

Автоматическая система управления регулятором датчика эхолота PRO.

Производство STRONGER TR.

Продукт разработан лабораторией инновационного развития российской метрологической компании, занимающейся поверкой, калибровкой и аттестацией оборудования.

Автоматическая система управления (АСУ) регулятором датчика эхолота PRO позволяет Вашему датчику эхолота всегда находится в идеальном положении, когда датчик находится чётко параллельного углу горизонта.

1. Установка блока и панели электронного управления.

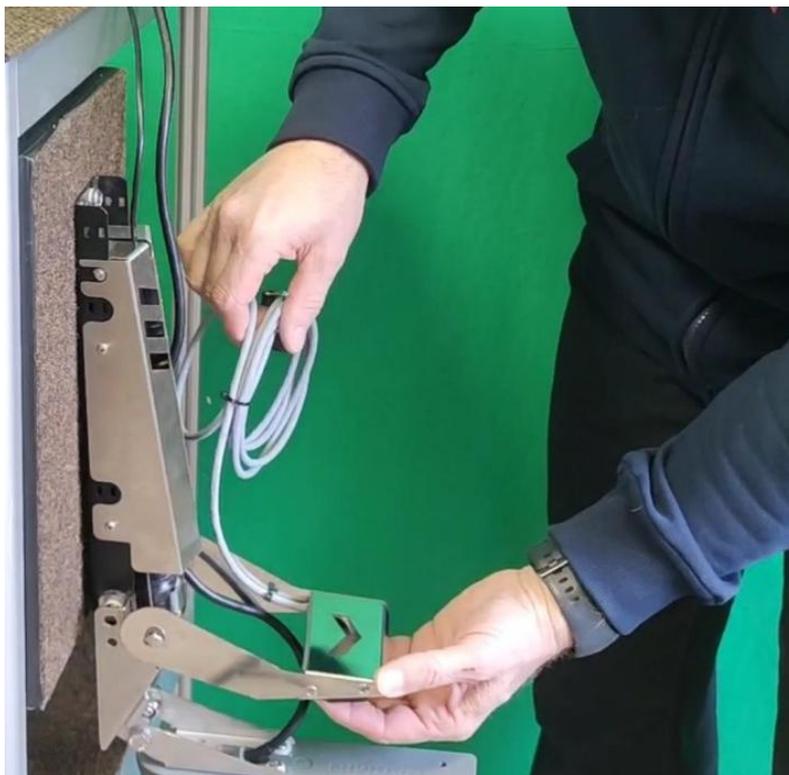
Все работы выполняются на суше. Лодка должна быть установлена на лафет или другое несущее оборудование!

Комплект поставки:

	Модель	ARCU
1	Автоматический блок управления	1 шт
2	Рамка с датчиком гироскопа	1 шт
3	Кабель для подключения кнопки управления	1 шт
4	Инструкция Пользователя	1 шт
5	Набор крепежа	1 шт



1. Если у Вас еще не установлен регулятор положения датчика эхолота PRO, то закрепляем его к транцу лодки, желательно подальше от мотора или рулевой колонки, и ближе к одному из бортов лодки, чтобы исключить влияние кавитационных пузырьков воздуха от маршевого винта на качество показаний эхолота. Также, Вы можете ознакомиться с видео материалом по подключению этой электронной системы управления: <https://www.youtube.com/watch?v=3GJIY-avouw>
2. Закрепляем автоматический блок управления 1 в защищённом от попадания воды и прямых солнечных лучей месте.
3. Подключаем регулятор к питанию. С помощью кнопки ручного управления (вверх-вниз), идущей в комплекте с устройством, опускаем регулятор в нижнее положение.
4. Крепим датчик эхолота к установочной платформе регулятора параллельно дну лодки.
5. Устанавливаем рамку с датчиком гироскопа 2 на платформу с уже установленным эхолотом приблизительно параллельно датчику эхолота.

