

# ŁÓDKA ASSASSIN

Łódka Assassin wyróżniają się zaawansowanym cyberpunkowym stylem, łączącym miejską nowoczesność z potężną, muskularną konstrukcją. Każda linia została starannie obliczona tak, aby znacząco zmniejszyć opór wody i wiatru, co przekłada się na większą prędkość i dłuższą wytrzymałość.



## Assassin w wersji z GPS:

**Stala prędkość:** utrzymuje stałą prędkość, aby zapewnić stabilną nawigację.

**Automatyczna korekta odchylenia:** automatycznie dostosowuje kurs, aby zapewnić precyzyjną nawigację.

**Alarm niskiego poziomu naładowania baterii:** ostrzega, gdy poziom naładowania baterii jest niski, aby zapewnić bezpieczną pracę.

**Nawigacja:** za pomocą jednego przycisku nawiguj do zaprogramowanych miejsc.

**Automatyczny powrót jednym przyciskiem:** powrót do punktu początkowego za pomocą jednego przycisku po łowieniu.

**Automatyczny powrót przy niskim poziomie naładowania baterii:** automatyczny powrót do zapisanego punktu początkowego (bazy), gdy poziom naładowania baterii jest niski.

**Automatyczny powrót przy utracie sygnału:** automatyczny powrót do punktu początkowego, gdy sygnał zostanie utracony.

**24 miejsca do zaznaczenia na wodzie:** ustaw do 24 miejsc do wędkowania i 1 punkt powrotu, aby dostosować się do różnych potrzeb wędkarskich.

## Assassin w wersji bez GPS:

**Stala prędkość:** utrzymuje stałą prędkość, aby zapewnić stabilną nawigację.

**Korekta odchylenia:** automatycznie dostosowuje kurs, aby zapobiec zbaczaniu łodzi z kursu.

**Regulacja trzech prędkości:** oferuje trzy tryby prędkości, aby dostosować się do różnych warunków wodnych i potrzeb.

**Alarm niskiego napięcia:** ostrzega, gdy bateria jest słaba, aby zapewnić bezpieczną pracę.

## Lista produktów:

Kadłub łodzi, pilot zdalnego sterowania, antena, ładowarka, 2 x akumulator, torba transportowa.

# PRODUKT CECHY

## M700 Fish Finder:

**Wykrywanie temperatury wody:** Wyświetla temperaturę wody w czasie rzeczywistym, aby pomóc zidentyfikować strefy aktywności ryb.

**Wykrywanie głębokości wody:** Dokładnie mierzy głębokość wody, aby wybrać najlepsze miejsce do połowu.

**Wykrywanie grup ryb:** Wykrywa grupy ryb, aby zwiększyć wydajność połowu.

**Wykrywanie rozmiaru poszczególnych ryb:** Identyfikuje rozmiar ryby.

**Topografia dna:** Wykrywa twarde, miękkie dno oraz roślinność w celu umieszczenia zestawu do łowienia w najlepszym miejscu.

## Dane techniczne

**Żywotność baterii:** Żywotność baterii 3-5 lat przy prawidłowym użytkowaniu.

**Zasięg pilota:** Efektywny zasięg sterowania 300 metrów.

**Maksymalna prędkość:** Regulowane ustawienia prędkości, 30 metrów/min na pierwszym biegu, 50 metrów/min na drugim biegu, 70 metrów/min na trzecim biegu.

**Materiał:** Wykonany z wytrzymałego materiału ABS dla zapewnienia trwałości.

**Kolor:** Carbon.

**Wymiary łodzi:** 51 x 33 x 20 cm.

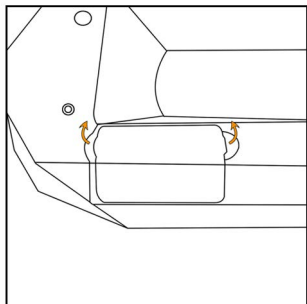
**Nośność komory zanętowej:** 3 kg.

**Przeznaczenie**

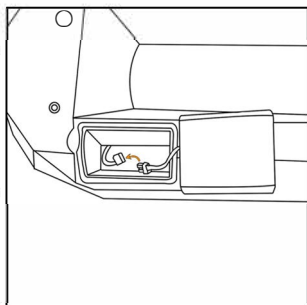
Nadaje się do jezior, rzek, zbiorników wodnych. Zaprojektowany specjalnie dla entuzjastów wędkarstwa, aby ulepszyć wrażenia z wędkowania.

