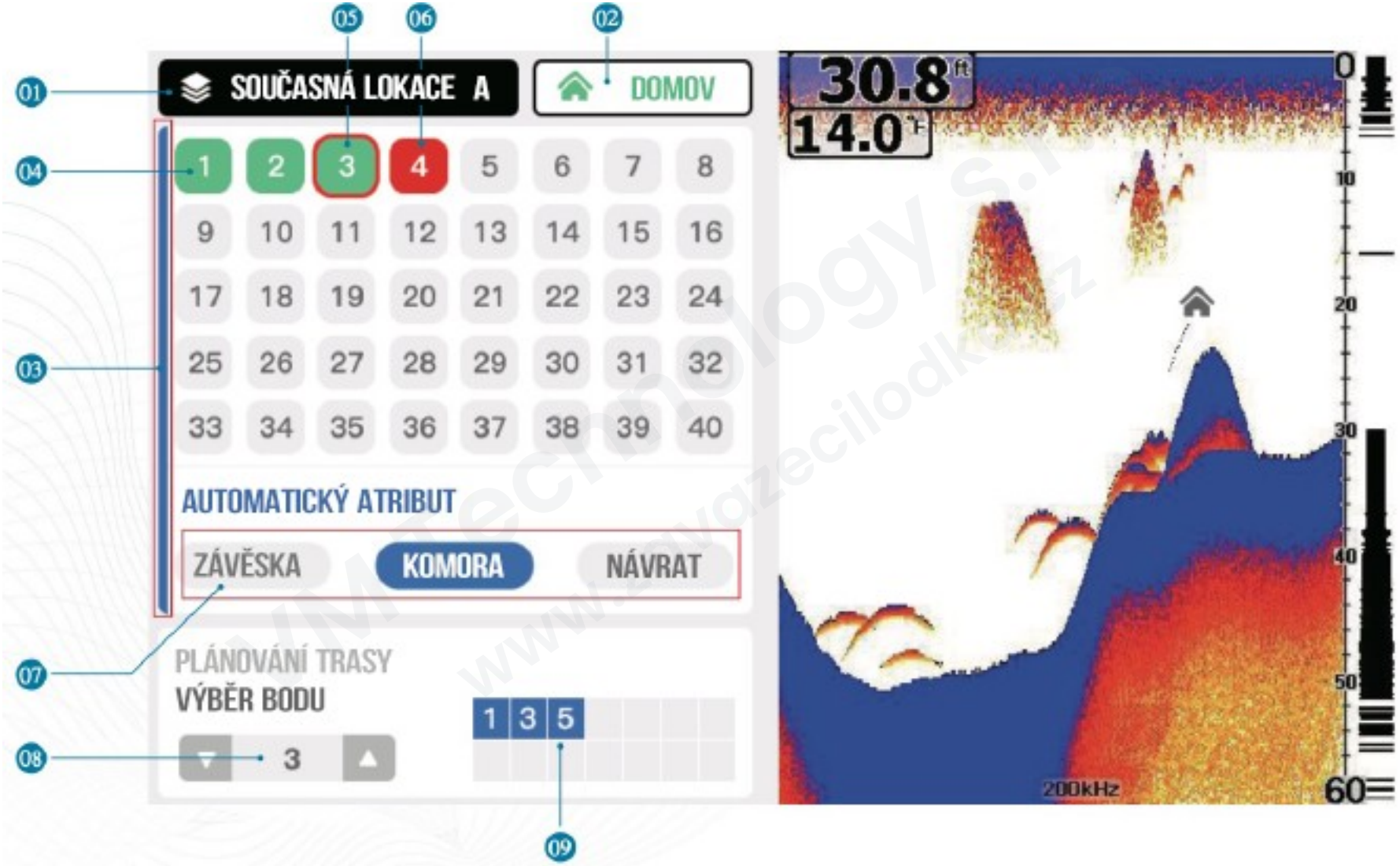
Chybové kódy

Loď		**Dálkové ovládání**	
Kód	**Chyba**	**Kód**	**Chyba**
1	Žádný signál	1	Bezdrátový modul je narušený
2	GPS modul není připojen	2	Abnormální barometr
3	Anomálie kompasu	3	Abnormální akcelerometr
4	Satelit není nalezen	4	Anomálie kompasu
5	Zaseknutý motor	5	Abnormální paměť
6	Výjimka při ukládání	6	Žádný signál
7	Kalibrační odchylka je velká a vyžaduje opětovnou kalibraci		
8	Bezdrátový modul je narušený		
9	Nedostatek místa v úložišti		

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

(4) Popis navigačního menu (legenda)



ZAVAZECILODKA.CZ

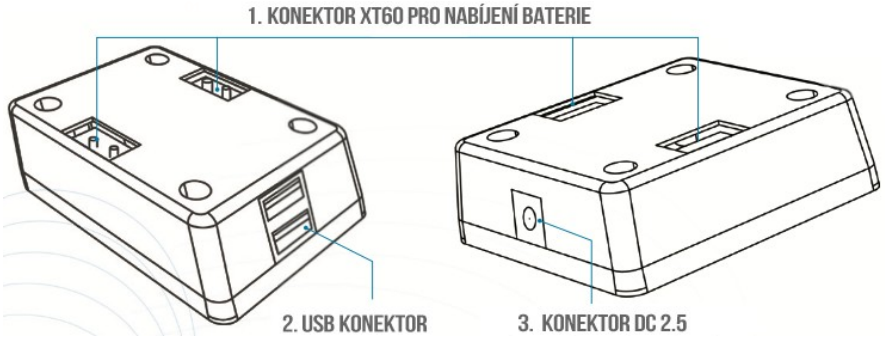
© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

