

Внимание!

- Намотка лески и прочих посторонних предметов на винт, не является гарантийным случаем!
- Перед первым включением прочитайте инструкцию!
- Не нажимайте на аппаратуре кнопки назначение которых вам не известно!
- Не вносите изменений в настройки аппаратуры самостоятельно!
- При длительном простое кораблика (более двух-трех часов) отключайте аккумулятор от кораблика во избежании разряда!
- Не используйте аккумулятор напряжением выше, чем аккумулятор из комплекта. Во избежание выхода из строя электроники, это не гарантийный случай. Для скоростных моделей Sport это АКБ 3S макс. напряжение 12.6В, для других моделей это 2S макс. напряжение 8.4В.

Памятка

- После завозов, а так же после каждой рыболовной сессии обязательно отключайте аккумулятор и оставляйте кораблик с открытой крышкой смотрового люка для проветривания и высыхания испарины и конденсата.
- Следите за минимальным зарядом АКБ, в противном случае сработает защита и кораблик может остановиться в любом месте.
- В случаи попадания воды внутрь кораблика не переворачивайте его! Электроника находится в верхней части кораблика, таким действием вы допустите попадания на нее влаги. Просто промочите воду ветошью, или оставьте открытым смотровой люк до полного высыхания.
- Рекомендуется периодически смазывать аэрозольной силиконовой смазкой зону входа алюминиевых трубок бункеров корпуса. Данное действие необходимо для предотвращения пересыхания уплотнительных резинок.
- Один раз в год рекомендуется заправка дэивуда водостойкой смазкой шприцеванием, для этого предусмотрен специальный шланг расположенный внутри кораблика. Как это сделать:
 - наберите смазку в медицинский шприц
 - откройте смотровой люк кораблика, по одному из бортов расположен силиконовый шланг с заглушкой
 - снимите заглушку, вставьте шприц, с максимально возможной силой продавите смазку (можно запустить кораблик на малые обороты)
 - установите заглушку на место
- В случаи использования кораблика в соленой (морской) воде, после рыбалки промойте его с наружи пресной водой.

Перед запуском

1. Зарядите аккумулятор идущий в комплекте до полного заряда, зарядное устройство идущее в комплекте оповестит вас об этом звуковым сигналом.
2. Откройте смотровой люк кораблика и установите аккумулятор в лоток, закрепите его липучкой.



3. Плотно соедините силовой провод аккумулятора и кораблика.
4. Включите тумблер на кораблике. Запустите аппаратуру в соответствии с инструкцией.



5. Перед установкой на воду, проверьте работоспособность ходовых узлов (газ, руль) соответствующими стиками на аппаратуре.

Аккумулятор

В зависимости от комплектации, кораблики KarpFisher поставляются с Li-Ion аккумуляторами одного из трех типов, с отличием в максимальном напряжении:

Тип АКБ	максимальное напряжение	минимальное напряжение	модель*
2S	8.4 вольт	6.4 вольт	Classik
3S	12.6 вольт	9.6 вольт	Sport
4S	16.8 вольт	12.8 вольт	Sport +

*с 05.2025г. модели **Sport +** комплектуются аккумуляторами 4S

**Не допускайте разряда аккумулятора ниже минимальных значений!
В случае разряда ниже минимального значения АКБ выйдет из строя!**