# JAK ZACZAĆ ?

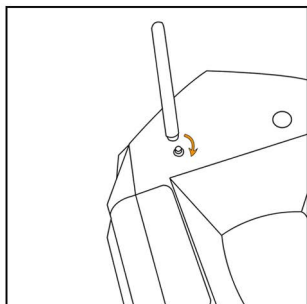
1.  
Otwórz  
pokrywą  
baterii.



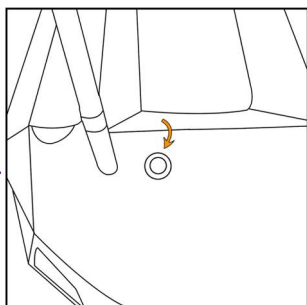
2.  
Podłącz  
baterie.



3.  
Zainstaluj  
Antenę.



4.  
Kliknij  
przełącznik.



**Kontrola zasilania:**

Wkręć antenę i podłącz akumulator do kabla zasilającego łodzi, aby sprawdzić, czy łódź jest włączona.

**Ładowanie akumulatora:**

Po wstępnym teście naładuj akumulator. Gdy kontrolka ładowarki zmieni kolor na zielony, akumulator jest w pełni naładowany.

**Przygotowanie do użycia:**

Zamontuj antenę i umieść akumulator w komorze akumulatora, zamknij pokrywę akumulatora. Włącz przełącznik zasilania i umieść łódź w wodzie, aby jej użyć.

**Ostrzeżenie o niskim poziomie naładowania akumulatora:**

Gdy kontrolka łodzi pokaże niski poziom naładowania akumulatora, nocne światła nawigacyjne zaczną migać, aby ostrzec Cię o konieczności zaprzestania korzystania z łodzi, aby uniknąć jej utraty z powodu rozładowania akumulatora (dotyczy to tylko wersji bez GPS).

**Konserwacja akumulatora:**

Jeśli łódź zanętowna nie będzie używana przez dłuższy czas, ładuj akumulator dwa razy w miesiącu, aby zapobiec awarii akumulatora z powodu rozładowania.

**Wodoodporność:**

Upewnij się, że pilot zdalnego sterowania i płyta główna są dobrze zabezpieczone przed wodą, aby zapobiec awarii. Pamiętaj pilot nie jest wodoodporny

**Sygnal GPS w pomieszczeniu:**

Jeśli światła łodzi migają po pierwszym włączeniu w pomieszczeniu lub na zewnątrz, jest to normalne z powodu braku sygnału GPS. Moduł GPS potrzebuje kilku sekund, aby się pobrać satelity zaraz po włączeniu łodzi.

**Konfigurowanie punktów startowych i połowowych:**

Przed pierwszym użyciem zaznacz punkt startowy i miejsca do połowu ryb. System zapisze te punkty, umożliwiając łodzi automatyczny powrót do bazy lub nawigację do miejsc zapisanych na wodzie.

**Automatyczny powrót:**

Jeśli łódź automatycznie powróci, może to być spowodowane niskim poziomem naładowania baterii, słabym sygnałem bezprzewodowym lub wyłączeniem pilota.

**Ciągle migające światła:**

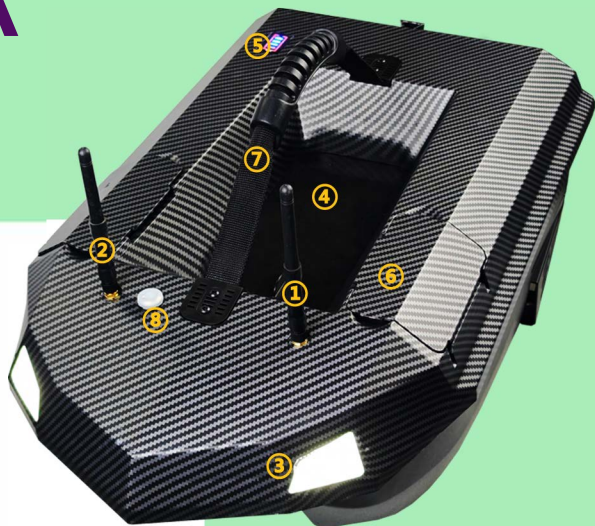
Ciągle migające światła mogą wskazywać na słaby lub brak sygnału GPS lub problemy, takie jak zablokowane śmigła które uruchamiają zabezpieczenie przed przeciążeniem silnika. Niski poziom naładowania baterii może również powodować miganie światła przez 2 sekundy jako ostrzeżenie.

