

Kullanım Kılavuzu

Sürüm 2.5

Trolling motoru

Uyumlu modeller

● SS90 ● SS120 ● SS180 ● SS240 ● SS300 ● SS380

Shark Captain trolling motorunu seçtiğiniz için teşekkür ederiz. Balıkçı teknedenizi en sevdiğiniz noktada sabit tutmak veya belirlenmiş bir yol boyunca sorunsuz bir şekilde hareket etmek istiyorsanız, Shark Captain trolling motoru sudaki her anı daha keyifli ve zahmetsiz hale getirerek size yardımcı olmak için burada.



Uyarı

Lütfen bu kılavuzun içeriğini dikkatlice okuyun ve tamamen anlayın. Yanlış çalıştırma veya kullanım, kişisel yaralanmaya neden olabilir veya ekipmanı garanti kapsamı dışında bırakabilir.

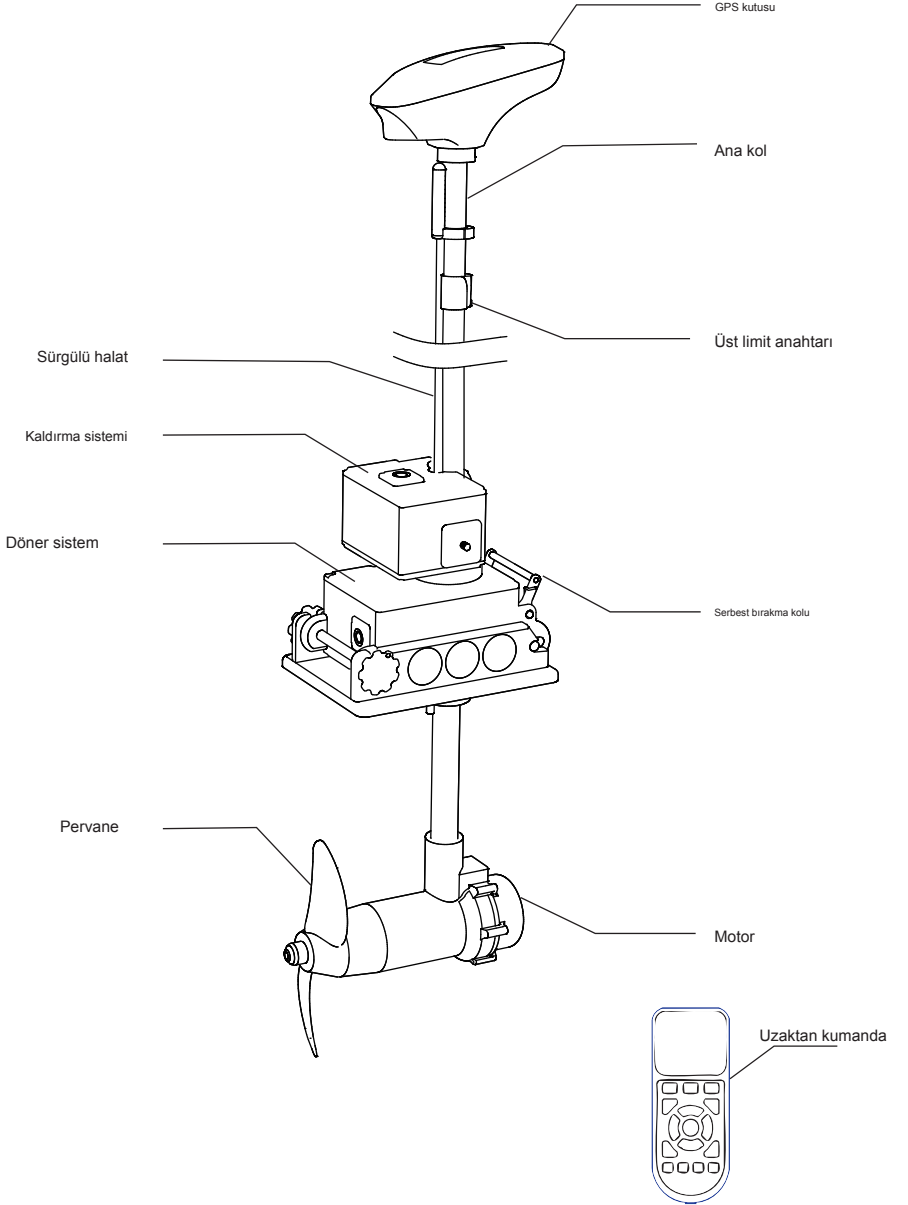
Ürünün kullanım süresi boyunca sorularınız için lütfen Türkiye Distribütörü İnci teknoloji iç ve dış ticaret limited şirketi ile iletişime geçebilirsiniz.

Devam eden ürün yükseltmeleri nedeniyle, bu kılavuzda sağlanan bilgiler ile gerçek ürün yapılandırması arasında farklılıklar olabilir. En doğru ve güncel bilgiler için kullanıcıların fiziksel ürüne veya üreticinin resmi web sitesine başvurmaları önerilir.

İçindekiler

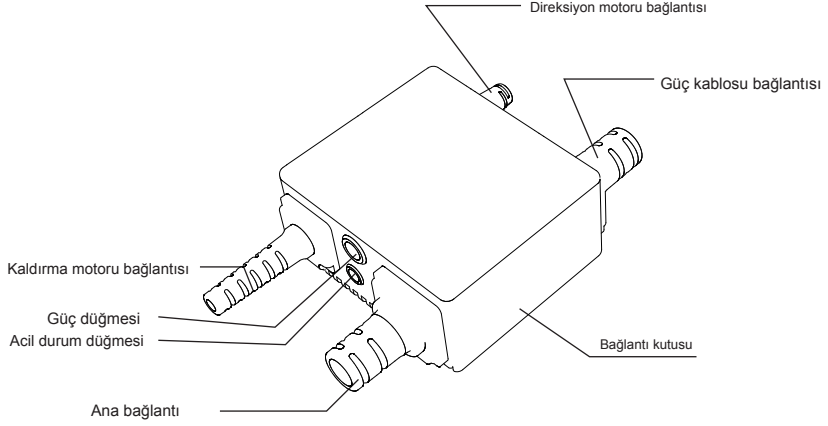
Ürün Bileşenleri	4
Kullanım Talimatları	6
Ürün Teknik Özellikleri	7
Ürün Kurulumu ve Testi	8
1.Pervane kurulumu	8
2.Ana bilgisayar kurulumu	8
3.Güç kaynağı ve pil kurulumu	9
4. Ekipmanın devreye alınması	9
Uzaktan Kumanda Tanıtımı	10
1. Ürün Teknik Özellikleri	10
2.Anahtar işlevler	10
3. Uzaktan kumanda güç yönetimi	11
4. Açıklamaları görüntüle	12
Ürün Fonksiyonları ve Kullanım Talimatları	14
Çok Makineli Çoklu cihaz Sistemler için Ürün Fonksiyonları ve Çalıştırma Talimatları	19
Arıza Açıklamaları	19
Ürün Bakımı	20
Yaygın Sorunlar ve Çözümleri	20

