

Ważna informacja

Przed pierwszym użyciem należy uważnie przeczytać skróconą instrukcję obsługi aplikacji Helmsman (więcej informacji dostępnych jest w instrukcji online z poziomu aplikacji) oraz instrukcję silnika .

Bezpieczeństwo i odpowiedzialność

Zachować szczególną ostrożność i bezpieczeństwo podczas użytkowania urządzenia. System nawigacyjny Helmsman zapewnia zaawansowane funkcje zwiększające kontrolę, ale należy zwracać uwagę na unikanie potencjalnych zagrożeń. Zachować pełną gotowość, aby przełączyć się na ręczną kontrolę w razie wystąpienia niebezpieczeństwa. Nie ponosimy odpowiedzialności za niebezpieczeństwo i szkody spowodowane niewydajnością oraz niewłaściwym używaniem telefonu komórkowego. Zaleca się najpierw naukę korzystania z systemu nawigacyjnego Helmsman z silnikiem w obszarze wolnym od zagrożeń i przeszkód.

Wsparcie techniczne

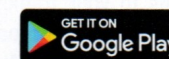
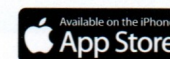
W przypadku uwag i sugestii proszę skontaktować się z producentem:

Aplikacja Helmsman -> Ustawienia ->Help -> Customer Service

lub dystrybutorem silnika.

HELMSMAN

SYSTEM NAWIGACJI




Skrócona instrukcja obsługi

Przed pierwszym użyciem należy przeczytać instrukcję obsługi silnika

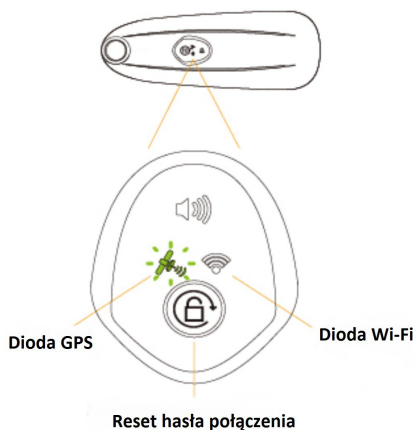
1 Przygotowanie

Podłączyć baterię do silnika, poczekać 10 sekund na zainicjowanie systemu zanim silnik zostanie uruchomiony.

 **Jeżeli silnik zostanie za wcześnie uruchomiony może to mieć wpływ na dokładność nawigacji.**

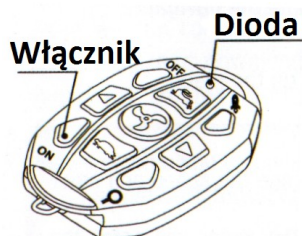
Połączenie GPS

Silnik powinien być używany na otwartej przestrzeni i przy dobrych warunkach pogodowych w przeciwnym wypadku może być problem z lokalizacją. Silnik automatycznie szuka sygnału GPS, dioda GPS jest włączona. Jeżeli silnik nie wykrywa sygnału GPS przez dłuższy czas należy podłączyć baterię od nowa.



Parowanie pilota bezprzewodowego z silnikiem i telefonem


1. Wcisnąć przycisk "ON" na pilocie. Poczekać kilka sekund aż dioda Wi-Fi na silniku się włączy. Połączenie jest aktywne.



| | |
|------------------------|--|
| Niebieska dioda miga | Szukanie połączenia |
| Niebieska dioda świeci | Połączenie ustanowione |
| Czerwona dioda miga | Pilot wysyła sygnał |
| Czerwona dioda świeci | Niski stan baterii pilota. Należy naładować. |



Należy upewnić się, że telefon ma połączenie z Internetem (transfer danych włączony), włączoną funkcję Bluetooth i Wi-Fi

2. Zbliżyć telefon do pilota bezprzewodowego i wcisnąć ikonę  która znajduje się w prawym górnym rogu aplikacji mobilnej Helmsman.

