

CHASING USBL KIT

User Manual

用户手册

用戶手冊

ユーザーマニュアル

사용 설명서

Benutzerhandbuch

Manual del usuario

Manuel Utilisateur

Manuale dell'utente

Bruksanvisning

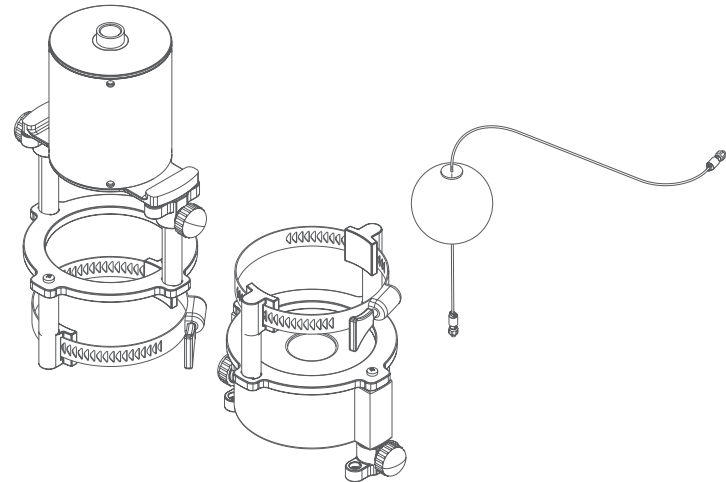
Bruksanvisning

Руководство пользователя

CHASING

www.chasing.com
support@chasing-innovation.com

V1.0



CHASING

Contents

(EN)	User Manual	03
(CN)	用户手册	07
(HK)	用戶手冊	11
(JP)	ユーザーマニュアル	15
(KR)	사용 설명서	19
(DE)	Benutzerhandbuch	23
(ES)	Manual del usuario	27
(FR)	Manuel Utilisateur	31
(IT)	Manuale dell'utente	35
(NO)	Bruksanvisning	39
(SV)	Bruksanvisning	43
(RU)	Руководство пользователя	47

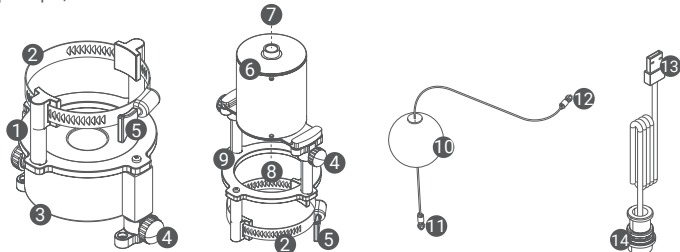
CHASING USBL KIT

Applicable to Cerulean ROV Locator Bundle Mark II

EN

User Manual V1.0

The CHASING USBL KIT is a set of kit components customized to help users equip the CHASING M2 PRO with a USBL positioning module. The kit can be used with a docking station and an adapter box (or a control console) to implement precise underwater positioning of the ROV. The USBL positioning system uses the transmitter to send acoustic wave signals and the receiver to receive acoustic wave signals based on the triangulation principle, to measure the coordinates of an ROV.



·Transmitter Assembly

·Receiver Assembly

·Connection Cable Assembly

·Upgrade Assembly

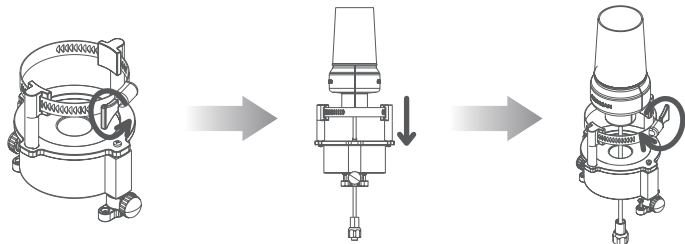
1. Transmitter Bracket
2. Anchor Ear
3. Buoyancy Module
4. Thumbscrew
5. Free Handle
6. Control Cabin
7. Upper Port on the Control Cabin
8. Lower Port on the Control Cabin

9. Receiver Bracket
10. Tether Float
11. Upper Connector for Connecting to the Control Cabin
12. Connector for Connecting to the Adapter Box or Control Console
13. USB Connector
14. ROV Locator Connector

Installation and connection

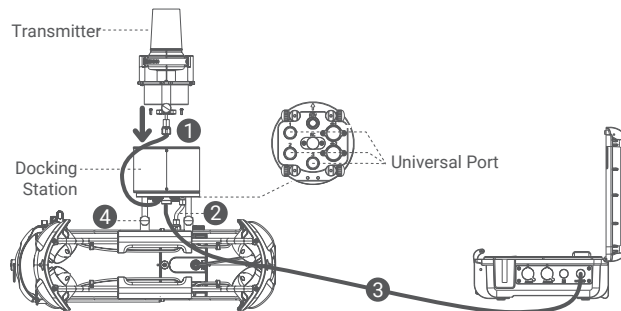
On the transmitter side:

1. Make sure that the ROV is powered off. Rotate the free handle for the anchor ear on the transmitter assembly counterclockwise to a loose state. Then, on the transmitter of the ROV Locator, pass the connection cable for the transmitter through the center hole of the buoyancy material, as shown in the figure. Then, put the transmitter into the anchor ear. Ensure that the anchor ear exactly clamps the blue end housing of the transmitter. Then, rotate the free handle for the anchor ear clockwise to the locked state.



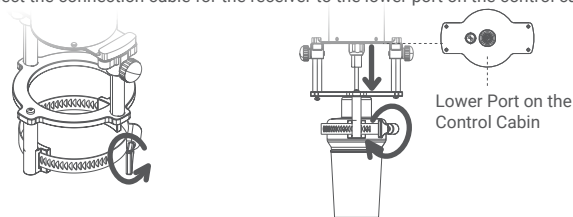
03

2. Take the transmitter assembly equipped with the transmitter and install it on the docking station by using four spare M3x8 screws. ① Connect the connection cable for the transmitter to the universal 4-pin port of the docking station. ② Connect the "ROV" port of the docking station to the upper port on the ROV by using the tether. The upper port is next to the SD card slot. ③ Connect the "RC" port of the docking station to the "ROV" port on the right side of the adapter box. ④ Fasten the docking station on the ROV. For more information about the steps, see the user manual of the docking station. The transmitter is installed on the ROV.