Ürün Bileşenleri

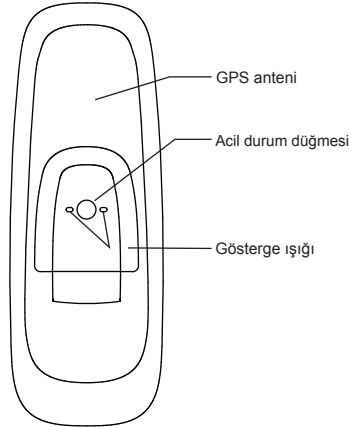


Tüm makinenin bileşenlerinin çizimi

Ürün Bileşenleri



Modele bağlı olarak küçük farklılıklar oluşabilir.

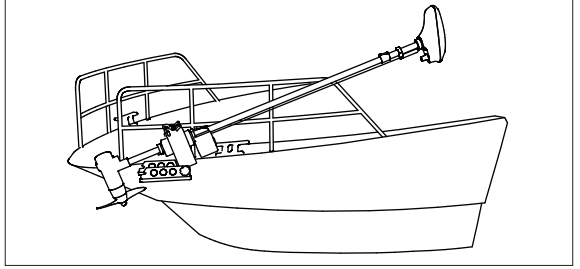


Tüm makinenin bileşenlerinin çizimi

Kullanım Talimatları

1 Yelken yaparken trolling motorunu bırakın.

Navigasyon sırasında trolling motorunun kaldırıldığından ve suyun dışında olduğundan emin olun ve ana kolu bırakın. Trolling motorunun dik konumda kullanılmasından kaynaklanan hasarlar garanti kapsamında değildir.



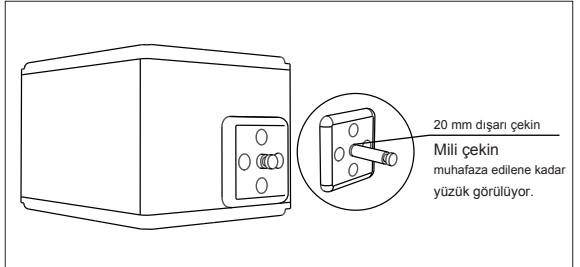
Ana ünitenin toplanmış konumdaki gösterimi.

2 Elle kaldırma ve indirme işlemlerine ilişkin önlemler

Ana ünitenin manuel olarak kaldırılması veya indirilmesi gerektiğinde, kaldırma mekanizması içindeki debriyaj ana mili, mil üzerindeki tutma halkası açıkça görülünceye kadar tamamen uzatılmalıdır; bu, yaklaşık 20 mm'lik bir çıkarma mesafesine karşılık gelir.

Manuel çalıştırma yalnızca

Bu durum doğrulandıktan sonra başlatılır. Ana şaftın önceden tamamen uzatılmaması manuel indirme işlemi ana üniteye ciddi hasara neden olabilir. Bu tür yanlış kullanımdan kaynaklanan herhangi bir hasarın garanti kapsamına girmeyeceğini lütfen unutmayın.



Debriyaj ana milinin dışarı çekilmesini gösteren örnek resim
manuel kaldırma ve indirme işlemleri

3 Operasyonlar sırasında güvenlik güvencesi

Kullanıcılar, çalışma sırasında can yelekleri gibi uygun güvenlik ekipmanlarını giyerek ve yalnızca uygun hava koşullarında çalışarak kişisel güvenliklerini sağlamalıdır.

4 Ekipman temizliği

Kullanımdan sonra temizliği korumak için suya batırılmış parçaları temiz suyla durulayın.

5 Sığ su alanlarına dikkat edin

Trolling motorunu sığ su alanında çalıştırırken, motorla temas edebilecek su altındaki engellerden kaçınmak için dikkatli olun.

6 Pil ve güç kaynağı seçimi

Pil ve güç kaynağı aşağıdaki spesifikasyonları karşılamalıdır: maksimum sürekli deşarj akımı (>10 saniye) elektronik ankranın nominal akımının 1,5 katını geçmemelidir ve maksimum anlık deşarj akımı (>2 saniye) nominal akımın 2,5 katını geçmemelidir. Yetersiz deşarj akımı, beklenmedik güç kesintisine ve çalışma sırasında elektronik ankranın otomatik olarak yeniden başlatılmasına neden olabilir ve potansiyel olarak bataryaya veya güç kaynağına zarar verebilir. Yüksek güçlü konfigürasyonlarla çalışırken yalnızca üreticinin sağladığı güç çözümü veya şirketin onayladığı bir alternatif kullanılacaktır. Yetkisiz güç kaynaklarının kullanımı kesinlikle yasaktır.