1. **Aktuální vodní plocha:** Zobrazuje aktuálně vybranou vodní plochu. K jeho výběru můžete použít tlačítko Přepínač a následně pomocí joysticku v menu vyberte příslušné pole umístění.
2. **Domovský bod (H):** Šedá barva označuje, že domovský bod nebyl nastaven. Zelená barva se zobrazí poté, co byl domovský bod nastaven a červeně blikající indikuje navigaci k domovskému bodu.
3. **Oblast výběru:** Navigační stránka má čtyři funkční oblasti: „skupina aktuálního umístění“, „domovský bod“, „oblast bodů“ a „plánování trasy“. Příslušnou funkční oblast lze vybrat pomocí tlačítka Přepínač.
4. **Uložené místo:** Zelená barva označuje, že aktuální umístění bylo již uloženo.
5. **Výběr místa:** Červený rámeček označuje, že je vybráno toto místo.
6. **Cílové místo:** Červeně blikající označuje, že loď pluje k tomuto cílovému místu.
7. **Automatické akce na určitém místě:** Označuje automatické chování na aktuálním místě v červeném rámečku: závěsky, návnady a návrat. Šedá barva značí vypnuto, zatímco modrá označuje otevřeno.
8. **Místo v plánování trasy:** Určuje umístění, které lze přidat do plánování trasy.
9. **Místo přidáno do plánování trasy:** Zobrazené umístění zde ukazuje, že bylo přidáno do plánování trasy. Zavážecí loď bude navigovat k místu zobrazenému zde postupně a po dosažení každého umístění provede příslušné automatické akce při navigaci v plánování trasy.

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

(5) Napájecí adaptér



1. XT60 konektor pro nabíjení baterií lodi: Připojte kabel pro nabíjení baterie lodi.
2. USB konektor: 2 standardní 5V USB konektory, které mohou nabíjet ovladač, mobilní telefon a další zařízení.
3. DC2.5 konektor nabíjení: Připojení do sítě.

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

2/ HLAVNÍ FUNKCE PRODUKTU

1. Loďka využívá plně digitální dvoucestnou bezdrátovou komunikační technologii s dosahem dálkového ovládání 400 metrů.
2. Dálkové ovládání je vybaveno 5“ displejem s vysokým rozlišením a vysokým jasem. Barevný LCD displej má rozlišení 800x480px.
3. Multifunkční dálkové ovládání disponuje vícekanálovým satelitním systémem, který podporuje GPS, Beidou, Galileo a Glonas pro víceúčelové určování polohy. Dále obsahuje integrovaný sonarový Fish Finder a autonomní navigaci. Umožňuje uložit až 41x6 informací o pozici místa a provádět automatickou navigaci mezi jednotlivými pozicemi.
4. Lze uložit 6 skupin vodních ploch. U každé skupiny můžete uložit 1 domovské místo (H) a 40 GPS bodů. Můžete realizovat automatickou navigaci mezi každým GPS bodem. Lze samostatně nastavit, zda zavážecí loď uvolní háček nebo návnadu při dosažení tohoto místa.
5. V případě nízkého napětí nebo slabého signálu je k dispozici bezpečnostní systém, který automaticky vrátí loď na domovské místo (H).
6. Pokud dojde k zaseknutí vrtule nebo abnormálnímu zvýšení pracovního proudu motoru, je k dispozici ochranný systém, který odpojí výstup motoru a chrání tak obvodovou desku před poškozením.
7. Loď umožňuje nést až 3 kg návnady. Na zádi lodi jsou umístěny dvě závěsky.
8. Dálkové ovládání poskytuje informace o stavu každé části lodi.

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

3/ ZÁKLADY OVLÁDÁNÍ

1. **Příprava k provozu**
   Vložte baterie do přihrádek v lodi. Poté zapněte dálkové ovládání a loď. Zkontrolujte, zda je na dálkovém ovládání symbol bezdrátové komunikace. Pak pohybujte pravým joystickem a ověřte, že se vrtule otáčí. Pokud dálkové ovládání není propojeno s lodí, je potřeba provést přidělení frekvence (viz sekce 5.7 v návodu k použití).

2. **Kalibrace kompasu**
   Položte loď do vody a pomocí joysticku odplujte 2-3 metry od břehu. Při prvním použití je důležité provést kalibraci kompasu. Návod k provedení kalibrace najdete v sekci 4.1 „kalibrace kompasu“.

3. **Nastavení bodu „domů“ (H)**
   Zkontrolujte přesnost určení polohy zobrazenou na dálkovém ovládání. Pokud je hodnota přesnosti určení polohy menší než 2 metry (čím menší hodnota, tím vyšší přesnost určení polohy), stiskněte tlačítko navigace. Existují dva způsoby, jak nastavit domovské místo. Prvním způsobem je pomocí tlačítka „Domů“ (H) na dálkovém ovládání. Druhým způsobem je vybrat ikonu Domov pomocí joysticku v menu a poté stisknout potvrzovací tlačítko.
   Poznámka: Pro bezpečnost lodi a vaše pohodlí je nutné domovské místo potvrdit před provedením dalších ovládacích akcí.