**Korekcja odchylenia:**

Jeśli łódź nie utrzymuje prostego kursu w trybie stałej prędkości, może to być spowodowane nieprawidłową kalibracją kompasu elektronicznego po zainstalowaniu płytki odbiornika. Silne pola magnetyczne z linii energetycznych wysokiego napięcia. Aby przeprowadzić test, należy ponownie skalibrować kompas lub sprawdzić działanie w innym miejscu.

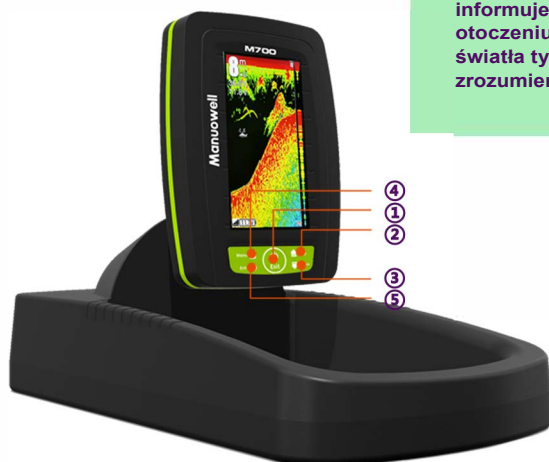
# POZYCJA PUNKTU

- 1 . Antena łodzi
2. Antena echosondy
3. Światło nawigacyjne nocne
4. Komora zanętowa
5. Kontrolka baterii
6. Kłapa baterii
7. Uchwyt łodzi
8. Włacznik zasilania



Wyposażony w pamięć i wybór ponad 20 pozycji do połowu ryb, mocne silniki o wysokiej wydajności, wytrzymałe akumulatory i supermocną ładowność, a także funkcje zapewnienia bezpieczeństwa w różnych sytuacjach, Assassin zapewnia wyższą wydajność i najlepsze wrażenia w bezpiecznym otoczeniu.

Przód łodzi jest wyposażony w reflektory LED Dragon-Eye, zapewniające ostry charakter łodzi, które zarówno dobrze oświetla otoczenie, a także informuje właściciela o jej położeniu w ciemnym otoczeniu. Na rufie cztery jaskrawo czerwone światła tylne umożliwiają użytkownikom wyraźne zrozumienie kierunku płynięcia łodzią.



1. Przełącznik zasilania
2. Poprzednia strona
3. Następna strona
4. Przycisk menu
5. Przycisk Wstecz

# WERSJA BEZ GPS FUNKCJE



## Dopasowanie:

Naciśnij włącznik zasilania pilota.

Naciśnij i przytrzymaj przycisk „OK” na pilocie, aby rozpocząć parowanie. Kontrolka na pilocie zacznie migać.

Gdy kontrolka miga, włącz przełącznik za silnika łodzi.

Gdy kontrolka na pilocie przestanie migać, parowanie zakończyło się powodzeniem.

## Regulacja prędkości:

Włącz przełączniki zasilania łodzi zanętowej i pilota.

Naciśnij i przytrzymaj przycisk w prawym dolnym rogu pilota.

Jeśli pilot wyda jeden sygnał dźwiękowy, oznacza to, że łódź znajduje się w trybie niskiej prędkości.

Jeśli pilot wyda dwa sygnały dźwiękowe, oznacza to, że łódź znajduje się w trybie wysokiej prędkości.



1. Joystick sterujący kierunkiem 360°
2. Przycisk sterowania oświetleniem
3. Przycisk otwierania komory zanętowej
4. Przycisk zasilania echosondy (przycisk OK)
5. Przycisk sterowania prędkością
6. Przycisk zasilania

# WERSJA Z GPS FUNKCJE



## Ustawienia menu:

Naciśnij i przytrzymaj przycisk OK, aby wejść do menu ustawień. Naciśnij krótko przycisk OK, aby przełączać się między ustawieniami. Użyj lewego i prawego przycisku, aby zmienić odpowiednie parametry. Po skonfigurowaniu ustawień naciśnij i przytrzymaj przycisk OK, aby potwierdzić zmiany i wyjść. Alternatywnie naciśnij krótko przycisk przełącznika, aby zapisać zmiany i wyjść. Za pomocą ustawień menu można otworzyć funkcję automatycznego otwarcia kłap.





## Dopasowanie kontrolera:

Pilot zdalnego sterowania i łódź są już dopasowane w fabryce, więc użytkownicy mogą ich używać bezpośrednio.