Ürün Teknik Özellikleri

Modeli	SS90	SS120	SS180	SS240	SS300	SS380
Nominal güç (W)	1500	2500	3500	5500	7000	9500
Nominal Gerilim - DC (V)	24	36	36	72	72	72
Çalışma Gerilimi - DC (V)	18-30	30-48	30-48	60-89	60-89	60-89
Nominal akım (A)	63	70	97	76	97	132
Konumlandırma sistemi	BeiDou/GPS/Galileo/GLONASS dört uydu çoklu frekans konumlandırma					
Motor tipi	Fırçasız					
Motor malzemesi	316L paslanmaz çelik					
Pervane kanadı sayısı	2	2	2	3	3	3
Koruma sınıfı / Motor		IPX8				
Koruma sınıfı / Tüm makine		IPX5				
Ana kol çap (mm)	32	32	38	45	50	50
Net ağırlığı (kilogram)	25-30	30-35	30-35	45-50	80-100	80-100

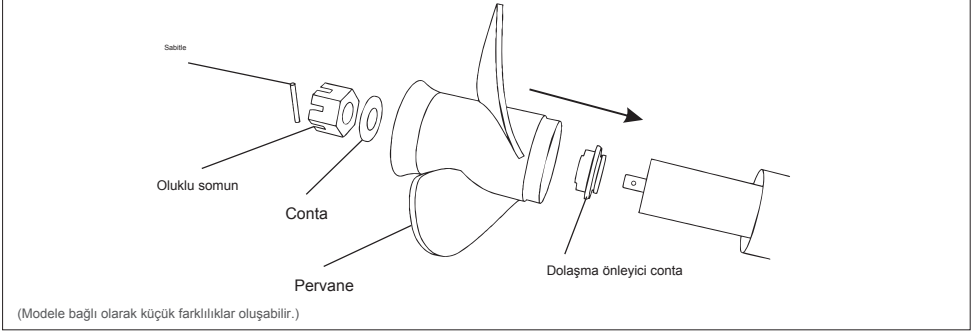
*Devam eden ürün güncellemeleri nedeniyle lütfen nihai ürün yapılandırmasına veya resmi web sitesinde bulunan en güncel bilgilere bakın.

Ürün Teknik Özellikleri Tablosu

Ürün Kurulumu ve Testi

1.Pervane kurulumu

Lütfen pervaneyi aşağıdaki şekilde gösterilen yön ve sıraya göre monte edin. Pervane zaten takılıysa bu talimat dikkate alınmayabilir.



Pervane kurulum şeması

2.Ana bilgisayar kurulumu

1 Kurulum yeri

Uygun bir kurulum konumu seçin ve ekipmanı teknenin pruvasına veya pruvanın her iki yanına monte edin.

Dikkat

- A. Geminin orta bölgesine yaklaştığında sabitleme verimliliği azalacağından kurulum konumu mümkün olduğu kadar pruva ya yakın olmalıdır.
- B. Kurulumdan sonra pervanenin hem dik hem de yatay konumda gövdeye temas etmediğinden emin olun.
- C. Dönme sırasında ana ünite ile yakındaki nesneler arasında pervane hasarına yol açabilecek çarpışmaları önlemek için taban kurulum alanını çevreleyen tüm öğeleri temizleyin. Ek olarak, ana kol yatırıldığında ana kol ile korkuluk tirabzanı arasındaki mesafenin 5 cm'den fazla olmadığından emin olun; bu, ana kolun tirabzana güvenli bir şekilde sabitlenmesini sağlar.

2 Kurulum adımları

(1) Taban sabitleme braketini takın.

Sağlanan vidaları veya dişli çubukları kullanarak kurulum tabanını geminin güvertesine sabitleyin.

Dikkat

Kurulum sahasındaki özel koşullara göre sabitleme vidalarının sayısını ve yerleşimini belirleyin ve montaj tabanının güvenli bir şekilde sabitlendiğinden ve kullanım sırasında çalışma titreşimlerine dayanabildiğinden emin olun.

(2) Ana üniteyi yerine sabitleyin.

Ana üniteyi veya hızlı çıkarma plakasını, birlikte verilen vidaları kullanarak kurulum tabanına sabitleyin; çalışma sırasında suya daldırıldığında bile güvenilir bağlantı sağlayın.

(3) Bağlantı kutusunu takın

Kutuyu tirabzana veya montaj braketine sabitleyin ve çalışma sırasında dolaşmayı veya yerinden çıkmayı önlemek için kabloları sabitleyin.

Dikkat

Makinenin çalışması sırasında kaldırma motoru kablolarının aşırı dolaşmasını önlemek için bağlantı kutusunun kaldırma sistemi muhafazasından daha yüksek bir konuma monte edildiğinden emin olun.

(4) Ana kolun sabit düğmesini takın

Ekipman kullanılmadığında ana kolun yerleştirildikten sonra küpeşteye güvenilir bir şekilde sabitlenmesi için kullanılan ana kolun sabit düğmesini takmak için küpeşte üzerinde uygun bir yer seçin.

Ana kolu yerleştirme ve dikme yöntemleri

▶ Ana kolu yatırın

Ana kolu uygun bir yüksekliğe kaldırın, ardından kilitleme yuvasından ayırmak için serbest bırakma kolunu ana kola doğru itin. Ana kolu desteklerken, tamamen yerine oturana kadar kol hareketiyle aynı yönde yavaşça indirin.

▶ Ana kolu kaldırın

Ana kolu tamamen dik olana ve serbest bırakma kolu otomatik olarak kilitleme yuvasına oturana kadar manuel olarak kaldırın.



Dikkat

Ana kolu dikkatli bir şekilde yatırın veya kaldırın. Ağırca, kişisel yaralanmayı veya ekipmanın hasar görmesini önlemek için birden fazla personelin koordineli çalışması gerekir.

Üst limit anahtarı, ana kolun maksimum indirme mesafesini sınırlamak için tasarlanmıştır. Pervanenin normal çalışma koşullarında 1 ila 1,5 metre derinliğe kadar suya batırılması tavsiye edilir. Uygun konum belirlendikten sonra üst limit anahtarını ana kola güvenli bir şekilde takın.

3. Güç kaynağı ve pil kurulumu

Pil veya özel güç kaynağını güvenli bir şekilde monte etmek için uygun bir yer seçin ve ana üniteye doğru bağlantının yapıldığından emin olun.



Dikkat

- A. Pil ve güç kaynağı kurulumu doğrudan güneş ışığından ve yağmurdan korunmalıdır.
- B. Akünün veya güç kaynağının çıkış terminallerine ve şarj giriş terminallerine uygun sigortalar takılmalıdır.