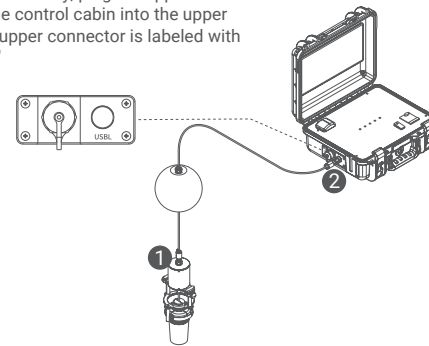
On the receiver side:

3. Rotate the free handle for the anchor ear on the receiver assembly counterclockwise to a loose state. Then, put the receiver of the ROV Locator into the anchor ear, as shown in the figure. Ensure that the anchor ear exactly clamps the blue end housing of the transmitter. Then, rotate the free handle for the anchor ear clockwise to the locked state. Connect the connection cable for the receiver to the lower port on the control cabin.



4. ① Take the connection cable assembly, plug the upper connector for connecting to the control cabin into the upper port on the control cabin. The upper connector is labeled with "Connect to the control cabin."

- ② Plug the other connector into the "USBL" port on the left side of the adapter box. Power on the ROV. After the ROV starts, you can perform operations on the ROV. In addition, you can use the USBL underwater positioning feature on the app after you download the offline map from the help menu on the app.



EN

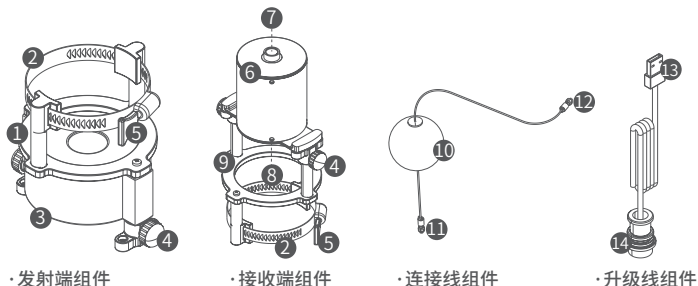
04

潜行USBL水下定位套件

CN 适用于Cerulean ROV Locator Bundle Mark II

用户手册 V1.0

潜行USBL水下定位套件是为了方便潜蛟P200潜航器搭载USBL定位模块而专属定制开发的套装组件，配合扩展坞和转接盒(可选控制箱)使用，可以实现潜航器水下精准定位的功能。USBL定位系统是利用三角定位原理，通过发射器和接收器收发声波信号来测算出潜航器的坐标位置。

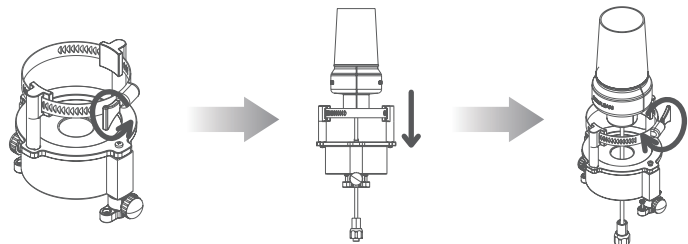


- 1. 发射器支架
- 2. 抱箍
- 3. 浮力模块
- 4. 手拧螺丝
- 5. 活动手柄
- 6. 控制舱
- 7. 控制舱上方接口
- 8. 控制舱下方接口
- 9. 接收端支架
- 10. 浮球
- 11. 连接控制舱上方插头
- 12. 连接转接盒/控制箱插头
- 13. USB接口
- 14. ROV Locator接口

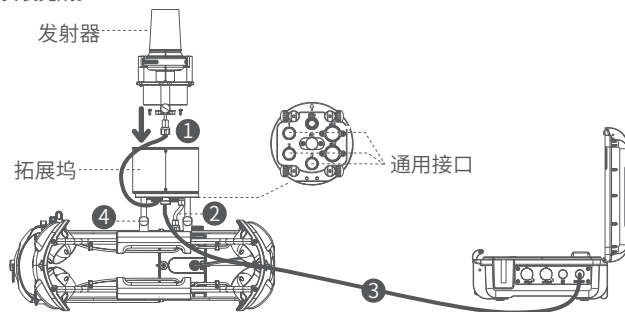
安装与连接

发射端

1. 请先确保潜航器处于关机状态，将发射端组件上的抱箍活动手柄逆时针旋转至松弛状态，然后将ROV Locator发射器如图所示先将发射器的连接线穿过浮力材料的中心孔，再将发射器放至抱箍内，抱箍刚好卡住发射器蓝色端外壳，然后顺时针旋转抱箍活动手柄至锁紧状态。

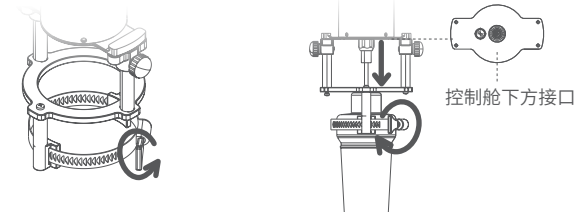


2. 用4颗备件M3*8螺丝将装好发射器的发射端组件安装在扩展坞上，①将发射器的连接线连接至扩展坞通用四芯接口，②再用浮力线将扩展坞“ROV”接口和潜航器上方接口(SD卡槽旁)连接，③扩展坞“RC”接口与转接盒右侧“ROV”接口连接。④然后将扩展坞固定在潜航器上(步骤参照扩展坞手册)。此时潜航器端发射器安装完成。

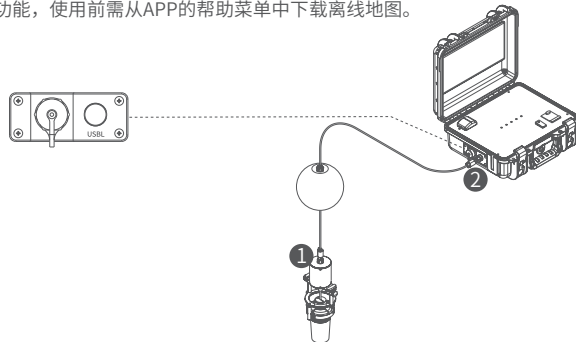


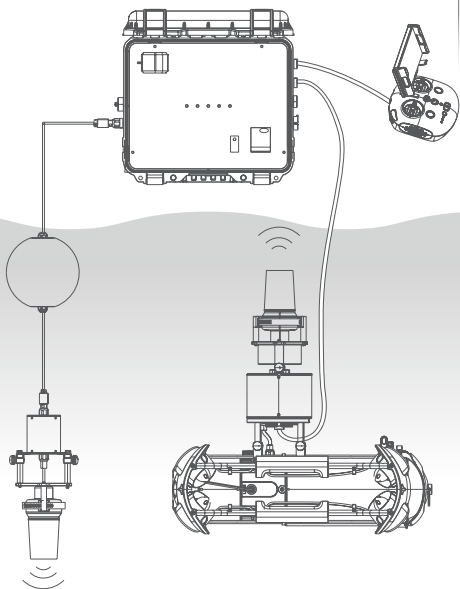
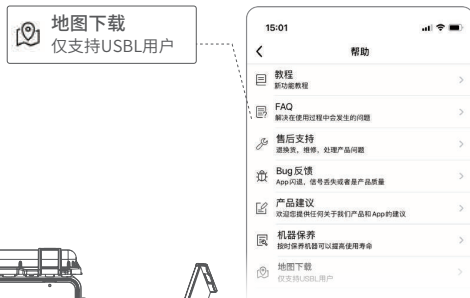
接收端