W następujących sytuacjach użytkownicy mogą musieć wykonać operację ponownego dopasowania:

Łódź była wyłączona przez długi czas, co spowodowało utratę danych. Przeciążenie obwodu łodzi doprowadziło do zresetowania systemu.

Pilot zdalnego sterowania jest uszkodzony i należy go wymienić.

Jeśli użytkownik napotka którąkolwiek z powyższych sytuacji i będzie musiał ponownie sparować, wykonaj następujące czynności:

Naciśnij i przytrzymaj prawy przycisk, aż usłyszysz dwa sygnały dźwiękowe, aby przejść do interfejsu parowania.

Naciśnij krótko przycisk OK, aby wyszukać dostępny kanał, wybierz kanał i ponownie uruchom łódź, aby zakończyć dopasowywanie. Alternatywnie naciśnij krótko przycisk zasilania, aby wyjść z dopasowywania.

## Sygnal resetu:

Naciśnij długo przycisk kompasu, aby wejść do interfejsu kalibracji kompasu.

Naciśnij krótko, aby rozpocząć lub zatrzymać resetowanie.

Po zakończeniu resetowania nastąpi automatyczne wyjście lub naciśnij krótko przycisk zasilania, aby wyjść w połowie.

Normalny zakres odniesienia natężenia pola geomagnetycznego wynosi 20-70  $\mu\text{T}$ . Jeśli nie mieści się w tym zakresie, oznacza to zakłócenia magnetyczne w otoczeniu. Jeśli łódź doświadcza odchyień podczas nawigacji do miejsca połowu lub powrotu do domu, zresetowanie kompasu może rozwiązać problem.



## Kalibracja joysticka:

Naciśnij i przytrzymaj joystick, aby wejść do interfejsu kalibracji joysticka.

Przesuń joystick do góry, dołu, lewej i prawej skrajności, a następnie zwolnij joystick. Naciśnij i przytrzymaj przycisk OK, aby zakończyć kalibrację i wyjść. Możesz również nacisnąć krótko przycisk zasilania, aby anulować i wyjść.

## Działanie tempomatu

Przesuń joystick do przodu, aby zdalnie sterowana łódź płynęła z określoną prędkością. Naciśnij przycisk joysticka, aby włączyć tempomat, a łódź automatycznie utrzyma tę prędkość. W trybie tempomatu naciśnij joystick raz, aby wyjść z trybu tempomatu.

W trybie tempomatu możesz również obsługiwać przyspieszenie lub skręcanie.



## Punkt startowy /powrót jednym kliknięciem/ Automatyczny powrót:

W środowisku zewnętrznym po włączeniu zasilania łodzi GPS rozpocznie pobieranie współrzędnych. Podczas tego procesu światło łodzi będzie migać. Należy pamiętać, że pierwsza wyszukanie GPS może potrwać dłużej. Po zakończeniu wyszukiwania GPS światło łodzi przestanie migać. Naciśnij i przytrzymaj przycisk „Home”, aby ustawić punkt startowy. Po pomyślnym oznaczeniu pilot wyda sygnał dźwiękowy. Upewnij się, że punkt startowy jest oznaczony przed wypłynięciem łodzi; w przeciwnym razie automatyczny powrót nie będzie możliwy.

**Powrót jednym kliknięciem:** Po oznaczeniu punktu startowego i prawidłowym działaniu sygnałów GPS i bezprzewodowych naciśnij krótko przycisk „Home”, aby powrócić do punktu startowego. Pilot wyda sygnał dźwiękowy, gdy łódź dotrze do punktu startowego.

**Automatyczny powrót:** Scenariusz 1: Łódź nie otrzymuje sygnału przez 60 sekund.  
Scenariusz 2: Włączono ustawienie automatycznego powrotu przynęty. Po zakończeniu nęcenia łódź automatycznie powróci.



## Ustawienie miejsca połowu/Przejdź do miejsca połowu

**Ustawienie miejsca połowu:**

Po zakończeniu wyszukiwania GPS w środowisku zewnętrznym wybierz żądane miejsce połowu. Po wybraniu miejsca naciśnij krótko przycisk „Spot”, aby oznaczyć to miejsce połowu. Po pomyślnym oznaczeniu pilot wyda sygnał dźwiękowy.

**Przejdź do miejsca połowu:**

Po zaznaczeniu miejsca połowu i gdy odległość od bieżącej lokalizacji do zaznaczonego miejsca połowu wynosi 500 metrów, a GPS działa normalnie, naciśnij krótko przycisk „Go spot”, aby przejść do aktualnie wybranego miejsca połowu. Pilot wyda sygnał dźwiękowy po przybyciu.