4. Ekipmanın devreye alınması

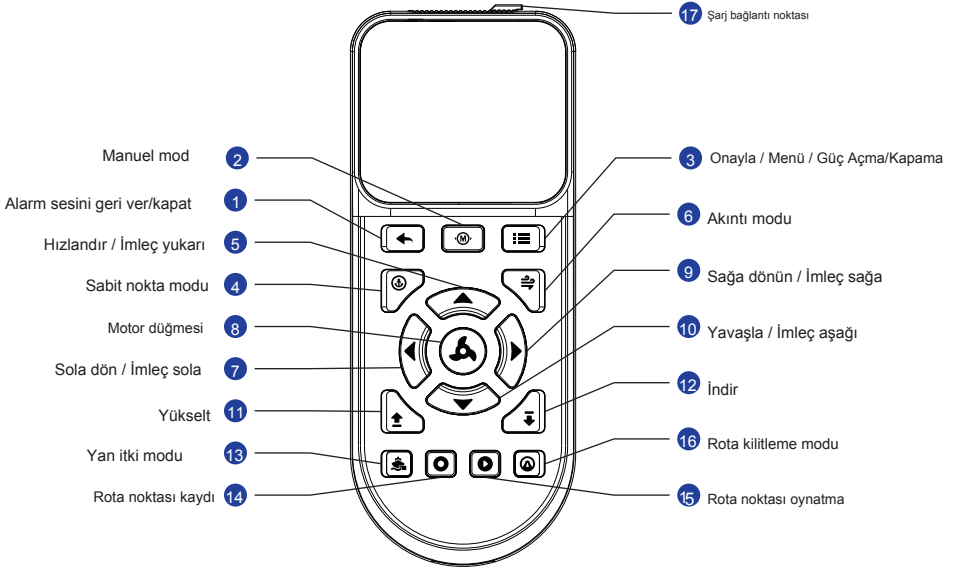
- (1) Doğru montaj ve bağlantıyı doğrulamak için ekipmanı ve kablo tesisatını inceleyin.
- (2) Cihaz başlatılana kadar bağlantı kutusundaki güç düğmesini basılı tutarak sistemi açın.
- (3) Uzaktan kumandayı eşleştirin; ayrıntılı talimatlar için Uzaktan kumanda eşleştirme bölümüne bakın.
- (4) Yay yönünü yapılandırın: manuel modda, GPS anteninin yönünü, ön ucu geminin pruva yönüyle aynı hizadadır. Ardından, [Ayar] menüsüne gidin, [Tekne Yön Ayarı]nı seçin (Kodlayıcı Kalibrasyonu) öğesini seçin ve yapılandırmayı onaylayın.
- (5) Manyetometre okumasını doğrulayın: GPS anteninin ön ucu teknenin pruvası ile hizalanmış haldeyken, Uzaktan kumandada görüntülenen [Mevcut İtüş Yönü], manyetik alan tarafından belirtilen yön ile gösterilir. pusula. Önemli bir sapma mevcutsa, Manyetometre bölümünde belirtildiği gibi manyetometre kalibrasyonunu gerçekleştirin. Kalibrasyon bölümü.

Uzaktan Kumanda Tanıtımı

1. Ürün Teknik Özellikleri

Ürün modeli	TC70
Şarj özellikleri	DC 5V2A
Şarj arayüzü	Tip-C arayüzü
Pil türü	Polimer lityum pil
Pil kapasitesi	5000mAh
Pil gerilimi	3.7V
Bağlantı yöntemi	Kablosuz bağlantı

2. Düğme İşlevleri



Uzaktan kumanda çizimi



Geri dönmek: Önceki adıma/sayfaya dönün.



Onayla / Açma/kapama: Onaylamak için kısaca basın, açmak/kapatmak için 3 saniye basılı tutun.



Sabit nokta demirleme: Sabit nokta demirleme moduna girin.



Manuel mod: Manuel uzaktan kumanda moduna girin.



Hızlandır / İmleç yukarı:

Pervane dişli seviyesini manuel olarak artırın; imleç yukarı doğru hareket eder; sabitleme konumu ileri doğru hareket eder. Spesifik işlevsellik pervanesinin çalışma moduna bağlıdır.



Yavaşla / İmleç aşağı:

Pervane dişli seviyesini manuel olarak azaltın; imleç aşağı doğru hareket eder; sabitleme konumu geriye doğru hareket eder. Spesifik işlevsellik pervanesinin çalışma moduna bağlıdır.



Sola dönün / İmleç sola:

Kısa bir basış, pervanesinin tahrik yönünün sola doğru küçük bir ayarlanmasıyla sonuçlanırken, uzun süreli basılması, sürekli sola doğru ayarlamaya olanak tanır; aynı anda sabitleme konumu sola kayar. Spesifik işlevsellik pervanesinin çalışma moduna bağlıdır.



Sağa dönün / İmleç sağa:

Kısa bir basış, pervanesinin tahrik yönünün sağa doğru küçük bir ayarlanmasıyla sonuçlanırken, uzun süreli basılması sürekli sağa doğru ayarlamaya olanak tanır; aynı anda sabitleme konumu sağa kayar. Spesifik işlevsellik pervanesinin çalışma moduna bağlıdır.



Pervane açma/kapama düğmesi: Pervanesinin etkinleştirilmesini ve devre dışı bırakılmasını kontrol eder.



Rota kilitleme modu: Kurs kilidi moduna girin.



Akıntı modu: Akıntı moduna girin.



Yan itme modu: Yan itme moduna girin.



Ana kol yükselişi: Ana kolu manuel olarak kaldırın.



Ana kolun inişi: Manüel olarak inmek için ana kolu kontrol edin.



Yol noktası kaydı: Yol noktası kaydetme, görüntüleme ve ayarlar.



Yol noktası oynatma: Yol noktası görünümüne ve oynatma ayarlarına girin.

3. Uzaktan Kumanda Güç Yönetimi

- ☐ 1 Bekleme Ekranı Kapalı: 5 dakika işlem yapılmadığında ekran otomatik olarak kapanır.
- ☐ 2 Düşük Pil Uyarısı: Kalan pil seviyesi %10'un altına düştüğünde uzaktan kumanda ekranı "DÜŞÜK" ifadesini gösterir.