3. 将接收端组件上的抱箍活动手柄逆时针旋转至松弛状态，然后将ROV Locator接收器如图所示放进抱箍内，抱箍刚好卡住接收器蓝色端外壳，然后顺时针旋转抱箍活动手柄至锁紧状态。随后将接收器的连接线连接至控制舱下方接口。



4. ①将连接线组件的连接控制舱上方插头(贴有“此端口接入控制舱”标识)插入控制舱上方接口，②另一端插头插入转接盒左侧的“USBL”接口，完成转接盒与接收端安装。潜航器开机，等待机器启动后可进行操作，通过APP来使用USBL水下定位功能，使用前需从APP的帮助菜单中下载离线地图。





规格参数

发射端组件支架尺寸	直径 127 MM × 106 MM
发射端组件支架重量	194 g
接收端组件尺寸	支架：直径127 MM × 106 MM 控制舱：直径100 MM × 72 MM
接收端组件重量	支架：134 g 控制舱：249 g
控制舱工作深度	1-1.5 m
工作温度	-10 °C ~ 45 °C

注意事项

1. 若Cerulean ROV Locator需要升级，请参见Ceruleansonar官方说明文档或进入下方Ceruleansonar官方网站寻求支持服务。<https://ceruleansonar.com/>
2. 此套件目前仅可用于潜行潜蛟P200潜航器，且必须搭配潜行扩展坞和转接盒(控制箱)来使用。扩展坞和转接盒(控制箱)的详细说明请见于对应的用户手册。
3. 请务必在潜航器和转接盒(控制箱)断电状态下进行潜行USBL水下定位套件的安装与连接，确保各连接线插头插好并拧紧螺母后再下水使用。
4. 使用定位功能需先从APP中下载离线地图。
5. 使用USBL水下定位时需要观察发射器在水中的朝向，避免受到潜航器遮挡影响声波信号传输，导致定位不准确。
6. USBL水下定位接收端需在水下1-1.5米深处使用，以确保定位结果准确。
7. 使用前检查并保持机身接口干燥、清洁。盐分以及湿气可能导致接口腐蚀，如果接口进入水渍请务必用淡水冲洗插口，用纸巾或者棉球吸干插口内水分。

支持

有任何疑问或者技术问题请发送邮件至潜行售后或通过官网客户热线联系我们。

售后客服热线：400-667-6959

售后邮箱地址：support01@chasing-innovation.com--欧洲
support02@chasing-innovation.com --亚洲&大洋洲
support03@chasing-innovation.com-- 北美洲&非洲

CHASING
潜 行 创 新

本指南如有更新，恕不另行通知。

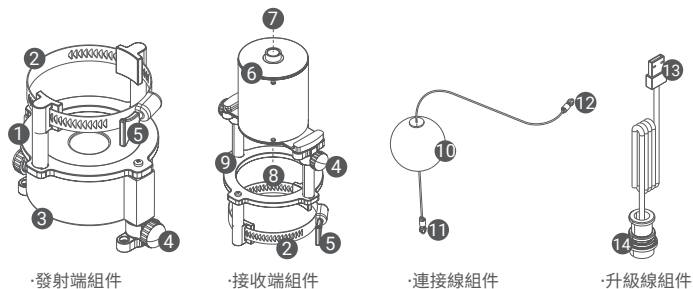
您可以进入潜行官网查询最新版本：<https://www.chasing.com>

潛行USBL水底定位套件

HK 適用於Cerulean ROV Locator Bundle Mark II

使用者手冊 V1.0

潛行USBL水底定位套件是為了方便潛蛟P200潛航器搭載USBL定位模組而專門度身開發的套裝組件，配合擴充套件基座和轉接盒（可選控制箱）使用，可以實現潛航器水底精準定位的功能。USBL定位系統是利用三角定位原理，通過發射器及接收器收發聲波訊號以測算出潛航器的座標位置。

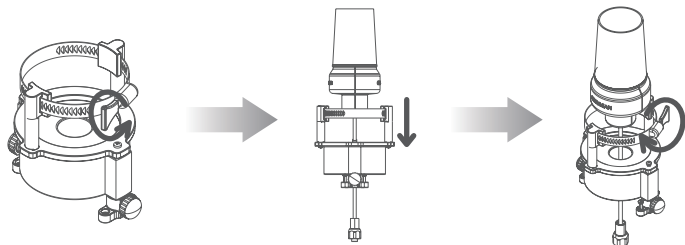


- 1. 發射器支架
- 2. 抱箍
- 3. 浮力模組
- 4. 手擰螺絲
- 5. 可移動手柄
- 6. 控制艙
- 7. 控制艙上方接口
- 8. 控制艙下方接口
- 9. 接收端支架
- 10. 浮球
- 11. 連線控制艙上方插頭
- 12. 連接轉接盒/控制箱插頭
- 13. USB接口
- 14. ROV Locator接口

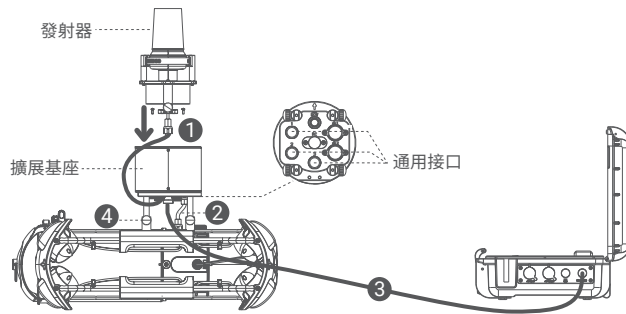
安裝與連接

發射端

- 請先確保潛航器處於關機狀態，將發射端組件上的抱箍可移動手柄逆時針擰鬆，然後將ROV Locator發射器如圖示先將發射器的連接線穿過浮力材料的中心孔，再將發射器放至抱箍內，抱箍剛好卡住發射器藍色端外殼，然後順時針旋轉抱箍可移動手柄以擰緊。