3. Wybrać w ustawieniach Bluetooth urządzenie o nazwie **HM_XXXX** w celu ustanowienia połączenia pomiędzy telefonem a pilotem. Jeżeli połączenie się powiedzie, obok pojawi się napis "Połączono"/"Connected".




Jeżeli nie można odnaleźć urządzenia o nazwie HM_XXXX, należy ponownie uruchomić pilot.

4. Następnie należy wcisnąć jeszcze raz na urządzenie o nazwie **HM_XXXX**, pokaże się okno ustawień urządzenia. Wcisnąć **"Search trolling motor"**.

5. W kolejnym oknie z nazwą połączenia Wi-Fi **HSW_XXXXx**, wcisnąć na tą nazwę w celu uzyskania połączenia Wi-Fi z silnikiem.



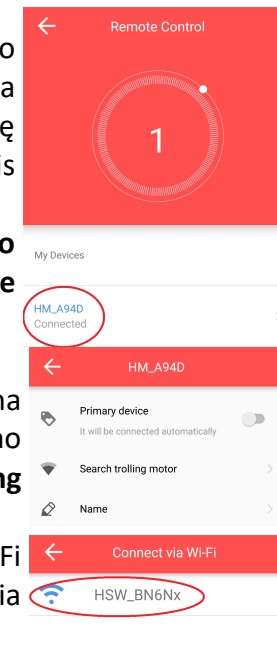
Należy wpisać domyślne hasło

połączenia: 0123456789 i zatwierdzić OK. Urządzenie będzie łączyło się z silnikiem. Po poprawnym połączeniu pokaże się komunikat 

5. Na pilocie powinna zapalić się niebieska dioda. Teraz można używać aplikacji Helmsman.



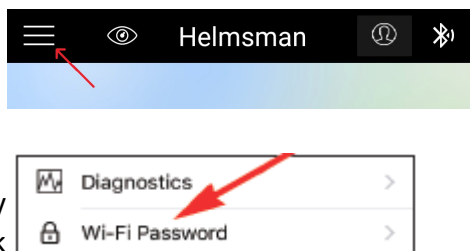
Między telefonem a pilotem bezprzewodowym utworzone jest połączenie. Pilot działa na zasadzie przewodnika sygnału. Musi znajdować się blisko naszego telefonu aby połączenie było cały czas aktywne, co daje nam możliwość korzystania z aplikacji.



Ustawianie własnego hasła Wi-Fi


Aplikacja umożliwia ustawienie własnego hasła Wi-Fi do połączenia pilota i silnika. Zabezpiecza to dostęp innych osób do naszego silnika.


Aby ustawić nowe hasło należy w aplikacji przycisk ustawienia ☰ wybrać opcję "Setting" a następnie "Wi-Fi Password". Następnie trzeba wpisać własne hasło i wcisnąć "OK". Po zmianie hasła należy ponownie uruchomić silnik i pilot bezprzewodowy.





Ustawienia aplikacji Helmsman


W menu ustawień znajdują się następujące ikony:


 Dostęp online do najnowszych wersji instrukcji.

 Korekta odchylenia współrzędnych (włączenie tej funkcji dotyczy tylko rejonu Chin)

 Włączenie/wyłączenie wibracji podczas korzystania z aplikacji

 Wybór trybu nawigacji. Standard mode lub Accurate mode. Pierwszy tryb stabilizuje wyznaczoną trasę. Drugi tryb poprawia dokładność żeglowania.

 Jeżeli funkcja jest włączona, aplikacja wysyła do producenta informacje które pozwalają ulepszać aplikację.

 Lista urządzeń połączonych z telefonem.