4. Ekran Açıklamaları



	GPS sinyal gücü seviyesini görüntüler. GPS konumlandırması alınmazsa simge görüntülenmez.
	Uzaktan kumandanın kalan pil seviyesini görüntüler.
	0 ile 10 arasında değişen mevcut tahrik motoru vites seviyesini görüntüler. Daha yüksek değerler, motor 0 vitesinde devre dışı kalırken daha yüksek itme çıkışına işaret eder.
	Tahrik motorunun dönme durumunu görüntüler. Simge, motorun çalışmasıyla eşzamanlı olarak döner ve motor durdurulduğunda sabit kalır.
	Uzaktan kumanda ile ana ünite arasındaki bağlantı durumunu görüntüler. simge " olarak görünür "bağlandığında ve şu şekilde" "bağlantı kesildiğinde.

	Çoklu cihaz modu görüntüleyin. 1 ana ünite modunu, 2 ise bağımlı modunu belirtir.
	Pervanenin tahrik yönü ile teknenin yönü arasındaki göreceli yönelimi görüntüler.
0.0m	Pervane ile hedef konumlandırma noktası arasındaki mesafeyi görüntüler.
	Pervanenin mevcut çalışma modunu sabit nokta demirleme modu olarak görüntüler. Mod işlevselliği hakkında ayrıntılı bilgi için ürün işlevleri bölümüne bakın.
	Pervanenin mevcut çalışma modunu manuel mod olarak görüntüler. Mod işlevselliği hakkında ayrıntılı bilgi için ürün işlevleri bölümüne bakın.
	Pervanenin mevcut çalışma modunu akıntı modu olarak görüntüler. Mod işlevselliği hakkında ayrıntılı bilgi için ürün işlevleri bölümüne bakın.
	Pervanenin mevcut çalışma modunu rota kilitleme modu olarak görüntüler. Mod işlevselliği hakkında ayrıntılı bilgi için ürün işlevleri bölümüne bakın.
	Pervanenin mevcut çalışma modunu yan itme modu olarak görüntüler. Mod işlevselliği hakkında ayrıntılı bilgi için ürün işlevleri bölümüne bakın.
	Pervanenin mevcut çalışma modunu rota noktası oynatma modu olarak görüntüler. Mod işlevselliği hakkında ayrıntılı bilgi için ürün işlevleri bölümüne bakın.
	Pervanenin mevcut çalışma modunu çoklu cihaz mod olarak görüntüler. Bu simge  a'yı gösterir Başarılı çift ünite bağlantısı.

Ürün Fonksiyonları ve Kullanım Talimatları

Not: Bu bölümün içeriği, çoklu makine senkronizasyonu sırasında tek üniteli çalışma veya ana ünite için geçerlidir ancak bu tür konfigürasyonlardaki yedek üniteler için geçerli değildir.

1. Kullanım Öncesi Hazırlık

(1) Ana ünite açıldıktan sonra sistem başlatılana kadar kablo koruma kutusundaki düğmeyi basılı tutun. Daha sonra gösterge ışığı yanacaktır.

(2) [Onayla] tuşunu basılı tutun  uzaktan kumandayı açın. Ana ünite ile uzaktan kumanda eşleştirilmemişse, eşleştirmenin çalıştırmadan önce tamamlanması gerekir. Doğru prosedür için uzaktan kumanda eşleştirme talimatlarına bakın.

2. Manuel Kontrol

1 Fonksiyon açıklaması

Manuel kontrol modunda tercihlerinize göre trolling motorunun kontrolünü doğrudan ele alabilirsiniz.

2 Kullanım talimatları

(1) Manuel moda giriş

[Manuel mod] tuşuna kısa basın  ve manuel kontrol moduna girin.

(2) Ana kol kaldırma kontrolü

[Yüksel] tuşuna kısa basın  ve [İndir]  düğmelerini kullanarak ana kolun yüksekliğini ayarlayın. Ana kol, üst limit pozisyonuna ulaşıldığında yükselmeyi bırakın ve alt limit pozisyonuna ulaştığınızda alçalmayı bırakın.

Not: Ana kol otomatik kaldırma veya indirmeyi desteklemez. Zorunlu indirmeyi başlatmak için basılı tutun

hem [Yüksel]  ve [İndir]  düğmelerine aynı anda 5 saniye süreyle basın. Bu işleme yalnızca izin verilir anormal çalışma koşulları altında.

(3) Tahrikin yön kontrolü

İtiş yönü GPS kafasının yönelimi ile tutarlıdır. [Sol] tuşuna kısa basın



düğmesi çapanın sola veya sağa dönmesini kontrol edebilir. Düğmeye basmak ve basılı tutmak dönüşü sürdürebilir hat sarımı için güvenlik sınırına ulaşana kadar ve sonra durur.



veya [Sağ]

(4) Pervane dişli kontrolü

[Hızlandır] tuşuna kısa basın  veya [Yavaşla]  düğmesiyle pervane hızını manuel ayarlayın. Ardından mod değişiminde pervane varsayılan olarak 0 başlangıç hızına ayarlanır. Hız aralığı 0 ila 10 vites arasındadır; değerler daha büyük itme kuvvetine karşılık gelir. 0. viteste pervane sabit kalır.

(5) Motor anahtarının açılması ve kapatılması

[Motor anahtarı] tuşuna kısa basın  düğmesiyle pervaneyi açıp kapatın. Çalışma vites 0'a ayarlandığında pervane devre dışı kalacaktır.

3. Sabit Nokta Demirleme

1 Fonksiyon açıklaması

Sabit nokta demirleme işlevi, pervanenin bu modda başlatıldığında GPS konumuna sabitlenmesini sağlar.

2 Kullanım Talimatları

(1) Demiri bırakın

[Manuel mod] tuşuna kısa basın



Manuel kontrol moduna girmek için uzaktan kumandadaki düğmesine basın. Daha sonra,

[İndir] tuşuna kısa basın



ana kolun otomatik olarak indirilmesini başlatmak için düğme. İnişi durdurmak için kısa

[İndir] tuşuna basın



düğmesine bir kez daha basın.