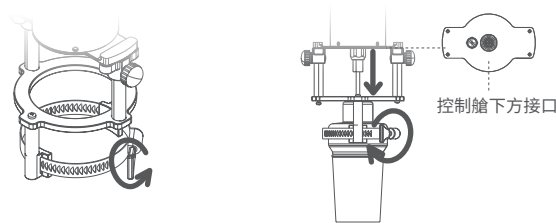


- 用4顆備件M3*8螺絲將裝好發射器的發射端組件安裝在擴充套件基座上，①將發射器的連接線連線至擴充套件基座通用四芯接口，②再用浮力線將擴充套件基座「ROV」接口和潛航器上方接口（SD咕槽旁）連線，③擴充套件基座「RC」接口與轉接盒右側「ROV」接口連線。④然後將擴展端口固定在潛航器上（步驟請參閱擴展基座手冊）。此時潛航器端發射器安裝完成。

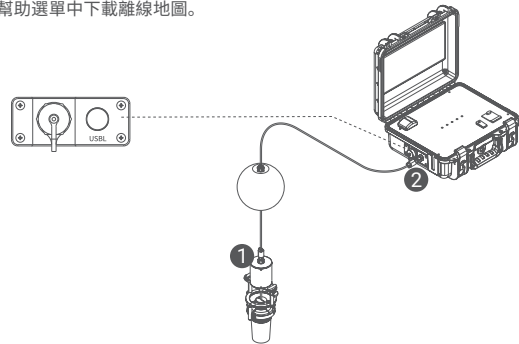


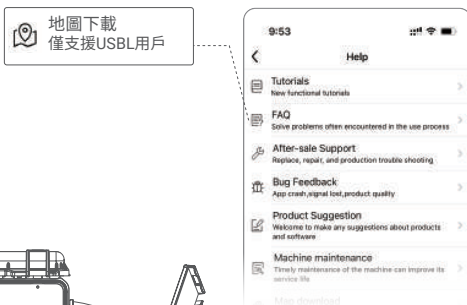
接收端

- 將接收端組件上的抱箍可移動手柄逆時針旋轉至鬆弛狀態，然後將ROV Locator接收器如圖示放進抱箍內，抱箍剛好卡住接收器藍色端外殼，然後順時針旋轉抱箍可移動手柄至鎖緊狀態。隨後將接收器的連接線連線至控制艙下方接口。



- ①將連接線組件的連線控制艙上方插頭（貼有「此端口接入控制艙」標記）插入控制艙上方接口，②另一端插頭插入轉接盒左側的「USBL」接口，完成轉接盒與接收端安裝。潛行器開機，等待機器啟動後可進行操作，透過APP來使用USBL水底定位功能，使用前需從APP的幫助選單中下載離線地圖。





地圖下載
僅支援USBL用戶

注意事項

1. 若Cerulean ROV Locator需要升級，請參閱Ceruleansonar官方說明文件或進入下方Ceruleansonar官方網站尋求支援服務。<https://ceruleansonar.com/>
2. 此套件目前僅可用於潛行潛蛟P200潛航器，且必須搭配潛行擴充套件基座和轉接盒（控制箱）使用。擴展端口及轉接盒（控制箱）的詳細說明請參閱相關用戶手冊。
3. 請務必在潛航器和轉接盒（控制箱）斷電狀態下進行潛行USBL水底定位套件的安裝與連線，確保各連接線插頭插好並擰緊螺帽後再下水使用。
4. 使用定位功能需先從APP中下載離線地圖。
5. 使用USBL水底定位時需要觀察發射器在水中的方向，避免受到潛航器遮擋影響聲波訊號傳輸，導致定位不準確。
6. USBL水底定位接收端需在水底1-1.5米深處使用，以確保定位結果準確。
7. 使用前檢查並保持機身接口乾爽清潔。鹽份以及濕氣可能導致接口腐蝕，如果接口進入水漬請務必用淡水沖洗插口，用紙巾或者棉球吸乾插口內水分。

支援

如有任何疑問或者技術問題，請傳送郵件至潛行售後或透過官方網站支援聯絡我們。
售後官方網站支援：<https://www.chasing.com/> >> Contact us >> Online Customer Support >> Click here

售後郵箱地址：support01@chasing-innovation.com—歐洲
support02@chasing-innovation.com—亞洲&大洋洲
support03@chasing-innovation.com—北美洲&非洲

規格參數

發射端組件支架尺寸	直徑 127毫米 × 106毫米
發射端組件支架重量	194克
接收端組件尺寸	支架：直徑127毫米 × 106毫米 控制艙：直徑100毫米 × 72毫米
接收端組件重量	支架：134克 控制艙：249克
控制艙運作深度	1-1.5至
運作溫度	-10 °C ~ 45 °C

CHASING

本指引如有更新，恕不另行通知。
你可以進入潛行官方網站查詢最新版本：<https://www.chasing.com>

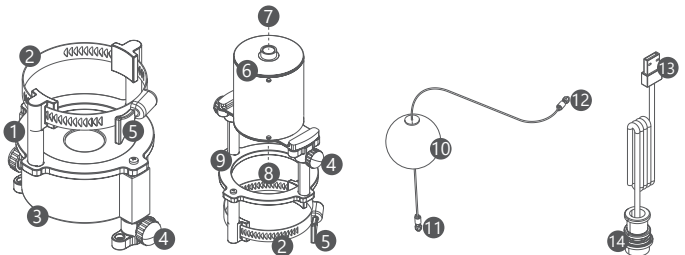
CHASING USBL水中ポジショニングキット

Cerulean ROV Locator Bundle MarkIIに適用します

JP

ユーザーマニュアル V1.0

Chasing USBL水中ポジショニングキットは、水中ドローンの「CHASING M2 PRO」にUSBLポジショニングモジュールを搭載するために開発されたカスタマイズキットです。ドッキングステーションやアダプターボックス（コントロールボックスがオプション）と併用することで、水中での位置が正確に把握できます。USBLポジショニングシステムは、三角ポジショニングの原理を利用し、送信機と受信機の音響信号の送受信により、水中ドローンの位置を測定します。



・送信側のモジュール

・受信側のモジュール

・接続ケーブルモジュール

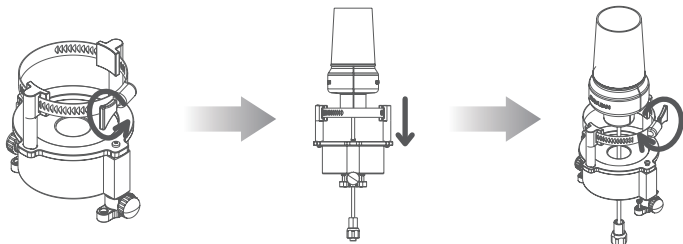
・アップグレードケーブルモジュール

- | | | |
|---------------|-------------|--------------------------|
| 1.送信機マウント | 6.制御室 | 11.制御室上部のプラグへの接続 |
| 2.クランプ | 7.制御室上部の接続口 | 12.アダプターボックス/制御室のプラグへの接続 |
| 3.ポイヤンシーモジュール | 8.制御室下部の接続口 | 13.USBポート |
| 4.ハンドスクリュー | 9.受信側マウント | 14.ROV Locator接続口 |
| 5.可動式ハンドル | 10.フロートボール | |