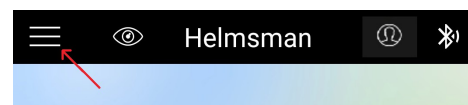
Kalibracja silnika



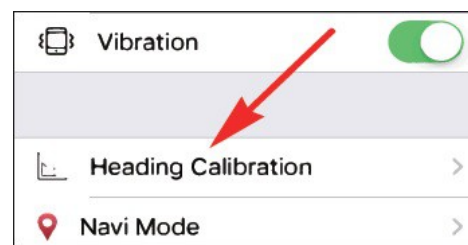
**Należy najpierw skalibrować kompas w telefonie/tablecie!!!
Następnie skalibrować silnik przed pierwszym użyciem.
Podczas całej operacji należy unikać zakłóceń magnetycznych.**

Poprawny schemat kalibracji przedstawia grafika po prawej stronie.

1. Obracając się z telefonem ustawić kierunek północny (N);
2. Telefon trzymać w odległości co najmniej 0.5 metra od silnika;
3. Następnie ustawić silnik w pozycji pokazanej na rysunku.;
4. Należy wcisnąć przycisk menu ☰



5. Wybrać "Setting";
6. Następnie "Heading Calibration";

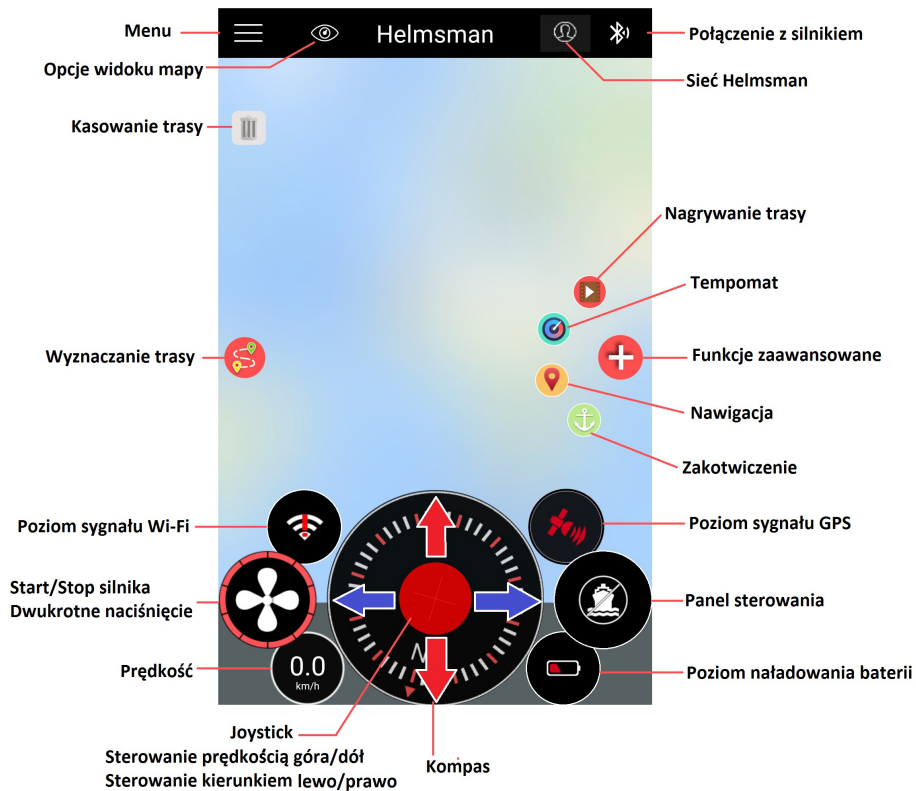


7. Wcisnąć "Start";
8. Podczas kalibracji silnik będzie obracał się automatycznie;
9. Kiedy kalibracja będzie zakończona aplikacja wyświetli odpowiedni komunikat.



② Podstawowe funkcje aplikacji

Za pomocą aplikacji z telefonu można sterować silnikiem. Interfejs jest czytelny i intuicyjny.