(2) Sabit nokta demirlemeyi etkinleştirin.

Tekne istenen konumda sabitken [Sabit nokta demirleme] tuşuna kısa basın



düğmesine basın

Trolling motorunu sabit nokta demirleme moduna geçirin.

(3) Sabit nokta demirlemeyi sonlandırın

[Manuel mod] tuşuna kısa basın



Manuel kontrol moduna girmek için uzaktan kumandadaki düğmesine basın. Trolling

motor otomatik olarak hız 0'a geçecek ve çalışmayı durduracaktır. [Yüksel] tuşuna kısa basın



düğmesine basarak otomatik

ana kolun kaldırılması.

(4) Sabitlemeyi duraklatın

Sabit nokta demirleme işlemi sırasında [Motor anahtarı] tuşuna kısa bir basış



düğmesi geçici olarak devre dışı bırakabilir

trolling motoru ve bir kez daha basıldığında motor yeniden etkinleştirilecektir.

⚠ Dikkat

A. Sabit nokta demirleme fonksiyonunu etkinleştirmeden önce, trolling motorunun ana kolunun birbirine temas etmediğinden emin olun.

Personelin olası yaralanmasını veya ekipmanın hasar görmesini önlemek için dönüş sırasında çevredeki nesnelerle temas ettirmeyin.

B. Sabit noktaya sabitleme yalnızca sabit bir GPS sinyali mevcut olduğunda gerçekleştirilebilir.

4. Sabit nokta ofseti

1 Fonksiyon açıklaması

Sabit nokta ofset işlevi, hedef konumun ileri, geri, sola ve sağa manuel olarak ayarlanmasına olanak tanır

trolling motorunun mevcut bağlantı noktasına göre hassas konumsal ince ayar yapılmasını sağlar.

2 Kullanım talimatları

Sabit demirleme noktasından [Yüksel] tuşuna kısa bir basış



, [İndir]



, [Sol]



, veya [Sağ]



düğmesi, her çalıştırmada hedef konumu ilgili yönde 1 metre kaydıracaktır.

5. Akıntı modu

1 Fonksiyon açıklaması

Akıntı modu, teknenin belirlenmiş sabit bir yön boyunca gezinmesine ve su akış hızıyla senkronize olmasına olanak tanır.

2 Kullanım talimatları

(1) Akıntı moduna girin.

[Akıntı modu]'na kısa basın



Akıntı modunu etkinleştirmek için düğmesine basın.

(2) Yön ve hız

Sol ve sağ tuşlara kısa süreli basın veya uzun basın



teknenin hareket yönünü ayarlamak için.

Hızlanma ve yavaşlama düğmelerine kısaca basın



Seyahat hızını değiştirmek için.

6. Yan itme modu

1 Fonksiyon açıklaması

Yan itme modunda, pervanenin itiş yönü teknenin pruva yönüne dik olacaktır, bu da yan itme fonksiyonunun elde edilmesine yardımcı olabilir.

2 Kullanım talimatları

(1) Yan itme moduna girin

[Yan itme modu] tuşuna kısaca basın



Fonksiyonu etkinleştirmek için düğmesine basın.

(2) Tahrir yönünün kontrol edilmesi

İtişi başlatmak için [Sol] tuşunu basılı tutun



veya [Sağ]



düğmesini basılı tutun. Pervane sürekli çalışacaktır.

Düğme basılı tutulduğu sürece seçilen yönde İtişi hemen durdurmak için düğmeyi bırakın.

*Not: Yan itme modunda tanımlanan "sol" ve "sağ" yönler, kodlayıcı tarafından gösterilen pruva yönüne dayanmaktadır. Bu referans yönü gerçek pruva yönü ile aynı hizada değilse amaçlanan yan itme etkisi elde edilemeyebilir.

7. Yol noktası kaydı

1 Fonksiyon açıklaması

Yol noktası kaydı, maksimum altı yol noktasının desteklenmesiyle mevcut GPS konumunun kaydedilmesine olanak tanır. Bu rota noktaları geçicidir ve ana ünite kapatıldığında silinecektir. Oynatma amacıyla kullanılabilirler ve belirlenen konumlar arasında döngüsel, sabit hızda gezinmeyi desteklerler.

2 Kullanım talimatları

[Yol noktası kaydı] tuşuna kısa basın



düğmesine basın. Arayüz 1 ile 6 arasında rota noktası seçmenizi isteyecektir.

İstenilen konumları seçip onayladıktan sonra rota noktaları kaydedilecektir. Daha önce kaydedilmiş bir yol noktası yeniden kaydedilirse mevcut verilerin üzerine yazılacaktır.

8. Yol noktası oynatma

1 Fonksiyon açıklaması

Yol noktası oynatma işlevi, teknenin önceden kaydedilmiş yol noktalarında kullanıcı tanımlı bir sırayla, sabit bir hızı koruyarak ve belirtilen sırayı takip ederek otomatik olarak gezinmesini sağlar.

2 Kullanım talimatları

[Yol noktası oynatma] tuşuna kısa basın



düğmesine basın. Arayüz 1 ile 6 arasında rota noktası seçmenizi isteyecektir.

İstenilen konumları vurgulamak için imleci kullanın. [Onayla] tuşuna basın



düğmesiyle oynatma sırasını belirleyin. Ardından

Seçim ve sipariş tamamlandı, çıkmak için onaylayın. Seçilen yol noktalarının sırasını değiştirmek için bir noktayı vurgulayın

ve [Onayla] tuşuna basın



düğmesine tekrar basarak atanmış sırayı iptal edin.

9. Rota kilitleme modu

1 Fonksiyon açıklaması

Rota kilidi moduna girildiğinde pervane mevcut yönde çalışmaya devam edecek ve yön ayarı olmadan tahrik.

2 Kullanım talimatları

(1) Rota kilitleme modunu başlatın

[Rota kilidi] tuşuna kısa basın  uzaktan kumandadaki düğmesine basın. Arayüz rota kilitleme modunu gösterecektir etkinleştirildi. Pervane devreye girdiğinde mevcut tahrik yönünü koruyacaktır. Değişikliklerden bağımsız olarak geminin yönlendirmesinde, sevk gücü kilitti istikamette sabit kalacaktır.