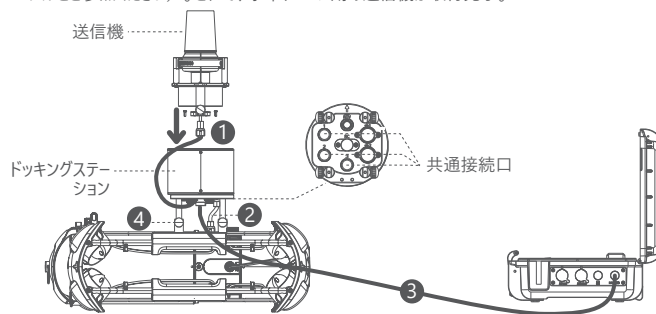
取付と接続

送信側

1. 水中ロボットのスイッチがパワーオフにしたことを確認し、送信側のモジュールにあるクランプの可動式ハンドルを緩むまで反時計回りに回し、図のように、まずROV Locator送信機の接続ケーブルを浮力材の中央穴に通し、次に送信機をクランプに入れ、クランプがちょうど送信機のブルーエンドハウジングに係止するようにし、それからクランプの可動式ハンドルを所定の位置にロックされるまで時計回りに回してください。

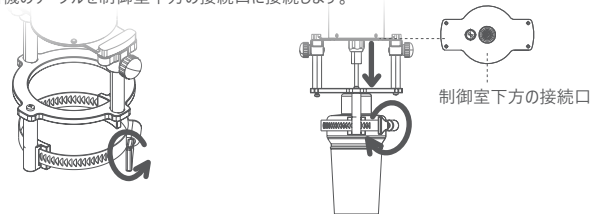


2. 予備のM3*8ネジ4本で送信機の送信側モジュールをドッキングステーションに取り付け、①送信機のケーブルをドッキングステーションの共通4芯接続口に接続し、②ドッキングステーションの「ROV」接続口と水中ドローン上部の接続口（SDカードスロットの側）をポイヤンシーケーブルで接続し、③ドッキングステーションの「RC」接続口とアダプターボックスの右側にある「ROV」接続口を接続します。④それから、ドッキングステーションを水中ドローンに取り付けます（手順はドッキングステーションマニュアルをご参照ください）。これで、水中ドローン用の送信機が取付完了。

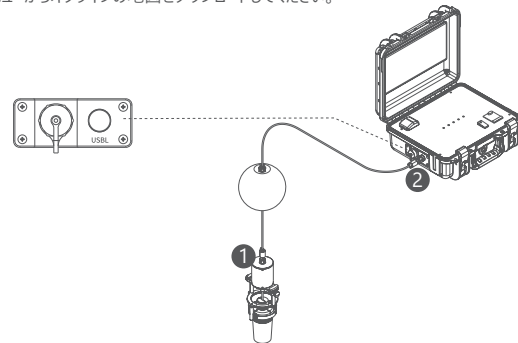


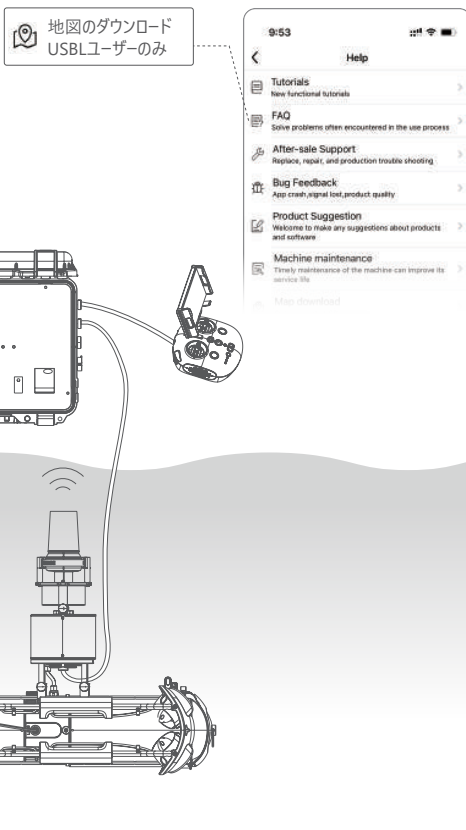
受信側

3. 受信側モジュールにあるクランプの可動式ハンドルを緩くなるまで反時計回りに回します。次にROV Locatorの受信機を図のようにクランプに入れ、クランプがちょうど受信機のハウジングに係止するようにし、クランプの可動式ハンドルを所定の位置にロックされるまで時計回りに回してください。それから受信機のケーブルを制御室下方の接続口に接続します。



4. ①ケーブルモジュールの制御室上方へのプラグ（「このポートを制御室へ」のマークを貼り付けています）を制御室上方の接続口に差し込み、②別のプラグをアダプターボックスの左側にある「USBL」接続口に差し込み、アダプターボックスと受信機の取付が完了。水中ドローンのスイッチを入れ、起動後に操作することができます。USBLの水中ポジショニング機能は、APPで実現できます。使用前にAPPのヘルプメニューからオフラインの地図をダウンロードしてください。





仕様とパラメータ

送信機モジュールマウントの寸法	直径 127 mm × 106 mm
送信機モジュールのマウントの重量	194 g
送信機モジュールの寸法	マウント：直径127 mm × 106 mm 制御室：直径100 mm × 72 mm
送信機モジュールの重量	マウント：134 g 制御室：249 g
制御室の作動深度	1-1.5 m
作動温度	-10 °C ~ 45 °C