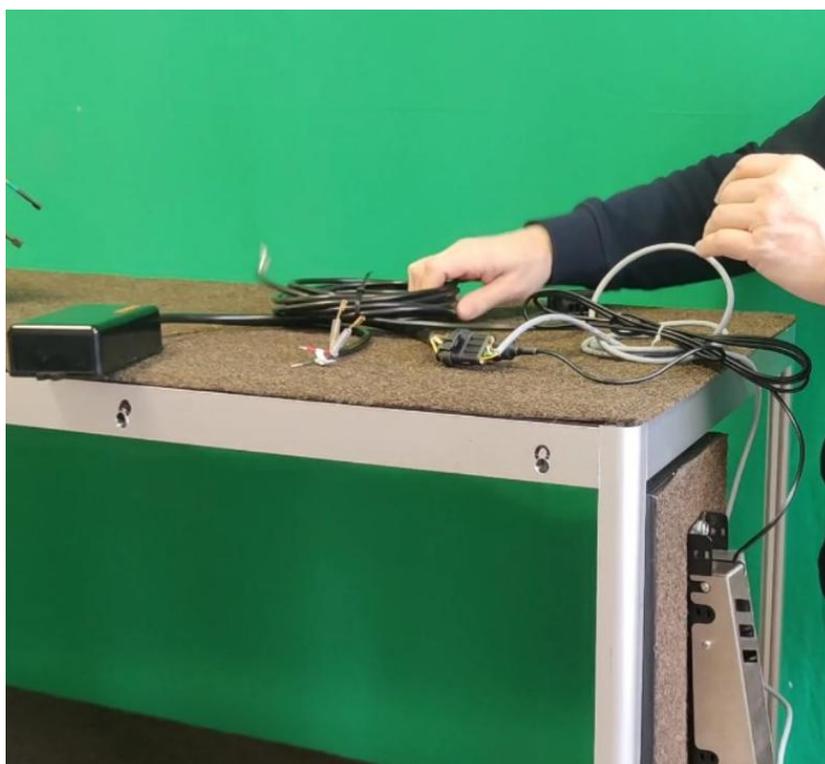


6. Далее, после установки трансдюсера эхолота, отключаем регулятор от кнопки ручного управления (отключаем разъём)



и отключаем кнопку ручного управления от провода, идущего к регулятору и от провода питания.

7. Подключаем автоматический блок управления к регулятору и датчику гироскопа. Соединяем разъёмы кабеля друг с другом.



8. Подключаем кнопку включения питания к автоматическому блоку регулятора (кнопка должна быть в положении выключено!).

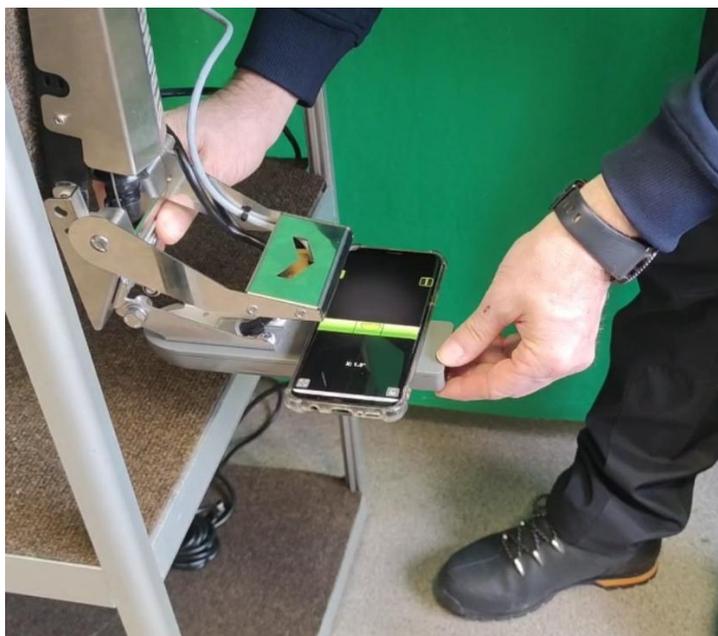


9. Подключаем автоматический блок к питанию (бортовая сеть) в соответствии с маркировкой проводов (+ и -).

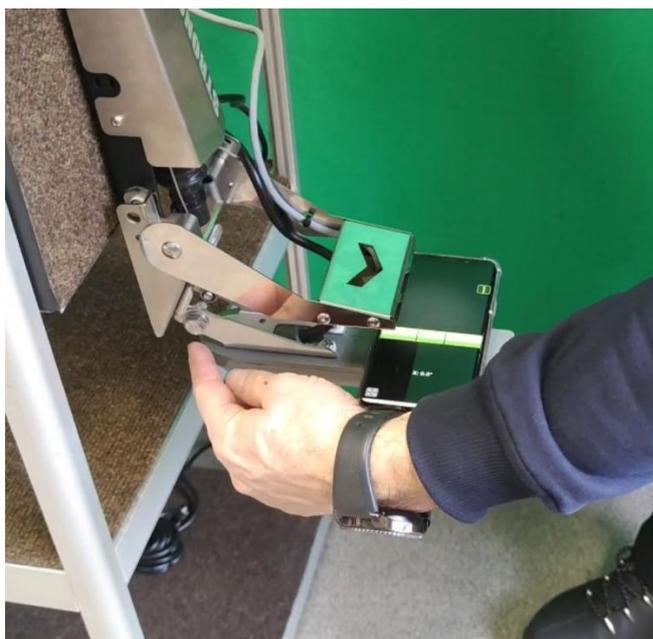
2. Калибровка системы

Начальная калибровка уровня установки датчика эхолота:

- включаем кнопку питания автоматического блока регулятора, регулятор начнет двигаться вверх/вниз, произойдет начальная калибровка уровня и остановится.
- отключаем провод питания автоматического блока от бортовой сети (ВАЖНО: кнопка питания при этом должна оставаться во включенном положении, иначе регулятор автоматически поднимется в верхнее транспортное положение при выключенном положении кнопки).
- регулируем датчик эхолота по уровню в горизонтальном положении



после затягиваем винты фиксирующие датчик эхолота и рамку с датчиком гироскопа.





Подключаем питание от бортовой сети.

Включаем кнопку питания автоматического блока и проверяем работу Устройства.

При поднимании и опускании лафета с лодкой на небольшой угол (примерно +/- 4...7 градусов - диапазон погрешности при качке на воде) датчик будет автоматически обрабатывать угол, устанавливаясь в максимально горизонтальное положение с небольшой задержкой 3...5сек. для компенсации качки на воде.