(2) Yön ve hız

Sola veya sağa uzun basın   Rotayı ayarlamak için düğmesine basın. Yükselme veya alçalma tuşuna kısa basın   Motor hızı ayarını değiştirmek için düğme.

10. Acil Durum Düğmesi

1 Fonksiyon açıklaması

Uzaktan kumandanın kaybolması durumunda, GPS kutusu veya bağlantı kutusu üzerinde bulunan acil durum butonu Operasyonel fonksiyonları yürütmek için etkinleştirildi.

2 Kullanım talimatları

(1) Bağlantı moduna girmek için düğmeye art arda iki kez basın; tek bir basış daha devre dışı bırakılacak ve moddan çıkılacaktır. (2) Maksimum konuma otomatik yükselişi başlatmak için düğmeye art arda üç kez basın. Yükselme sırasında düğmeye kısa bir basış yukarı hareketi durduracaktır. (3) En alt konuma otomatik inmeyi başlatmak için düğmeye art arda dört kez basın. İnış sırasında düğmeye kısa bir basış aşağı doğru hareketi durduracaktır. (4) Zorunlu yükselişi etkinleştirmek için düğmeye art arda beş kez basın. İstenilen konuma ulaşıldığında hareketi durdurmak için düğmeye manuel olarak bir kez basın; aksi takdirde sistem yükselmeye devam edecektir. (Yalnızca kaldırma sensörü arızalı olduğunda kullanılmak üzere tasarlanmıştır) (5) Zorunlu inişi etkinleştirmek için düğmeye arka arkaya altı kez basın. İstenilen konuma ulaşıldığında hareketi durdurmak için düğmeye manuel olarak bir kez basın; aksi takdirde sistem alçalmaya devam edecektir. (Yalnızca kaldırma sensörü arızalı olduğunda kullanılmak üzere tasarlanmıştır) (6) Bluetooth eşleştirme moduna girmek için düğmeyi 5 saniye basılı tutun. Başarılı eşleştirme sonrasında sesli uyarı tek bir bip sesi çıkaracaktır. (7) Çoklu cihaz eşleştirme moduna girmek için düğmeyi 10 saniye basılı tutun. Başarılı eşleştirme sonrasında sesli uyarı tek bir bip sesi çıkaracaktır.

11. Diğer işlevler

1 Uzaktan kumanda alarminin devre dışı bırakılması

Bir alarm tetiklendiğinde sesli alarmı devre dışı bırakmak için uzaktan kumandadaki geri dönüş düğmesini 5 saniye basılı tutun. Uzaktan kumanda yeniden başlatıldıktan sonra sesli alarm işlevi otomatik olarak devam edecektir.

2 Uzaktan Kumanda Eşleştirme (Yalnızca uzaktan kumanda ana üniteyle eşleştirilmediğinde geçerlidir)

(1) [Onayla] tuşunu basılı tutun  Açmak için uzaktan kumandadaki düğmesine basın. Ardından [Onayla] tuşuna kısa süre basın  Ayarlar menüsüne girmek için düğmesine basın. Seçin, ikinci adımı tamamladıktan sonra tuşuna basın. [Onayla] düğmesine basın eşleştirme moduna girin.

(2) GPS kutusu veya bağlantı kutusundaki acil durum düğmesini 5 saniye basılı tutun. Gösterge ışığı sabit kırmızıdan yanıp sönen mavi duruma geçiş yapacaktır.

(3) Başarılı eşleştirme sonrasında, GPS anten kutusundaki gösterge ışığı yanıp sönen maviden sabit mora dönüşecek ve uzaktan kumanda ilgili görsel veya işitsel geri bildirimi sağlayacaktır.

3 Tekne yönü ayarı (kodlayıcı kalibrasyonu)

Pervanenin tahrik yönünü teknenin pruva yönüne göre hizalayın. Kalibrasyonu başlatmak için uzaktan kumanda ayarları menüsüne gidin ve [Tekne yönü ayarı (kodlayıcı kalibrasyonu)] öğesini seçin.

4 Çoklu cihaz mod ayarı

Geçerli ana ünite biriminin çoklu cihaz bir sistemindeki operasyonel rolünü tanımlayın. Mevcut seçenekler şunlardır: 1 - Ana Bilgisayar, 2 - İkincil.

5 Sabitleme sapması eşik ayarı

Hedef konum ile gerçek konum arasında izin verilen maksimum mesafeyi ayarlayın. Sapma bu eşiği aşarsa uzaktan kumanda bir alarm tetikleyecektir. Varsayılan değer 10 metredir.

6 Manyetometre kalibrasyonu

Manyetometre kalibrasyonu, jeomanyetik yön ölçümlerinin hatalı olduğu durumlarda kullanılmak üzere tasarlanmıştır. Fabrikada önceden kalibre edilmiş olmasına rağmen belirli koşullar altında yeniden kalibrasyon gerekli olabilir. Prosedürü başlatmadan önce kabın sabit ve düz bir durumda olduğundan emin olun. Uzaktan kumanda ayarları menüsüne erişin ve "Manyetometre kalibrasyonu" seçeneğini seçin. Kalibrasyon sırasında pervane, yön verilerini toplamak için sola ve sağa salınacaktır. Başarılı bir şekilde tamamlandıktan sonra sistem otomatik olarak kalibrasyon modundan çıkacaktır. Kalibrasyon başarısız olursa uzaktan kumanda bir hata mesajı görüntülenecektir.

7 Zorunlu çıkış ve iniş

Yöntem 1: Manuel moda girin ve [Yükselt] tuşunu basılı tutun



veya [İndir]



düğmesini 5 saniye basılı tutun.

Trolling motoru zorunlu yükseliş veya alçalmayı başlatacaktır; hareketi durdurmak için düğmeyi bırakın. Yöntem 2: Manuel moda girin, ayarlar menüsündeki "Zorunlu yükseliş ve iniş" sayfasına gidin ve ardından tuşuna basın.