ご注意

1. Cerulean ROV Locatorのアップグレードが必要な場合、Ceruleansonarの公式ドキュメントを参照したり、下記のCeruleansonarの公式サイトでサポートサービスを受けたりすることができます。
<https://ceruleansonar.com/>
2. 本キットは現在、水中ドローンの「CHASING M2 PRO」のみに適応しており、「ドッキングステーション」と「アダプターボックス（コントロールボックス）」を併用する必要があります。ドッキングステーションとアダプターボックス（コントロールボックス）の詳しい使い方は、それぞれのユーザーマニュアルに記載されています。
3. 水中ドローンとアダプターボックス（コントロールボックス）の電源が切れている状態で、Chasing USBL水中ポジショニングキットの取付と接続を行い、ケーブルが差し込まれていることとナットが締められていることを確認してから、水中で使用してください。
4. ポジショニング機能の利用には、まずAPPからオフラインの地図をダウンロードする必要があります。
5. USBLの水中ポジショニングを使用する際には、音響信号の伝達が水中ドローンの遮蔽で不正確なポジショニングとならないよう、水中での送信機の向きを観察する必要があります。
6. 正確なポジショニングを確保するために、USBL水中ポジショニング受信側を水深1~1.5mの場所で使用してください。
7. 使用前に接続口をよくチェックし、乾燥で清潔な状態を保ちます。かどうかが塩分や湿気は接続口の腐食の原因となります。接続口に汚れがある場合は、必ず真水で洗い流し、ペーパータオルやコットンなどで接続口内の水分を吸い取ってください。

サポート

ご質問や技術的な問題があれば、弊社のアフターサービスにメールでお問い合わせ、または公式サイトサポートを経由して連絡してください。

アフターサービス・サポートのウェブサイト：<https://www.chasing.com/> >> Contact us >> Online Customer Support >> Click here

アフターサービス用メールアドレス：support01@chasing-innovation.com--ヨーロッパ
support02@chasing-innovation.com -- アジア・オセアニア
support03@chasing-innovation.com--北・南アメリカ&アフリカ

CHASING

本ガイドは通知せずに変更する場合がありますが、ご了承ください。
最新バージョンはChasingのホームページまで：<https://www.chasing.com>

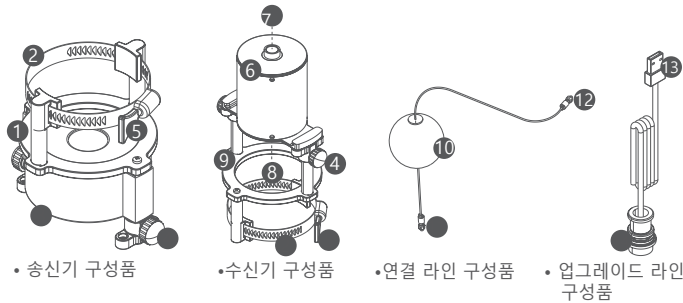
CHASING USBL 수중 포지셔닝 키트

KR

Cerulean ROV 로케이터 번들 MarkII에 적용

사용자 매뉴얼 V1.0

CHASING USBL 수중 포지셔닝 키트는 USBL 포지셔닝 모듈이 장착된 CHASING M2 PRO를 용이하게 사용할 수 있도록 설계된 맞춤형 개발 키트 구성품로 도킹 스테이션 및 어댑터 박스(음선 컨트롤 박스)와 함께 사용하여 정확한 수중 포지셔닝을 구현할 수 있습니다. USBL 포지셔닝 시스템은 삼각 측량 원리를 사용하여 송신기와 수신기에서 음파를 송수신하여 수중 장비 좌표 위치를 측정하고 계산합니다.

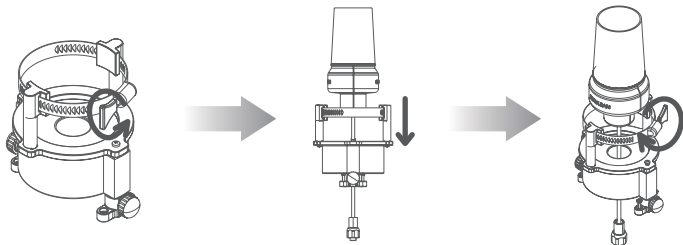


- 송신기 구성품
 - 수신기 구성품
 - 연결 라인 구성품
 - 업그레이드 라인 구성품
1. 송신기 브래킷
 2. 후프
 3. 부력 모듈
 4. 핑거 나사
 5. 이동식 핸들
 6. 조종실
 7. 조종실 위의 인터페이스
 8. 조종실 아래의 인터페이스
 9. 수신단 브래킷
 10. 플로트
 11. 조종실 위의 플러그 연결
 12. 어댑터 박스/컨트롤 박스 플러그 연결
 13. USB 인터페이스
 14. ROV Locator 인터페이스

설치 및 연결

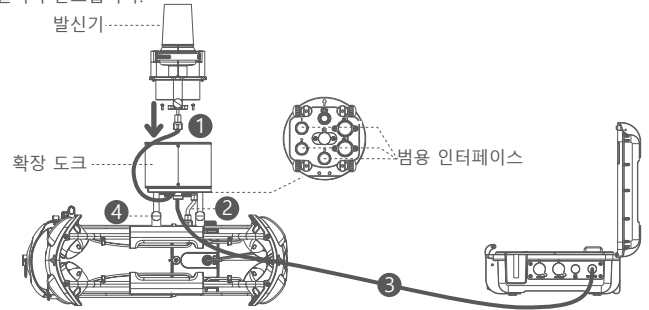
송신단

1. 본체의 전원이 꺼져 있는지 확인하고 송신기 어셈블리의 후프 핸들을 반시계 방향으로 돌려 이완된 상태로 만든 후 ROV Locator 송신기를 그림과 같이 부력재의 중앙을 통과하도록 돌린 후 송신기를 올려놓습니다. 후프는 송신기의 파란색 끝단 하우징을 고정 한 다음 후프 이동식 핸들을 시계 방향으로 돌려 잠금 상태로 만듭니다.



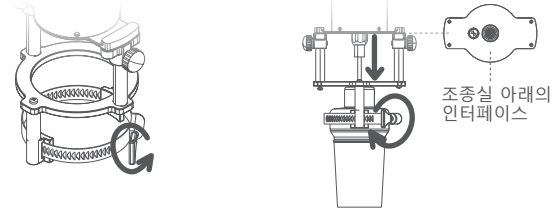
KR

2. 4개의 예비 M3*8 나사를 사용하여 송신기 어셈블리를 도킹 스테이션에 송신기와 함께 설치하고, ① 송신기의 케이블을 도킹 스테이션의 범용 4코어 인터페이스에 연결하고, ② 부력 케이블을 사용하여 도킹 스테이션을 연결합니다. "ROV" 인터페이스를 다이빙용의 상단 인터페이스(SD 카드 슬롯 옆)에 연결하고 도킹 스테이션의 "RC" 인터페이스를 어댑터 상자 오른쪽에 있는 "ROV" 인터페이스에 연결합니다. ④ 도킹 스테이션을 다이빙용에 고정합니다(단계는 도킹 스테이션 설명서 참조). 이 때, 다이빙용 발사기의 설치가 완료됩니다.

