



naviBOAT

Podstawowe Zagadnienia Montażowe

URZĄDZENIE NAWIGUJĄCE naviBOAT DO MODELI ŁODZI ZANĘTOWYCH

Dystrybucja: LA-Boat - www.laboat.pl
MADE IN POLAND

7. Dane techniczne odbiornika

Napięcie pracy / moc	DC 9V (od 6v do 12v.), 2A
Dane radiowe / częstotliwość	2.4GHz, BLE, P2P
Maksymalna moc częstotliwości radiowej emitowana w zakresie częstotliwości	2.403GHz -2.2dBm 2.423GHz -3.1dBm 2.441GHz -2.7dBm
Zakres temperatury pracy	-10 st.c. / +50 st.c.
Wilgotność otoczenia	< 90%
Zakres temperatury pracy	-10 st.c. / +50 st.c.
Waga	115g
Wymiary	115mm x 68mm x 32mm
W zestawie	Odbiornik, konektor RF SMA, antena SMA, przewód DC

8. Użytkowanie

Jeśli dojdzie do jakichkolwiek trudności z interpretacją niniejszego dokumentu prosimy o bezpośredni kontakt z producentem poprzez e-mail kontakt@naviboat.eu bądź platformę support.naviboat.eu w celu wyjaśnienia wszelkich wątpliwości. Podczas montażu i użytkowania należy postępować z poniższymi wytycznymi.

8.1. Montaż

1) Po zamontowaniu odbiornika (receiver) oraz podłączeniu zasilania zaświeci się czerwona dioda. Miejsce oraz pozycja montażu odbiornika (receiver) w łodzi nie ma znaczenia. Wymagane zasilanie od 6V do 12V. Nie jest wymagane osobne źródło zasilania. W przypadku zasilania z jednego źródła, prosimy zwrócić uwagę aby odbiornik zasilany był dopiero po włączeniu zasilania głównego.

Źródła zasilania jakimi można zasiląć odbiornik: Li-ion 2S (7.4V) / Li-ion 3S (11.1V) / LI-FEPO₄ 2S (6.6V) / LI-FEPO₄ 3S (9.9V) / PB 12 (12.0V)

2/3) Wyprowadzenia PWM służą do podłączenia regulatorów, serw oraz oświetlenia łódki.

4) Wyprowadzenia RC służą do podłączenia odbiornika aparatury. Podłączenia są analogiczne do wyprowadzeń PWM. Jeżeli nie używamy aparatury, żadne podłączenia pod piny RC nie jest konieczne.

Przełączenie na sterowanie z aparatury, odbywa się wybranym kanałem odbiornika aparatury, który podłączamy pod wyprowadzenie nazwane TX w tej sekcji.

Nasylenie +60% / -60% włącza lub wyłącza możliwość sterowania z aparatury.

Uwaga: W przypadku realizacji z aparaturą, by naviBOAT mógł sterować modelem należy wyłączyć aparaturę, czyli tryb przełączania aparatura/naviBOAT.

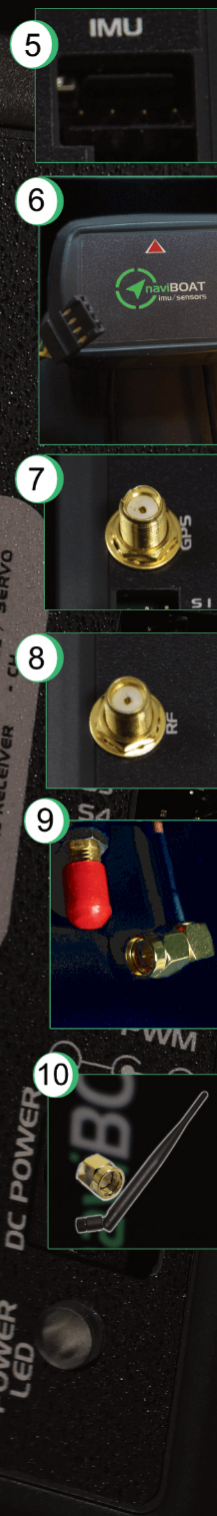
5/6) Gniazdo IMU do którego podłączamy sensory. Bardzo ważny jest ich kierunek montażu. Prawidłowy kierunek montażu wskazuje czerwona strzałka u góry obudowy sensorów. Sensory montujemy możliwie najwyżej w łodzi z dala od potencjalnych źródeł zakłóceń takich jak baterie / magnesy / elementy metalowe. Przewód wychodzący, zakończony wtykiem IMU w sensorze podłączamy w gniazdo IMU w odbiorniku.

7) Jednym z przewodów wychodzących z sensorów jest przewód antenowy GPS, który wpinamy do gniazda SMA w odbiorniku.

8/9/10) Elementem finalizującym montaż odbiornika jest instalacja anteny dookólnej (10) do gniazda wychodzącego na zewnątrz kadłuba, (RF) (9) którego wtyk wkręcany jest do gniazda RF (8) w odbiorniku.

UWAGA : PODCZAS PRACY URZĄDZENIA BEZWZGLĘDNY ZAKAZ DOTYKANIA ŚRUB NAPĘDOWYCH. PRODUCENT NIE PONOSI ODPOWIEDZIALNOŚCI ZA USZKODZENIA WYNIAJĄCE Z NIE PRZETRZEGANIA TEGO ZAPISU.

UWAGA: Przy dołączonym kablu zasilającym, przewód oznaczony białą linią oznacza „+” (Plus)





naviBOAT



GPS

RESET

CTRL
LED

IMU

S1
S2
S3
S4
S5
S6
S7
S8
TX

S1 - MOTOR 1 (L)
S2 - MOTOR 2 (R)
S3 - ESC
S4 - FLAP 1
S5 - FLAP 2
S6 - LIGHT 1
S7 - LIGHT 2
S8 - FUNC 1
TX - RC RECEIVER

- ESC
- ESC
- SERVO / SW
- SERVO / SW
- ESC / SERVO
- ESC / SERVO
- ESC
- ESC / SERVO
- CH

S1
S2
S3
S4
S5
S6
S7
S8

[+ -]
RC



Rf

[+ -]
PWM



DC POWER



POWER
LED