4. **Návrat „domů“**
   Stisknutím tohoto tlačítka se loď automaticky vrátí na domovské místo. Toto neplatí v sekci Navigace.
   Poznámka: Použití tohoto tlačítka je vhodné pouze za předpokladu, že mezi současnou pozicí a domovským místem není překážka.

5. **Autopilot**
   Stisknutím tlačítka „autopilot“ se loď řídí podle aktuálního směru plavby, přičemž můžete pomocí joysticku měnit směr lodi tak, aby dosáhla požadované pozice.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

4/ MENU

1. Základní nastavení

1. **Kalibrace kompasu**
   Stiskněte tlačítko Nastavení, na stránce nastavení vyberte „Kalibrace kompasu“, poté se zavážecí loď otočí ve vodě a elektronický kompas v lodi začne kalibrovat. Po dokončení kalibrace se automaticky vrátíte na domovskou stránku.
   Poznámka: Kalibrace kompasu je nutná, pokud: se jedná o první použití zavážecí lodě; zavážecí loď nebyla dlouhou dobu používána; směr zavážecí lodě je nesprávný.

2. **Kalibrace joysticku**
   Stiskněte tlačítko Nastavení, na stránce nastavení vyberte „Kalibrace joysticku“ a proveďte kalibraci. V první fázi kalibrace nepohybujte joystickem, poté proveďte kalibraci joysticku pohybem ve směru hodinových ručiček. Po dokončení kalibrace se vraťte na hlavní obrazovku.
   Poznámka: Tato operace obvykle není nutná a měla by být použita pouze v případě, že volba směru joystickem není přesná. Pokud nesprávná kalibrace joysticku způsobí, že joystick nebude efektivně fungovat, je třeba restartovat dálkové ovládání a poté stisknout střed joysticku po dobu 8 sekund, aby došlo i jeho restartování.

3. **Nastavení podsvícení**
   Umožňuje nastavit jas obrazovky.

4. **Výchozí rychlost**
   Možnost pro nastavení výchozí rychlosti zavážecí lodě (nízká / standardní / vysoká).

5. **Režim otevírání komor**
   Máme dvě možnosti otevírání komor na návnadu, a to „otevření komor“ a „otevření najednou“.
   a. Pokud zvolíte „otevření komor“, stiskněte tlačítko jednou pro otevření levé komory a dvakrát pro otevření pravé komory.
   b. Pokud zvolíte „otevření najednou“, obě komory na návnadu se otevřou současně po stisknutí tlačítka.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

6. **Uzavírání dvířek komor**
   Máme dvě možnosti uzavírání dvířek komor, a to „Automatické uzavírání“ a „Ruční uzavírání“. Pokud zvolíte „Automatické uzavírání“ komory se automaticky zavřou po 15 sekundách. Pokud zvolíte „Ruční uzavírání“ po jednom stisknutí tlačítka Uvolnění návnady se otevře levá komora, dvojitým stisknutím se otevře pravá komora a opětovným dvojitým stisknutím se komory uzavřou.

7. **Párování kanálů**
   Nejprve vypněte napájení zavážecí lodě a poté stiskněte tlačítko „Nastavení“ na dálkovém ovládání. Zvolte možnost „Párování kanálu“ a poté, když se na obrazovce zobrazí volba nastavení kanálu, zapněte napájení zavážecí lodě. Dálkové ovládání a zavážecí loď se následně automaticky sladí s vybraným kanálem. Pokud se sladění kanálů úspěšně dokončí, obrazovka zobrazí hlášení "Sladění kanálů úspěšné" a automaticky se vrátíte na hlavní obrazovku. V případě neúspěchu sladění postupujte podle výše uvedených kroků znovu.

8. **Frekvence sonaru**
   Tento produkt používá dvojitý snímač, který lze nastavit na frekvence 83 kHz a 200 kHz. Snímač s frekvencí 83 kHz má detekční úhel 60° a hloubku detekce 30 metrů, 200 kHz má úhel 20° a hloubku detekce 80 metrů. Můžeme vybrat různé frekvence pro různé vodní plochy a dosáhnout tak lepšího detekčního efektu.

9. **Demo režim sonaru**
   Pokud vyberete demo režim, obrazovka bude simulovat efekt sonaru.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

2. Pokročilé nastavení

1. **Typ lodi**
   Existují dvě verze zavážecí lodě řady C, přičemž model C3 je verze s detektorem ryb, automatickým řízením a funkcí detektoru ryb, a model C5 je verze všech funkcí, včetně autopilota, GPS pozicování a navigace a sonarového detektoru ryb. Vyberte správný model podle zakoupené zavážecí lodě. Model C1 slouží pouze jako testovací režim, který využívají pouze profesionálové.

2. **Satelit ve dvou režimech**
   Náš systém pozicování využívá kombinaci dvou satelitních sítí, a to GPS a dalšího systému satelitní navigace. Můžete si vybrat ze tří různých kombinací: GPS+BDS, GPS+Galileo, GPS+Glonass.

3. **Výběr jednotky**
   Jednotky zobrazení detektoru ryb lze přepínat mezi metrickým a imperiálním systémem, nastavení: „ft/°C“, „ft/°F“, „m/°C“, „m/°F“

4. **Levý motor**
   Pokud je zavážecí loď zjevně vybočená doprava, bude poměr výstupu levého motoru přiměřeně snížen, a to v rozmezí od 70 % do 100 %.