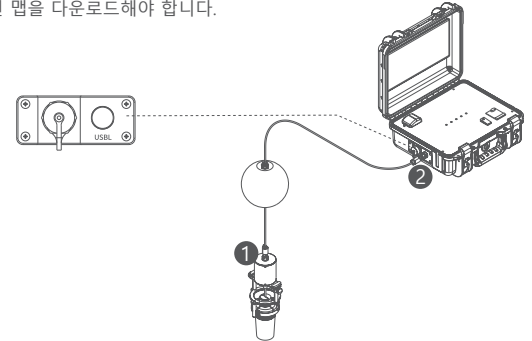


수신단

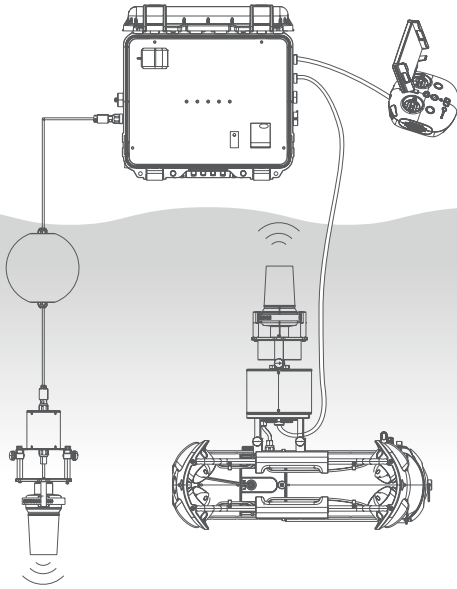
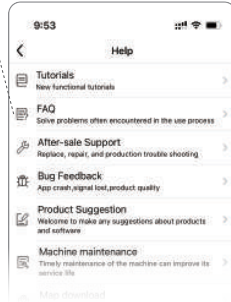
3. 수신단 어셈블리의 후프 이동식 핸들을 시계 반대 방향으로 돌려 이완된 상태로 만든 다음 ROV 로케이터 수신기를 그림과 같이 후프에 넣으면 후프가 수신기 하우징의 파란색 하우징을 고정 한 다음 회전시킵니다. 시계 방향 후프 이동식 핸들을 잠금 상태로 유지합니다. 그런 다음 수신기 케이블을 조종실 아래의 인터페이스에 연결합니다.



4. ① 케이블 어셈블리의 연결 제어 구획의 상단 플러그("이 포트는 제어 구획에 연결됨"으로 표시됨)를 제어 구획의 상부 인터페이스에 삽입합니다. ② 플러그의 다른 쪽 끝을 "USBL" 인터페이스가 어댑터 박스 왼쪽에 위치하여 전송을 완료합니다. 연결 박스와 수신단이 설치되어 있습니다. 본체가 켜져 있고 작동될 때까지 기다린 후 작동할 수 있습니다. APP의 USBL 수중 위치 확인 기능을 사용할 수 있습니다, 사용하기 전에 APP의 도움말 메뉴에서 오프라인 맵을 다운로드해야 합니다.



맵 다운로드
USBL 사용자만 지원



제품 사양

송신기 구성품 브래킷 크기	직경 127mm × 106mm
송신기 구성품 브래킷 무게	194 g
수신기 구성품 크기	브래킷: 직경 127mm × 106mm 조종실: 직경 100mm × 72mm
수신기 구성품 무게	브래킷: 134g 조종실: 249g
조종실의 작업 깊이	1-1.5 m
작동 온도	-10 °C ~ 45 °C

주의사항

1. Cerulean ROV Locator를 업그레이드해야 하는 경우 Ceruleansonar의 공식 문서를 참조하거나 아래의 Ceruleansonar 공식 웹사이트에 들어가 지원 서비스를 받으십시오.
<https://ceruleansonar.com/>
2. 이 키트는 현재CHASING M2 PRO 다이빙용에만 사용할 수 있으며 다이빙용 도킹 스테이션 및 어댑터 상자(컨트롤 상자)와 함께 사용해야 합니다. 도킹 스테이션 및 트랜스퍼 박스(컨트롤 박스)에 대한 자세한 설명은 해당 사용자 매뉴얼을 참조하십시오.
3. 본체와 어댑터 박스(컨트롤 박스)의 전원이 꺼진 상태에서 CHASING USBL 수중 위치 확인 키트를 설치 및 연결해야 하며, 수중에 배포하기 전에 케이블의 플러그가 꽂혀 있고 너트가 조여져 있는지 확인하십시오.
4. 포지셔닝 기능을 사용하려면 먼저 APP에서 오프라인 맵을 다운로드해야 합니다.
5. USBL 수중 포지셔닝을 사용할 때 다이빙용에 의해 차단되고 음파 전송에 영향을 주어 부정확한 포지셔닝을 초래하지 않도록 수중에서 송신기의 방향을 관찰해야 합니다.
6. USBL 수중 포지셔닝 수신기는 정확한 포지셔닝 결과를 보장하기 위해 수심 1-1.5미터에서 사용해야 합니다.
7. 사용하기 전에 본체 인터페이스를 확인하고 건조하고 깨끗한 상태로 유지하십시오. 염분과 습기로 인해 인터페이스가 부식될 수 있으므로 인터페이스에 물때가 묻은 경우 깨끗한 물로 소켓을 행구고 종이 타월이나 면봉으로 소켓의 습기를 흡수하십시오.

기술 지원

질문이나 기술적인 문제가 있는 경우 당사 애프터 서비스에 이메일을 보내거나 공식 웹 사이트 지원을 통해 문의하십시오.

판매 후 공식 웹사이트 지원:<https://www.chasing.com/> >> Contact us >> Online Customer Support >>Click here

애프터서비스 센터 이메일 주소: support01@chasing-innovation.com--유럽
support02@chasing-innovation.com --아시아 및 오세아니아
support03@chasing-innovation.com--북미 및 남미 및 아프리카

CHASING

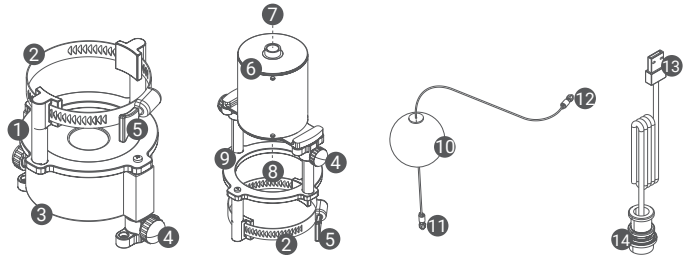
이 지침서는 예고 없이 갱신될 수 있습니다.
CHASING 공식 웹사이트에 방문하시면 최신 버전을 확인하실 수 있습니다.
<https://www.chasing.com>

CHASING USBL-KIT

Geeignet für Cerulean Unterwasser-Drohne (ROV)-Positionierungspaket Mark II

Benutzerhandbuch V1.0

Das CHASING USBL-KIT ist eine Kollektion von Komponenten, die speziell für die Aufrüstung des CHASING M2 PRO mit einem USBL-Positionierungsmodul entwickelt wurden. Das Kit kann zusammen mit einer Dockingstation und einer Adapterbox (oder einer Steuerkonsole) verwendet werden, um eine präzise Unterwasserpositionierung des ROV (Unterwasser-Drohne) zu realisieren. Das USBL-Positionierungssystem verwendet den Sender, um akustische Wellensignale zu senden und den Empfänger, um diese auf dem Triangulationsprinzip basierend zu empfangen, um die Koordinaten einer Unterwasser-Drohne (ROV) zu bestimmen.