Балансировочный кабель используется только для зарядки аккумулятора



Силовой кабель используется для питания кораблика

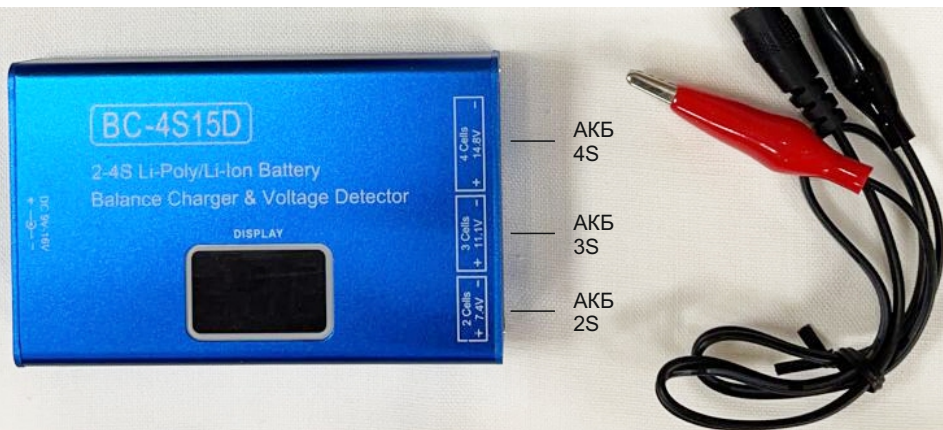
Аккумуляторы, которые применяются в прикормочных кораблях KarpFisher требуют правильного режима хранения и эксплуатации. Их нельзя хранить долгое время полностью разряженными или полностью заряженными, а также при низких температурах.

При использовании Li-Ion аккумуляторов, соблюдайте меры безопасности:

1. Не оставляйте аккумулятор вблизи открытого огня
2. Не оставляйте аккумулятор под прямыми лучами солнца
3. При механическом повреждении аккумулятор пожароопасен и не допускается к использованию

Зарядное устройство

Кораблики KarpFisher комплектуются зарядным устройством BC-4S15D. Данное устройство может работать от 16в или 220в, что позволяет использовать его как от сети, так и от автомобильного аккумулятора.



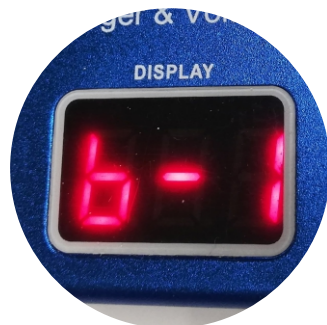
1. Подключите зарядное устройство к источнику 220в через блок питания идущий в комплекте, либо через клеммы к источнику питания до 16в.



2. Подключите балансировочный кабель вашего АКБ к соответствующему разъему зарядного устройства.

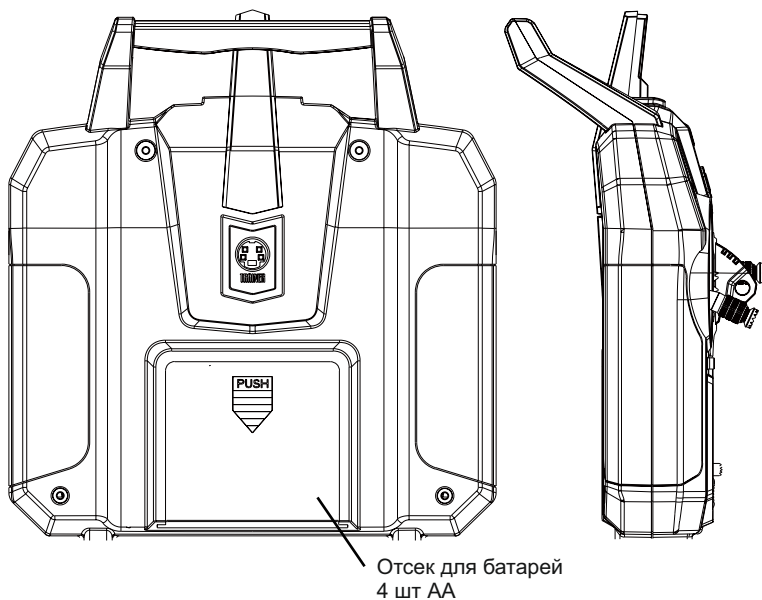
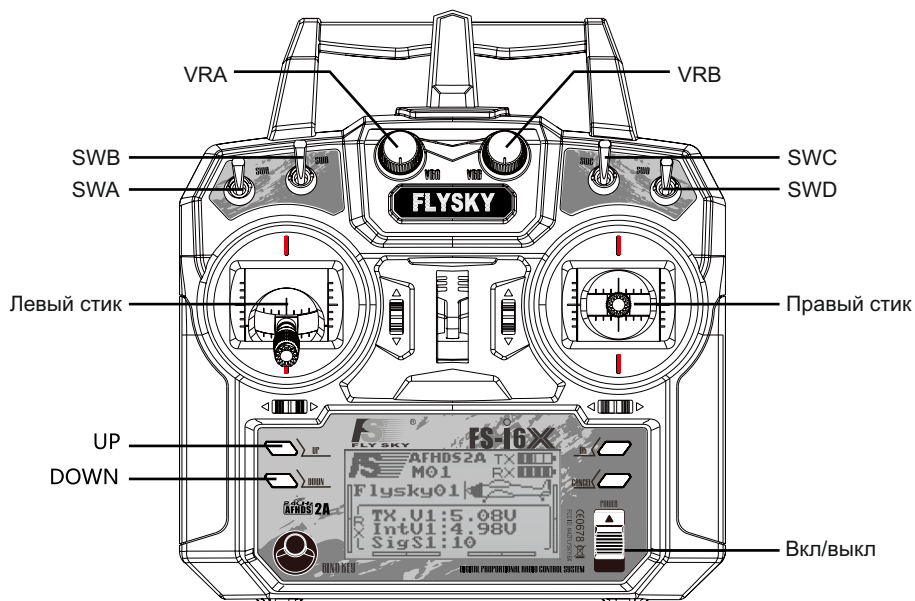
3. Звуковой сигнал оповестит о полном заряде и автоматически отключит подачу напряжения на ваш АКБ.