5. **Pravý motor**
   Pokud je zavážecí loď zjevně vybočená doleva, bude poměr výstupu pravého motoru přiměřeně snížen, a to v rozmezí od 70 % do 100 %.
   Poznámka: Neprovádějte sami úpravy poměru výstupu motoru, které by mohly ovlivnit postavení vaší zavážecí lodě. Úpravy proveďte s pomocí personálu zákaznické podpory.

6. **Úhel kompasu**
   Pokud se elektronický kompas a skutečný geomagnetický úhel výrazně liší, můžeme provést kompenzaci kompasu v rozmezí od -18° do +18°. Pokud je zavážecí loď nasměrována nesprávným směrem nebo se při navigaci objevují oblouky, je nejprve nutné provést kalibraci kompasu. Pokud i po několika pokusech o kalibraci kompasu přetrvává odchylka geomagnetického úhlu, můžete využít kompenzaci úhlu kompasu. Nejlepší je konzultovat tuto možnost s místním poskytovatelem zákaznické podpory před samotnou kompenzací úhlu kompasu.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

7. **Verze softwaru**
   Zobrazuje číslo verze softwaru dálkového ovládání a zavážecí lodě. První číslice ukazuje verzi firmwaru dálkového ovládání, druhá číslice ukazuje verzi softwaru dálkového ovládání a třetí číslice ukazuje verzi firmwaru zavážecí lodě.

8. **Tajný režim**
   Zvolením této možnosti vypnete všechna světla na lodi a vizuální signály.

9. **Reset nastavení**
   Obnoví všechna nastavení dálkového ovládání do továrního stavu. Po obnovení továrních nastavení se může váš dálkový ovladač odpojit od zavážecí lodě, což může vyžadovat znovupřipojení k zavážecí lodi.

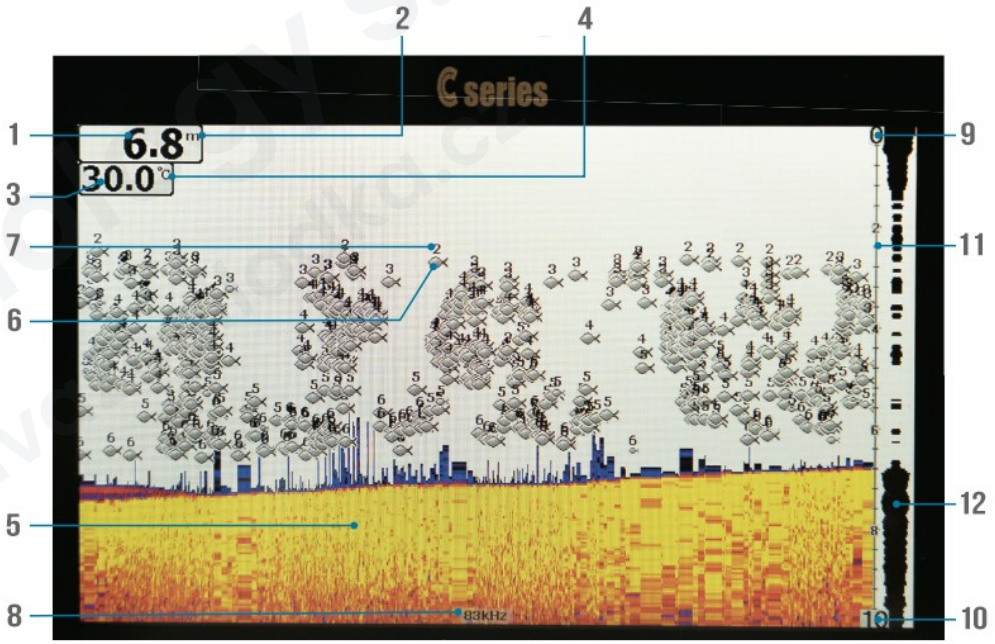
VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

3. Nastavení sonaru

1. **Jak sonar pracuje**
   Technologie sonaru je založena na zvukových vlnách. Senzor vysílá signál zvukové vlny a určuje vzdálenost měřením času mezi vysláním zvukové vlny a odrazem zvukové vlny od objektu. Poté využívá odražený signál k interpretaci polohy, velikosti a složení objektu.

2. **Zobrazení na displeji**
   1. Hloubka vody
   2. Jednotka hloubky
   3. Teplota vody
   4. Jednotka teploty
   5. Kontura dna
   6. Ikona ryby (můžete změnit ikonu v nastavení sonaru)
   7. Hloubka ryb
   8. Frekvence sonaru
   9. Dolní limit
   10. Horní limit
   11. Měřítko hloubky
   12. Systém sledování hloubky (DTS)



ZAVAZECILODKA.CZ

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

Jak nastavit menu sonaru

Tlačítko „Nastavení“ slouží k přístupu k menu systému. Jakmile jednou stisknete tlačítko „Nastavení“, menu systém se okamžitě zobrazí na displeji. Menu systém má 3 záložky: „Základní nastavení“, „Pokročilé“ a „Nastavení sonaru“. Mezi jednotlivými záložkami menu můžete přepínat pomocí tlačítka „Nastavení“. V každé záložce menu se pohybujete pomocí levého joysticku, výběr konkrétní položky potvrdíte stisknutím tlačítka joysticku. Poté, co provedete své úpravy, stiskněte tlačítko „zapnout / vypnout“ pro návrat na domovskou obrazovku.