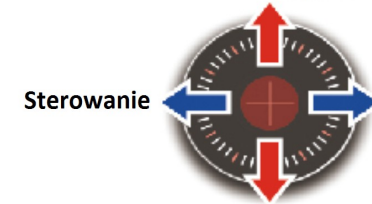


Kontrola manualna

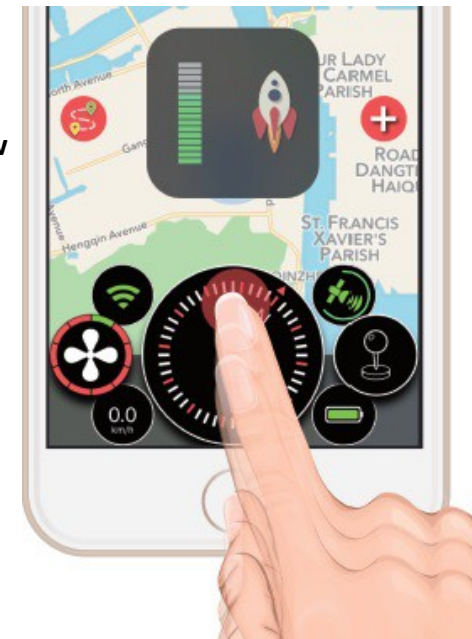


Podwójne wciśnięcie powoduje włączenie/wyłączenie silnika

Kontrola prędkości






Dłuższe przytrzymanie joysticka w górnej pozycji aktywuje maksymalną prędkość silnika. Funkcja może być aktywowana tylko gdy silnik jest włączony.



W sytuacji awaryjnej, wciśnięcie na telefonie przycisku powrotu do ekranu głównego spowoduje wyłączenie aplikacji Helmsman i natychmiastowe wyłączenie silnika.

Trasy

Aplikacja umożliwia wyznaczenie własnej trasy. Aby uruchomić funkcję należy wcisnąć przycisk  na ekranie głównym aplikacji.

Aby dodać nową trasę należy wcisnąć przycisk . Należy przytrzymać na mapie w wybranym miejscu aby dodać punkt na trasie. Punkty trasy można edytować wciskając na ich ikonę . Przytrzymując dłużej punkt trasy można go przesunąć po mapie.



Punkty trasy najlepiej wyznaczać w odległości do 2km od siebie, większa odległość może m.in. spowodować niedokładność nawigacji.



Zapis nowej trasy na listę tras



Wczytanie trasy do silnika i rozpoczęcie nawigacji automatycznej



Funkcja odwrócenia punktów trasy



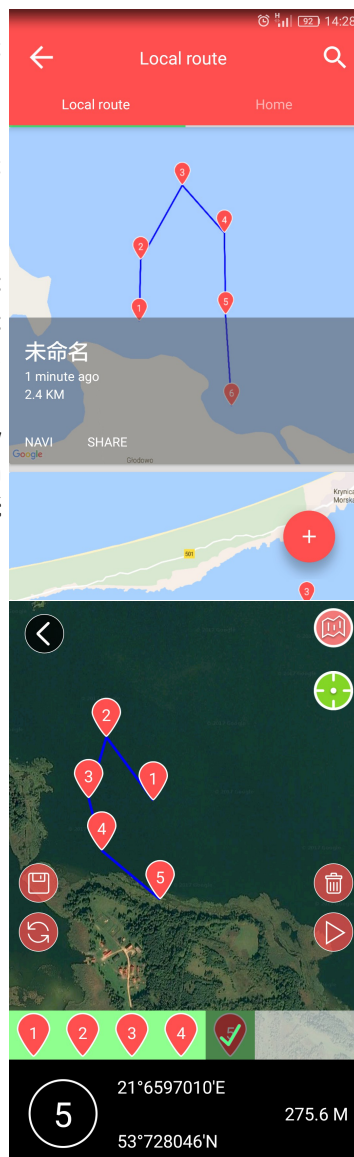
Usuwanie wybranego punktu trasy




Powrót do poprzedniego ekranu



Zmiana widoku mapy (zwykła lub satelita)



③ Zaawansowane funkcje aplikacji

Wciskając na ekranie głównym przycisk  można uzyskać dostęp do następujących funkcji:



Nagrywanie trasy



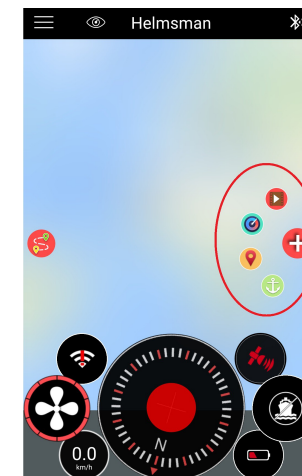
Tempomat



Nawigacja



Zakotwiczenie



Wszystkie zaawansowane funkcje są dostępne tylko jeżeli funkcja GPS w telefonie jest włączona. Dokładność nawigacji zależy od mocy sygnału GPS.

Nagrywanie tras




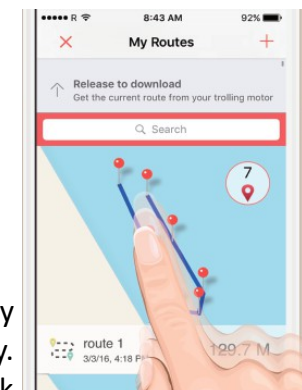
Start nagrywania



Stop nagrywania

Wprowadzone trasy można nagrywać ręcznie aby móc je wykorzystać podczas kolejnej podróży. Kiedy funkcja nagrywania jest aktywna, silnik automatycznie zapamiętuje ręcznie wprowadzoną trasę.

Jeżeli funkcja nagrywania trasy zostanie przerwana należy wcisnąć  następnie przeciągnąć tę ikonę na listę tras aby pobrać trasę z silnika.



Tempomat/Automatyczne sterowanie rejsem



Wcisnąć aby aktywować



Wcisnąć aby dezaktywować

Sterowanie rejsem zapewnia efektywne żeglowanie w prostej linii z ustaloną prędkością.

Przed skorzystaniem z funkcji tempomatu należy uruchomić silnik i ustawić porządane prędkość.



W trybie tempomatu można sterować ręcznie, aby uniknąć niebezpieczeństwa i dostosować kierunek rejsu, ale prędkość silnika nie może być zmieniona.

Nawigacja



Wcisnąć aby aktywować






Wcisnąć aby dezaktywować



Wcisnąć aby skasować trasę

Przed aktywacją funkcji nawigacji trzeba najpierw wybrać trasę (z listy zapisanych lub nagranych tras).

Kiedy wciśnięty zostanie przycisk  podczas nawigacji, silnik przejdzie w tryb manualnego sterowania, wyznaczona trasa zostanie zachowana. Wciśnięcie przycisku  spowoduje, że silnik najpierw będzie płynął do najbliższego wyznaczonego punktu trasy kontynuując nawigację. Można usunąć istniejącą trasę z mapy wciskając przycisk .



Kiedy nawigacja jest aktywna można zmieniać prędkość i kierunek płynięcia. Jeżeli silnik dopłyne do ostatniego punktu trasy, automatycznie zakotwiczy w wyznaczonym punkcie.

Zakotwiczenie



Wcisnąć aby aktywować lub długo przytrzymać joystick w dolnej pozycji



Wcisnąć aby dezaktywować



Kiedy tryb zakotwiczenia jest aktywny, silnik będzie utrzymywał jednostkę pływającą w aktualnej pozycji.



W trybie kotwicy, silnik steruje łodzią automatycznie oraz dostosowuje prędkość do przepływu wody. Nie można ręcznie sterować prędkością i silnikiem.

Sieć Helmsman

To unikalne miejsce gdzie można dzielić się swoimi trasami, miejscami zakotwiczenia i odkryć nowych znajomych. Można tutaj zostawić komentarz dla tych, którzy pobierają wszystkie funkcjonalne trasy z sieci. Sieć Helmsman zaprasza wszystkich do współpracy i budowania lepszej sieci.