На дисплеи отображается информация по общему напряжению аккумулятора, а так же каждой ячейки отдельно.

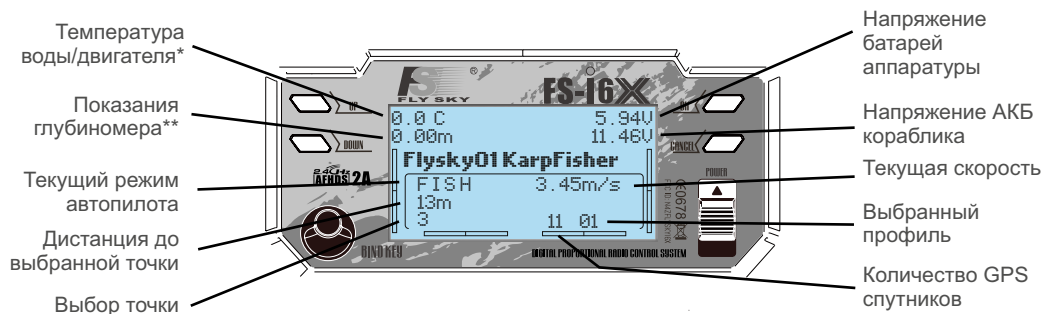


Аппаратура

Кораблики KarpFisher комплектуются радиоаппаратурой дистанционного управления FLYSKY FS-i6, с радиусом действия до 500м.



Аппаратура снабжена выводом телеметрии на дисплей, звуковой сигнализацией о приближающемся разряде как аккумулятора кораблика, так и разрядке собственных батареек. Так же, звуковая сигнализация оповещает об открытии бункеров, прибытие на точку маршрута, и другие события.



* — установка датчиков температуры не входит в базовую комплектацию

** — установка глубиномера не входит в базовую комплектацию

Отображение графика рельефа дна включается кнопкой **UP**, выключается кнопкой **DOWN**

Если при включения аппаратуры вы видите подобное сообщение, то выполните действия описанные ниже.