1. **Citlivost sonaru**
   Nastavení: „Automatické“, „1%“ až „100%“ Citlivost ovlivňuje, jak dobře sonar zachytává odrazy. Chcete-li získat více detailů, postupně zvyšujte citlivost. V některých situacích se na obrazovce může objevit příliš mnoho rušení. Snížení citlivosti může pomoci snížit toto rušení a lépe zobrazit silné odrazy ryb, pokud jsou přítomny. Jakmile upravíte citlivost, uvidíte změny na grafu při prohlížení. Můžete také vybrat možnost "Auto", aby se citlivost automaticky přizpůsobila různým hloubkám vody.

2. **Symboly ryb / hloubka**
   Nastavení: „Zap/Zap“, „Zap/Vyp“, „Vyp/Vyp“ Tato funkce identifikuje cíle, splňující určité podmínky, jako ryby. Sonar analyzuje všechny echogramy a odstraňuje povrchové rušení, termokliny a další nežádoucí signály. Většinou jsou zbývající cíle ryby. Tato funkce zobrazuje symboly ryb na obrazovce místo skutečných odrazů ryb. Existuje několik velikostí symbolů ryb, které slouží k označení relativní velikosti mezi cíli.
   Poznámka: Mikropočítač sonaru je sofistikovaný, ale může být klamán. Není schopen rozlišit mezi rybami a jinými visícími objekty, jako jsou například návnady, želvy, ponořené plováky, vzduchové bubliny atd.

3. **Hloubkový kurzor**
   Nastavení: „Zapnuto“, „Vypnuto“ Hloubkový kurzor zobrazuje vodorovnou linii s digitálním rámečkem hloubky na pravé straně. Čísla uvnitř rámečku zobrazují hloubku kurzoru. Kurzor lze přemístit na libovolné místo na obrazovce, abyste mohli přesně určit hloubku cíle.

4. **Rychlostní graf**
   Nastavení: od „10 %“ do „100 %“. Rychlost grafu je rychlost, s jakou se odrazy posouvají po obrazovce.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

5. **Odsazení kýlu**
   Určení hloubky: „Vypnuto“, „-3m“ až „+3m“ („-9ft“ až „+9ft“). Možnost posunu kýlu upravuje digitální zobrazení hloubky tak, aby ukazovalo hloubku od hladiny vody nebo od kýlu lodi. Pro zobrazení hloubky od hladiny vody zadejte kladné vertikální měření od snímače k hladině vody. Pro zobrazení hloubky od kýlu zadejte záporné vertikální měření od snímače ke kýlu.

6. **Režim sonaru**
   Nastavení: "Bílé pozadí", "Modré pozadí", "Stupně šedi" Můžete si vybrat režim zobrazení sonarového grafu podle svých preferencí.

7. **Čistota povrchu**
   Nastavení: „Vypnuto“, „Vysoký“, „Střední“, „Nízký“. Funkce Kvalita povrchu upravuje filtr, který eliminuje rušení na hladině způsobené řasami a provzdušňováním. Čím nižší je nastavení, tím více rušení se zobrazí na obrazovce.

8. **Potlačení šumu**
   Nastavení: „Vypnuto“, „Vysoký“, „Střední“, „Nízký“. Funkce potlačení šumu v sonarové jednotce neustále analyzuje vliv rychlosti lodi, podmínek vody a rušení. Tato automatická funkce se snaží poskytnout co nejlepší zobrazení za většiny podmínek. Pokud máte problémy s vysokou úrovní šumu, zkuste použít nastavení „Vysoké“. Avšak pokud se setkáte s rušením, doporučujeme vám nejprve najít a odstranit příčinu rušení, než budete trvale používat vysoké nastavení.

9. **Rozsah hloubky**
   Nastavení: „Automatické“, „0 -3 metry až 0 -80 metrů“ (0-9 stop až 0-240 stop). Pokud zvolíte „Automatické“, jednotka automaticky určí rozsah hloubky a signál dna bude automaticky umístěn v dolní části obrazovky. Můžete také vybrat konkrétní hodnotu, abyste uzamkli hloubkový rozsah na určité nastavení.
   Poznámka: Při manuálním nastavení, pokud hloubka přesáhne nastavený rozsah, dno nebude na obrazovce viditelné. Volbou „Automatické“ se vrátíte k automatickému režimu.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

5/ KONKRÉTNÍ POSTUPY

1. Volba lokace

Zavážecí loď umožňuje uložit 6 skupin vodních ploch (A \ B \ C \ D \ E \ F) různých lokalit. Každá vodní plocha obsahuje 40 míst a jedno domovské místo. Vyberte možnost „současná lokace“ pomocí tlačítka „Přepínač“, pak pomocí joysticku vyberte požadovanou lokalitu. Obvykle nastavujeme různé vodní plochy pro různé skupiny lokalit, abychom získali informace o lokalitě, kde plánujeme rybařit.

2. Odstranění lokace

Vyberte vodní plochu a podržte tlačítko pro potvrzení, abyste vymazali všechny informace o této lokalitě uložené v paměti.

3. Navigace k jednotlivým místům

1) Domovské místo(„H“)

Vyberte správné pole pro umístění a přepněte se do kolonky domů. Uložte aktuální pozici lodi jako domovské místo. Když se „domovské“ místo zbarví zeleně, znamená to, že uložení domovského místa bylo úspěšné. Na navigační stránce můžeme stisknout tlačítko pro domovské místo na dálkovém ovladači.

Poznámka: Domovské místo by mělo být nastaveno po přesném určení polohy pomocí satelitů (obecně je hodnota přesnosti určení polohy menší než 2). Pokud není nastaveno domovské místo, není možné nastavit žádné jiné.