[Yükseliş]



veya [İndir]



düğmesiyle zorunlu yükseltme veya indirmeyi başlatın. Durdurmak için düğmeyi bırakın operasyon.

8 Çoklu cihaz Eşleştirme

Yöntem 1: GPS anten kutusundaki acil durum düğmesini basılı tutarak eşleştirmeyi başlatın. Yöntem 2: Uzaktan kumanda ayarları menüsüne erişin ve eşleştirme işlemini başlatmak için [Çoklu cihaz Eşleştirme] öğesini seçin.

9 Dil seçimi

Uzaktan kumanda arayüzünün ekran dilini değiştirmek için ayarlar menüsündeki dil seçeneğine gidin.

Çok Makineli Çoklu cihaz Sistemler için Ürün Fonksiyonları ve Çalıştırma Talimatları

1 Çift cihaz eşleştirme

(1) Mod yapılandırması: [Ayarlar] menüsüne gidin ve [Çoklu cihaz mod ayarı] seçeneğini seçin. Birincil üniteyi [1 - Ana Bilgisayar] ve ikincil üniteyi [2 - İkincil] olarak atayın. Yapılandırma yalnızca sistemin tam olarak yeniden başlatılmasından sonra etkili olacaktır ve 10 saniyeden uzun bir kapatma süresi gerektirir.

(2) Eşleştirme prosedürü: Hem ana hem de ikincil cihazlarda, [Ayar] menüsüne erişin ve aynı anda

[Çoklu cihaz eşleştirme] öğesini seçin ve ardından işlemi onaylayın. Başarılı eşleştirme sonrasında [Bağlantı başarılı] göstergesi ana arayüzde görün



2 Yardımcı cihaz bağlantılı çalışma moduna girer

Bağlı uzaktan kumandayı kullanarak bağlantılı moda girmek için bağlantı düğmesine basın. Bu fonksiyon manuel modda mevcut değildir.

3 Çift cihaz bağlantılı çalışma

Ana cihaz sabit nokta demirleme moduna girdiğinde, yardımcı cihaz ana ünitenin hareketlerini eşzamanlı olarak takip edecektir.

4 Çift cihaz bağlantılı işlemden çıkılıyor

Bağlantılı işlemi sonlandırmak için ikincil cihazın [Çoklu cihaz Modu]nu [1 - Ana Bilgisayar] olarak ayarlayın, ardından cihazı yeniden başlatın.

Arıza Açıklamaları

Bir trolling motor arızası meydana geldiğinde, uzaktan kumanda ilgili hata kodunu görüntüleyecek ve etkinleştirecektir.

sesli bir sesli alarm. Zil sesini devre dışı bırakmak için [Return] düğmesini 5 saniye basılı tutun.

Hata Türü	Uzaktan Kumanda Hata Kodları	Hata Türü	Uzaktan Kumanda Hata Kodları
GPS Modülü Çevrimdışı	E0	MAG Sensörü Anormal	E9
Kodlayıcı Çevrimdışı	E2	Konumlandırma Çıkış Hatası 1	E10
Kaldırma Motoru Çevrimdışı	E3	Konumlandırma Çıkış Hatası 2	E11
Demirleme Alarmı	E4	GPS Modülü Kalibre Edilmemiş	E12
Sualtı Motoru Çevrimdışı	E5	Sistemin Kilidi Açılmadı	E13
Anormal Sol/Sağ Dönüş	E6	Kodlayıcı Anormal	E14
IMU Sensörü Anormal	E7	Jiroskop Anormal	E15
GPS Sensörü Anormal	E8		

Ürün Bakımı

- (1) Tüm vidalarda gevşeklik olup olmadığını düzenli olarak kontrol edin. Pervaneyi çıkarın ve pervaneye dolaşmış herhangi bir yabancı nesne olup olmadığını kontrol edin. konut.
- (2) Her kullanımdan önce uzaktan kumandanın pil seviyesini doğrulayın.
- (3) Çalıştırdıktan sonra rutin bakımı gerçekleştirmek ve birikmiş kalıntıları gidermek için pervaneyi iyice durulayın.
- (4) Düzgün çalışmayı sağlamak için tüm hareketli bileşenlere periyodik olarak yağlama yağı uygulayın.
- (5) Güç kabloları, konektörler ve ana ünite kabloları da dahil olmak üzere tüm bağlantı kablolarında işaretler olup olmadığını düzenli olarak kontrol edin. Gevşeme, aşınma veya eskime gibi durumlara karşı önlem alın ve sorunları derhal ele alın.
- (6) Ürünü kullanılmadığı zaman kuru, iyi havalandırılmış bir ortamda saklayın.
- (7) Bu ürün, açık hava eğlence cihazı olarak tasarlanmıştır ve uzun süre, uzun mesafe kullanılmamalıdır. seyahat veya ağır yük çalışma koşulları altında.

Yaygın Sorunlar ve Çözümleri

Motorun çalışma sorunları

- (1) Güç kaynağının düzgün çalıştığını ve pilin yeterince şarj edildiğini doğrulayın.
- (2) Pervanede dolaşan yabancı cisim olup olmadığını kontrol edin ve temizlik yapmadan önce cihazı kapatın.

***Not: Bağımsız olarak çözülemeyen sorunlar için lütfen Türkiye Distribütörü İnci teknoloji iç ve dış ticaret limited şirketi ile iletişime geçebilirsiniz.**

Destek için servis merkezi. Resmi satış sonrası servis yardım hattı: 216 622 44 00 www.denizkolik.com



Resmi web sitesi: www.sharksister.com

Tel: 86 0755-82123123

Üretici: Shark ister Teknolojisi (Guangdong) Co., Ltd.

Adres: 2 Nolu Atölye, No. 36, Sanling Yolu, Hecheng Alt Bölgesi, Gaoming Bölgesi,
Foshan Şehri, Guangdong Eyaleti

Sürüm V1.0

Türkiye Yetkili Servis ve Dağıtıcı : İnci teknoloji iç ve dış ticaret limited şirketi

Resmi web sitesi: www.sharkcaptain.com.tr

Telefon: +90 216 622 4400

Adres: Elmalıkent Mahallesi Atatürk Caddesi No 28 Ümraniye İstanbul Türkiye