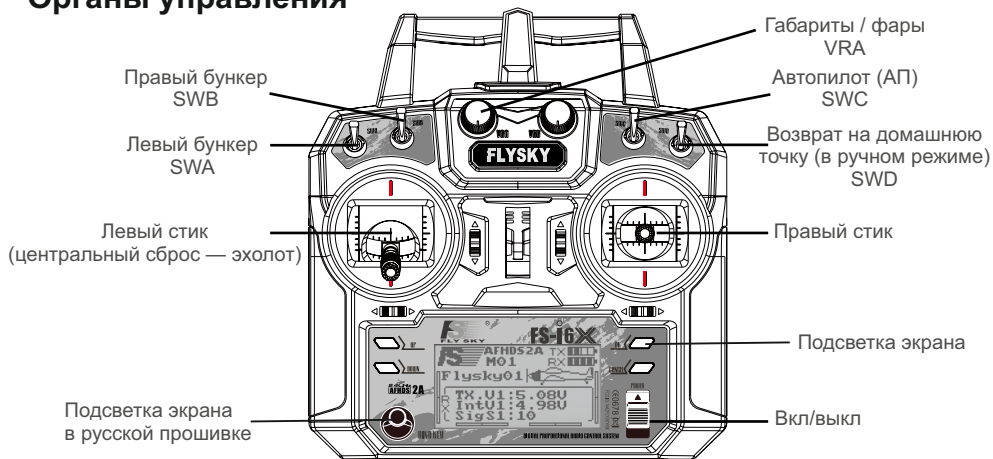
Перед включением аппаратуры переведите тумблеры **Sw(A, B, C, D)** в верхнее положение, **левый стик** переведите в нижнее положение. Это можно сделать и после включения, аппаратура напомнит вам об этом выводом предупреждения.

Будьте внимательны, на русифицированной прошивке предупреждений нет!

FS-i6

Управление корабликом

Органы управления

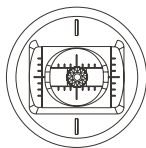


Ручной режим

(тумблер SWC в верхнем положении)

Левый стик

Круиз-контроль
передний ход

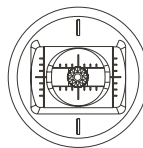


Судовой руль



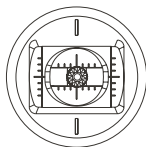
Правый стик

Ход
передний — задний

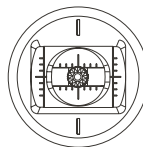


Круиз-контроль работает только в ручном режиме при наличии 8+ спутников, без спутников кораблик не будет удерживать курс, а просто плыть вперед.

Левый стик



Правый стик

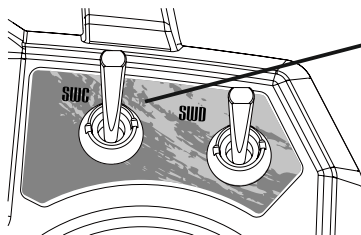


Центральный сброс — эхолот

1. Левый стик **вниз + влево** открывает/закрывает центральный сброс (если установлен). Сопровождается звуковой и световой индикацией.
2. Левый стик **вниз + вправо** вкл/выкл эхолот (если установлен). Сопровождается звуковой и световой индикацией. При включенном эхолоте кораблик каждые 5 сек. будет моргать габаритами.

Управление автопилотом

Любые действия с автопилотом производятся через тумблер **SWC**



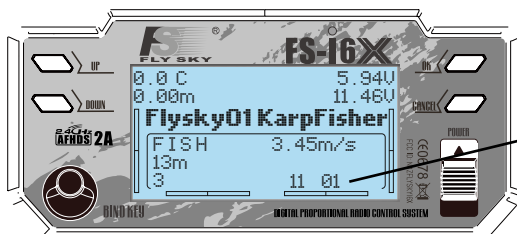
- Верхнее положение:
Ручной режим
- Среднее положение:
Отправить на точку/маршрут
- Нижнее положение:
Сохранить точку

Режим автопилота — выбор профиля (водоема)

(тумблер **SWC** в нижнем, или среднем положении)

Автопилот KarpFisher GPS дает возможность запомнить 10 (0-9) профилей. На каждом профиле вы можете сохранить координаты девяти рабочих, двух домашних и двух промежуточных точек. Это позволит вам сохранить координаты точек на разных водоемах, либо использовать корабль для нескольких человек на одном водоеме.