2) Ukládání umístění

Vyberte správné pole pro umístění a přepněte do režimu výběru umístění. Pomocí joysticku vyberte ikonu místa, kterou chcete uložit. Potvrďte stisknutím tlačítka potvrzení nebo tlačítka na joysticku. Když se ikona místa zobrazí zeleně, znamená to, že informace o této pozici byly úspěšně uloženy.

3) Smazání místa

Na navigační stránce vyberte ikonu místa, kterou chcete odstranit, a podržte tlačítko potvrzení nebo tlačítko na joysticku. Ikona místa se změní na šedou, což značí, že informace o místě byla odstraněna.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

4. Automatické akce na určitém místě

V oblasti „místa“ jsou uloženy jednotlivé lokace, které lze nastavit tak, aby automaticky prováděly určité operace po připlutí lodi. Po vybrání atributu na daném místě (například uvolnění závěsky) se při navigaci zavážecí lodi na toto místo automaticky provede příslušná operace. Tlačítkem "Závěska" lze nastavit, zda se má na aktuálně vybraném místě uvolnit nebo ne. Tlačítkem "Návnada" lze ovládat otevření nebo zavření návnadové komory na daném místě. Nastavením tlačítka "Domů" lze určit, zda se má po dosažení aktuálně vybraného místa automaticky vrátit na domovské místo. K potvrzení těchto automatických nastavení stačí dvojklik na příslušné tlačítko.

Poznámka: Na navigační stránce mohou být tlačítka „návnada“, „závěska“ a „návrat“ použita pouze jako spínač automatického nastavení místa a nemohou provádět funkci otevírání návnady, uvolnění háčku a automatického návratu.

5. Navigace

V „oblasti míst“ vyberte ikonu místa a pak stiskněte tlačítko „GO“ na dálkovém ovládání. Ikona místa začne blikat a změní se na červenou. Obrazovka dálkového ovládání se vrátí na hlavní obrazovku a zobrazí se zpráva "Navigovat na **".

6. Navigace podle trasy

Využitím funkce plánování trasy umožníte zavážecí lodi postupně navigovat skrze vybraná místa a provádět příslušná nastavení na každém místě (například zavádění návnady a uvolňování háčků) po dosažení každého bodu na trase.

1) Nastavení bodů trasy

Přejděte na navigační obrazovku a vyberte správné pole pro umístění. Poté přejděte do sekce „plánování trasy“ pomocí tlačítka „Přepínač“ a pomocí levého joysticku vyberte místa, která chcete přidat do trasy. Stiskněte tlačítko pro potvrzení výběru. Vybrané body trasy se zobrazí na pravé straně obrazovky. Po dokončení výběru stiskněte tlačítko „GO“ a zavážecí loď se pustí na cestu. Jakmile dosáhne jednoho z těchto bodů, provedou se automaticky příslušné akce stanovené pro toto místo, a to až do dokončení celé trasy.

2) Smazání bodů trasy

V oblasti plánování trasy vyberte odpovídající bod trasy a podržte tlačítko pro potvrzení. Bod trasy bude poté odstraněn z plánování trasy.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

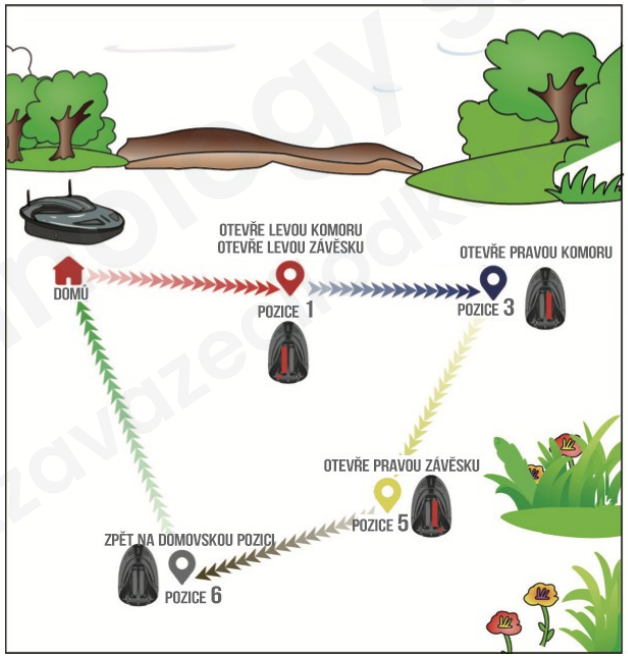
VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

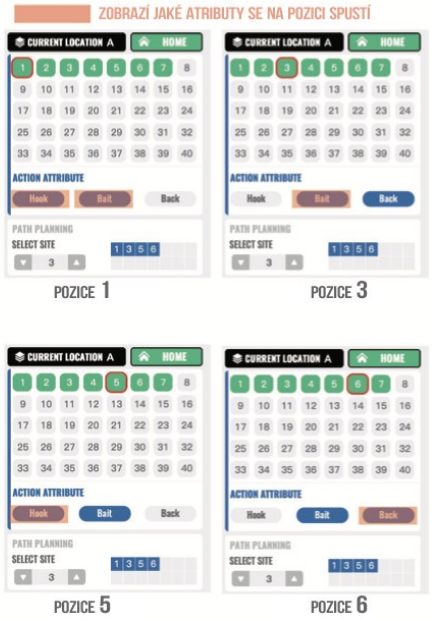
© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

3) Navigace podle trasy

Přejděte do sekce Navigace a pomocí tlačítka přepínače vyberte pole umístění. Poté se přepněte do oblasti "plánování trasy" a pomocí levého joysticku vyberte místo, které chcete přidat do cesty. Stiskněte tlačítko potvrzení pro výběr. Vybraná místa cesty se zobrazí na pravé straně dálkového ovladače. Nyní stiskněte tlačítko "GO". Zavážecí loď bude pokračovat v navigaci skrz vybraná místa cesty postupně. Když dosáhne určeného místa, provede se odpovídající akce naprogramované v nastavení "automatický atribut". Toto bude pokračovat, dokud nebude dokončena navigace všech míst v plánování cesty.

Příklad:





Vybereme uložená místa 1, 3, 5, 6. Místo 1 nastaveno na "komora" a "závěs", místo 3 na "komora" a "návrat", místo 5 na "komora" a "závěs" a místo 6 na "komora" a "návrat". Poté se tato čtyři místa zobrazí v oblasti vybraných míst trasy na pravé straně. Stiskneme tlačítko "GO" a loď nejprve popluje na pozici místa 1, otevře levou návnadovou komoru a uvolní levou závěsku, poté pokračuje navigaci na místo 3, kde automaticky otevře pravou návnadovou komoru, ale návratová akce pro místo 3 se neuskuteční, protože místo 3 není posledním místem v plánování trasy. Zavážecí loď pokračuje v navigaci na místo 5, kde se návnada automaticky neaplikuje, protože obě návnadové komory již byly otevřeny a zavážecí loď automaticky uvolní pravou závěsku. Poté loď popluje na poslední místo trasy 6, kde se žádná akce kromě "návratu na místo" nevykonává, protože oba návnadové komory již byly otevřeny a obě závěsky uvolněny. Když loď dosáhne místa 6, automaticky provede akci návratu a vrátí se tak na výchozí místo (H). Tím je plán trasy dokončen.

Poznámka: Stiskněte tlačítko "GO" pouze pro provedení akce plánování trasy, když je výběrové pole v oblasti "plánování trasy". Pokud je výběrové pole v oblasti "výběru místa", stiskněte tlačítko "GO" pouze pro navigaci na jednotlivé místo, když loď naviguje na aktuálně vybrané místo a provede odpovídající akci automaticky.

ZAVAZECILODKA.CZ

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

7. Kalibrace kompasu

Po klepnutí na tlačítko nastavení se přepnete na stránku nastavení a vyberte možnost „kalibrace kompasu“. Zavážecí loď se poté otočí ve vodě a elektronický kompas v lodi se začne kalibrovat. Jakmile je kalibrace dokončena, automaticky se vrátíte zpět na hlavní obrazovku.

Poznámka: Kalibrace kompasu je nutná, pokud: zavážecí loď spouštíte poprvé / zavážecí loď jste dlouho nepoužívali / směr zavážecí lodi je nesprávný.

8. Kalibrace joysticku

Klikněte na tlačítko nastavení a přejděte na stránku s kalibrací joysticku. Pokračujte podle pokynů na obrazovce, po výzvě kalibrujte joystick v maximálním rozsahu ve směru hodinových ručiček. Po dokončení se vraťte zpět na hlavní obrazovku.

Poznámka: Tato operace obvykle není nutná a měla by být použita pouze v případě, že kalibrace joysticku není přesná. Pokud nesprávná kalibrace joysticku způsobí, že joystick nefunguje efektivně, je nutné restartovat dálkový ovladač a podržet středové tlačítko joysticku po dobu 8 sekund, aby se provedla jeho obnov.

9. Nastavení kanálu

Nejprve vypněte napájení zavážecí lodě. Poté stiskněte tlačítko „Nastavení“, abyste se dostali do nastavení kanálu. Na obrazovce vyberte požadovaný kanál a poté zapněte zavážecí loď. Zavážecí loď a dálkové ovládání se automaticky spárují. Pokud je spárování úspěšné, obrazovka se vrátí na hlavní obrazovku. V případě neúspěchu postupujte podle výše uvedených kroků.

Poznámka: Kanál byl úspěšně spárován mezi dálkovým ovládáním a lodí ve výrobním závodě. Spárování kanálu by mělo být provedeno, pokud dálkové ovládání a loď nekomunikují nebo pokud je v provozu pouze podobný signál na frekvenci v blízkosti.

10. Provoz komory s návnadou

Návnadová komora se otevře na levé straně po jednom stisknutí tlačítka a na pravé straně po dvou stisknutích tlačítka. Všechny odpovídající stavy návnadové komory lze vidět ve sloupci stavu lodi na dálkovém ovladači. Návnadová komora se po 15 sekundách automaticky zavře.

Poznámka: Ve výchozím nastavení je otevírání jedné návnadové komory jedním stisknutím tlačítka, v menu nastavení můžete změnit na „Otevření najednou“.

11. Provoz závěsky

Levá závěska se uvolní jedním stisknutím tlačítka „Závěska“. Pravá závěska se uvolní dvojitým stisknutím tohoto tlačítka. Informace o stavu závěsek lze nalézt v příslušném sloupci stavu lodi na dálkovém ovládání.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

6/ BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ ZAVÁŽECÍ LODĚ

1. Automatický návrat při nízkém napětí

Pokud dojde k vybití baterie, dálkový ovladač začne pípat a loď se automaticky vrátí na domovské místo.