Важно! Рабочие профили 1- 9, профиль 0 только для сканирования!



Выбранный
профиль
(водоем)

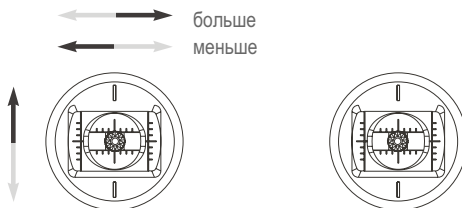
Выбор профиля:

1. Тумблер Автопилота (SWC) ставим в среднее, или нижнее положение
2. Левый стик **вверх + лево** (уменьшение), или **вверх + право** (увеличение), номера профиля отобразится на дисплее.

Левый стик

Переключение
профилей

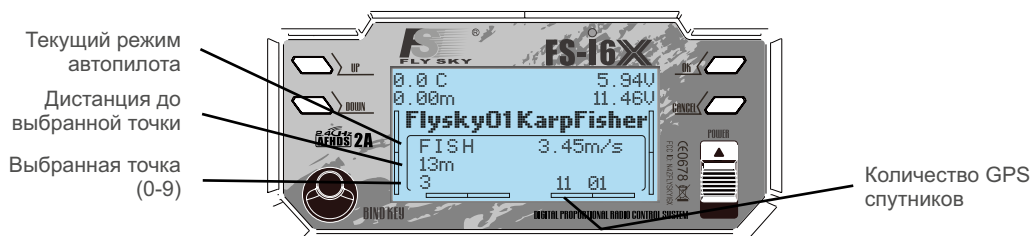
Правый стик



Все дальнейшие манипуляции с точками лова будут осуществляться в выбранном профиле.

Режим автопилота — сохранение точек

(тумблер SWC в нижнем положении)



Автопилот работает только при наличии 8+ спутников GPS!!!

Начинать любую рыбалку следует с сохранения домашней точки!

Без домашней точки автопилот работать не будет!

Сохраненные точки можно перезаписывать любое кол-во раз!

Сохранить домашнюю\промежуточную точку:

На каждом профиле у вас может быть две домашних и две промежуточных точки, левая сторона и правая сторона. Стороны между собой не связаны и кораблик не пойдет, к примеру, на правую домашнюю через левую промежуточную.

1. Тумблер Автопилота (**SWC**) ставим в нижнее положение

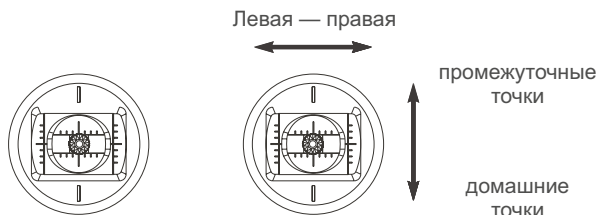
2. Правым стиком **вниз** выбираем точку **0**.

3.1 Запомнить **домашнюю** точку правым стиком **влево + вниз** (левая точка), или **вправо + вниз** (правая точка), держим стик до звукового сигнала.

3.2 Запомнить **промежуточную** точку правым стиком **влево + вверх** (левая точка), или **вправо + вверх** (правая точка), держим стик до звукового сигнала.

Левый стик

Правый стик



Домашние и промежуточные точки можно удалять.

Внимание! Для работы автопилота должна быть хотя бы одна домашняя точка!

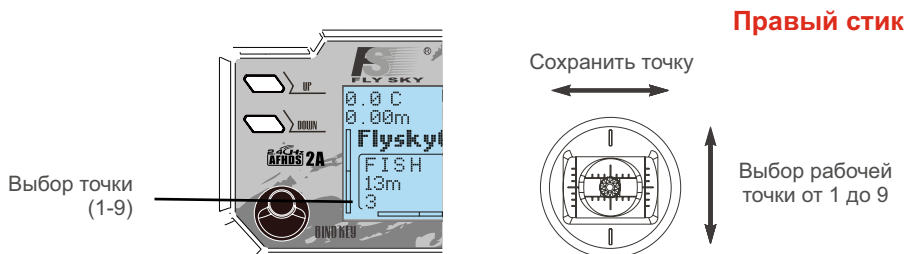
4.1 Удалить **домашнюю** точку правым стиком **влево + вниз** (левая точка), или **вправо + вниз** (правая точка), держим стик до **второго** звукового сигнала, примерно 3-5 секунд.

4.2 Удалить **промежуточную** точку правым стиком **влево + вверх** (левая точка), или **вправо + вверх** (правая точка), держим стик до **второго** звукового сигнала, примерно 3-5 секунд.

Сохранить рабочую точку 1-9:

На каждом профиле у вас может быть 9 рабочих точек. Все рабочие точки связаны с домашними\промежуточными точками на этом же профиле.

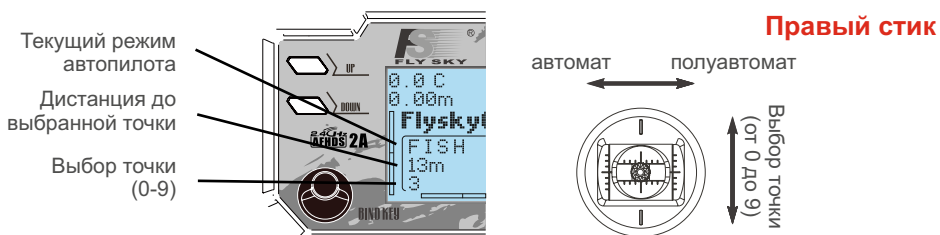
1. Тумблер Автопилота (**SWC**) ставим в нижнее положение
2. Правым стиком **вверх - вниз** выбираем точку **1-9**.
3. Запомнить **выбранную** точку правым стиком **влево**, или **вправо**, держим стик до звукового сигнала.



Отправить на точку:

(тумблер **SWC** в среднем положении)

1. Тумблер Автопилота (**SWC**) ставим в среднее положение
2. Правым стиком выбираем точку, из тех что вы сохранили на данном водоеме. На дисплее будет указано расстояние до выбранной точки.



3. выбрав нужную точку удержанием (*влево - автомат, вправо - полуавтомат*) до звукового сигнала правого стика отправляем кораблик на точку, в случае необходимости, пока кораблик движется к точке, можно указать открытия бункеров по прибытию на точку соответствующими тумблерами (**SWA - левый бункер, SWB - правый бункер**).

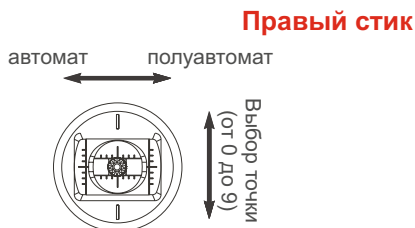
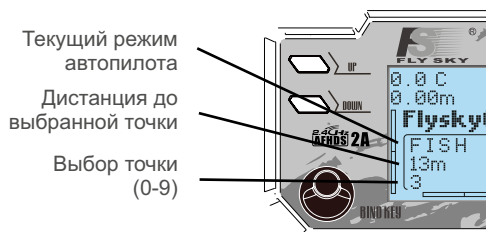
В режиме автопилота работает подруливание, если вдруг возникла ситуация по маршруту, можно правым стиком (судовой руль) обрулить препятствие, после, отпустите правый стик и кораблик вернется на маршрут.

Левым стиком (круиз-контроль) можно добавить скорость при движении на автопилоте, удобно при возвращении.