2. Automatický návrat při ztrátě signálu

Pokud dojde ke ztrátě spojení, dálkový ovladač začne pípat po 30 sekundách a loď se automaticky vrátí na místo, ze kterého lze loďku ovládat pomocí dálkového ovladače.

Poznámka: Výše uvedená operace vyžaduje pouze nastavení místa „Domů“ (H).

3. Ochrana proti zamotání vrtule

Pokud zaznamenáme náhlý nárůst proudu, což naznačuje, že se vrtule do něčeho zamotala. Automaticky se vypne napájení a po 10 sekundách se obnoví. V této době bude domovská obrazovka dálkového ovladače blikat, což naznačuje, že motor je chráněn před výpadkem napájení.

4. Ukazatel odchylky polohy lodi

Pokud loď neprovádí žádnou operaci a GPS zjistí, že se její poloha posunula o více než 10 metrů, obrazovka dálkového ovladače lodi začne blikat červeně a zazní zvukový alarm.

VM Technology s.r.o.
www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

7/ UPOZORNENÍ

1. Pro vaši bezpečnost používejte pouze originální baterie a nabíječky. Nedoporučuje se používat neoriginální příslušenství.

2. Při dobíjení baterie nedoporučujeme provádět tento proces v uzavřených nebo vlhkých prostorách. Ujistěte se, že okolí dobíjené baterie je bez hořlavých nebo výbušných látek a nepřikrývejte ji jinými předměty.

3. Baterii nedávejte do prostředí s vysokými teplotami a vyhýbejte se dlouhodobému vystavení přímému slunečnímu záření. Dbejte na to, aby nedocházelo k pádům nebo průrazům baterie ostrými předměty. Nedovolte, aby se baterie dostala do kontaktu s ohněm nebo vodou. V případě, že baterie spadne do vody, nedoporučuje se ji znovu používat.

4. Když je loď dlouho nevyužívána, vyjměte baterii a uschovejte ji na suchém místě. Ujistěte se, že je loď suchá a zbavená jakýchkoli nečistot.

5. Když loď použijete poprvé nebo když dlouho nebyla v provozu, je důležité zkalibrovat kompas.

6. Nepoužívejte vrtule jiných velikostí, než jsou povolené, abyste předešli poškození lodi.

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

8/ MOŽNÉ PORUCHY

Před určením příčiny poruchy postupujte následovně:

Číslo	Jev poruchy	Možná příčina	Řešení
1	Dálkový ovladač nelze zapnout.	Vybitá baterie.	Dobijte dálkový ovladač.
2	Dálkový ovladač nepřijímá signál.	Nezapojená anténa.	Zkontrolujte připojení antény.
	Signál dálkového ovladače občas zmizí.	V okolí jsou podobné frekvenční kanály.	Zvolte v menu nastavení jiný kanál.
3	Nemožnost navigace.	Cílová pozice je příliš daleko.	Resetujte cílové místo..
		Kompas nefunguje správně.	Zkalibrujte kompas.
4	Směr plavidla je zkreslený.	Nezkalibrovaný kompas.	Zkalibrujte kompas.
5	Navigace nebo automatické řízení se při používání otáčejí.	Nezkalibrovaný kompas.	Zkalibrujte kompas.

VM Technology s.r.o. www.zavazecilodka.cz

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

9/ TECHNICKÉ PARAMETRY

Zavážecí loď		
Materiál		ABS+PC
Rozměry		679 mm×439 mm×258 mm
Hmotnost (bez baterie)		5.8KG
Hmotnost baterie (**11.1V10AH** lithiová baterie ×2)		1.34KG
Hmotnost baterie (**11.1V20AH** lithiová baterie ×2)		1.66KG
Typ trupu lodi		Dvojitý trup, dvojitý pohon, dvojité motory
Lithiová baterie		Standartní 11.1 /10AH×2，Volitelná 20AH×2
Počet komor na návnadu		2
Kapacita návnadové komory		3kg
Počet závěsek		2
Ovládání návnadové komory		Dálkově řízeno
Pohon		Dvojité motory
Rychlost plavby		60-80 m/min (v závislosti na nastavení)
Pracovní doba	Loď (10AHx2 lithiové baterie)	2.5 hodiny
	Dálkové ovládání	8-10 hodin
	Poloměr otáčení	0.5 m

© VM Technology s.r.o. · www.zavazecilodka.cz · Webová verze pro zákazníky. Kopírování a další šíření bez souhlasu VM Technology s.r.o. je zakázáno.

Dálkový ovladač	
Rozměry dálkového ovládání	212.5 mm x 149.5 mm x 50 mm
Hmotnost dálkového ovládání	670 g
Displej	Barevný 5" TFT displej s rozlišením 800x480px a vysokým jasem
Frekvence	868 MHz
Dosah	500 m
Kapacita baterie	10400 mAH
Satelitní systém	
Systém satelitního určování polohy	GPS/Beidou/Glonass/Galileo
Přesnost určování polohy	<2M
Čas potřebný k zachycení satelitu	<1 min
Počet uložených míst	6 skupin x (40 míst +1 domovské)
Navigace GPS	Ano
Plánování tras pomocí GPS	Ano
Automatická plavba	Ano
Systém hledání ryb	
Frekvence sonarového snímače	Duální frekvence sonarového snímače 200 kHz a 83 kHz
Úhel sonaru	83 kHz: ∠ 60°, 200 kHz: ∠ 20°
Přesnost hloubky vody	0.1 m
Rozsah hloubky vody	0.8 m – 80 m