Отправить по маршруту:

(тумблер **SWC** в среднем положении)

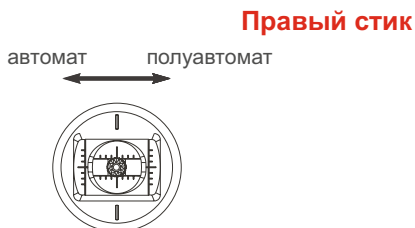
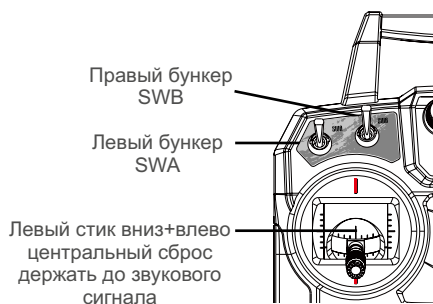
1. Тумблер Автопилота (**SWC**) ставим в среднее положение
2. Правым стиком выбираем точку, из тех что вы сохранили на данном водоеме. На дисплеи будет указано расстояние до выбранной точки.



Составление маршрута:

3. выбрав нужную точку задаем действие на этой точке, к примеру *открыть левый бункер* - опускаем тумблер **SWA** вниз. Выбираем следующую точку и задаем следующий бункер.
 - На одну точку можно задать несколько действий.
 - Если вы переведете тумблер бункера обратно в верхнее положение, то точка на которую он задан удалиться из маршрутного листа, но можно назначить этот же бункер на другую точку.

На маршрут возможно назначить левый, правый бункеры и центральный сброс



4. Задав действия по маршруту отправить на него можно так же как и в обычном режиме, удержанием правого стика (*влево* - автомат, *вправо* - полуавтомат) до звукового сигнала

влево - автомат (BACK), вернется на домашнюю точку после выполнения программы. Если Вы запомнили две домашние точки, то вернется на ближайшую. Применяется при ловле на открытой воде.

вправо - полуавтомат (FISH), после завершения задания останется на последней точке маршрута. Применяется при ловле в ограниченном пространстве, вблизи преград, коряг, стенки камыша, когда разворот кораблика необходимо выполнить в ручном режиме

Сканирование

Что бы перейти в режим сканирования перейдите в профиль "0" (стр. 8). Выберите точку 0 и сохраните домашнюю точку как в других профилях.

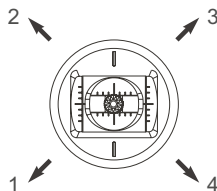
Здесь вам так же доступны две домашние точки 0, как и в обычном режиме, и 3 рабочих. Каждая рабочая точка 1-3 подразумевает маршрут.

Сохранение и выбор точек здесь происходит так же как и в режиме автопилота через тумблер **SWC**.

Постройка зоны сканирования:

1. Выберите любую доступную точку 1-3. Каждая из этих точек состоит из 4-х координат прямоугольника, для того, что бы определить зону сканирования нужно сохранить как минимум две любые **соседние** (не по диагонали).
2. Визуально представляете себе какую зону вы хотите просканировать, подплываете на любой из углов этой зоны
3. Переводите тумблер **SWC** в нижнее положение и сохраняете точку правым стиком в нужный угол, углы соответствуют углам зоны сканирования, как на картинке ниже.

Правый стик

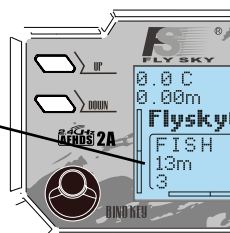


4. **Не меняя номер точки**, плывете на следующий угол и сохраняете его.
5. После сохранения всех координат, переводите тумблер **SWC** в среднее положение и отправляете на задачу правым стиком:
 - вправо — автомат (вернется на домашнюю по окончании задания)
 - влево — полуавтомат (остановиться в конце маршрута)

Вы можете сохранить только две соседние координаты, например 1 и 4, тогда дистанцию до 2 и 3 можно выставить на аппаратуре крутилкой **VRB**, переведя тумблер **SWC** в среднее положение.



Выбор дистанции



Если сохранить 2 и 3, то соответственно дистанция будет выбираться до 1 и 4, если 1 и 2, то дистанция до 3 и 4 и т.д.