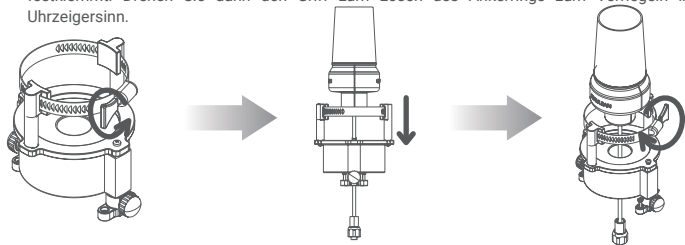
·Senderbaugruppe ·Empfängerbaugruppe ·Anschlusskabel ·Aktualisierungskabel

- | | | |
|--------------------------------------|---|---------------------------|
| 1. Senderhalterung | 8. Unterer Anschluss am Gerätegehäuse | 13. USB Anschluss |
| 2. Ankerring | 9. Empfängerhalterung | 14. ROV Locator Anschluss |
| 3. Auftriebsmodul | 10. Schwimmer-Halteleine | |
| 4. Rändelschraube | 11. Oberer Steckverbinder für den Anschluss an das Gerätegehäuse | |
| 5. Griff zum Lösen | 12. Steckverbinder für den Anschluss an die Adapterbox oder die Steuerkonsole | |
| 6. Gerätegehäuse | | |
| 7. Oberer Anschluss am Gerätegehäuse | | |

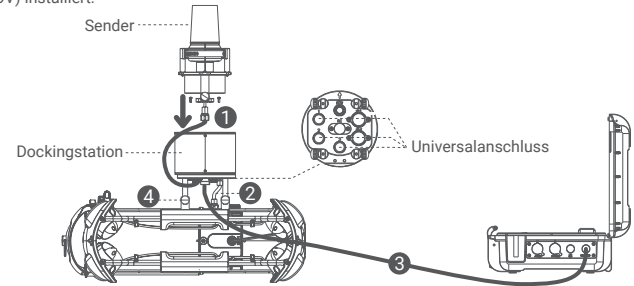
Installieren und anschließen

Auf Senderseite:

1. Achten Sie darauf, dass die Unterwasser-Drohne (ROV) ausgeschaltet ist. Drehen Sie den Griff zum Lösen des Ankerrings an der Senderbaugruppe gegen den Uhrzeigersinn. Führen Sie dann am Sender des ROV-Lokalisators das Anschlusskabel für den Sender durch das mittlere Loch des Auftriebsmaterials, wie in der Abbildung dargestellt. Stecken Sie dann den Sender in den Ankerring. Achten Sie darauf, dass die Ankerring das blaue Gehäuseende des Senders genau festklemmt. Drehen Sie dann den Griff zum Lösen des Ankerrings zum Verriegeln im Uhrzeigersinn.

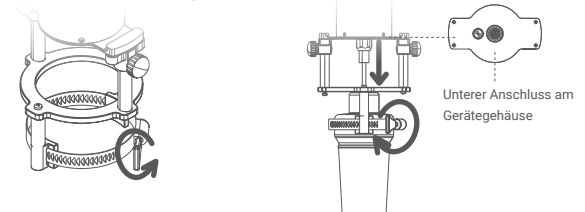


2. Nehmen Sie die mit dem Sender ausgestattete Senderbaugruppe und befestigen Sie sie mit vier M3x8 Ersatzschrauben an der Dockingstation. ① Schließen Sie das Anschlusskabel des Senders am 4-poligen Universalanschluss der Dockingstation an. ② Verbinden Sie den „ROV“-Anschluss der Dockingstation mit dem oberen Anschluss an der Unterwasser-Drohne (ROV) mit Hilfe des Kabels. Der obere Anschluss befindet sich neben dem SD-Kartensteckplatz. ③ Verbinden Sie den „RC“-Anschluss der Dockingstation mit dem „ROV“-Anschluss auf der rechten Seite der Adapterbox. ④ Befestigen Sie die Dockingstation an der Unterwasser-Drohne (ROV). Weitere Informationen zu den obigen Schritten finden Sie im Benutzerhandbuch der Dockingstation. Der Sender wurde an der Unterwasser-Drohne (ROV) installiert.

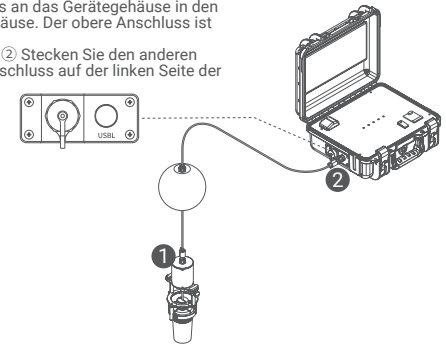


Auf Empfängerseite:

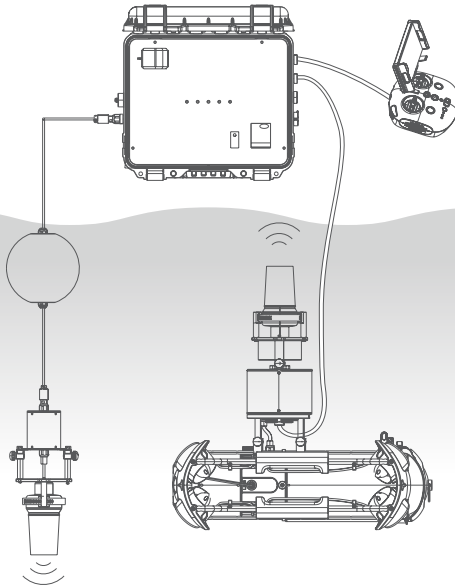
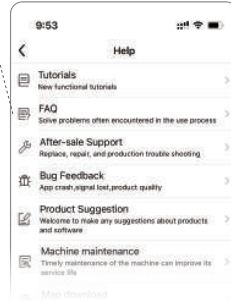
3. Drehen Sie den Griff zum Lösen des Ankerrings an der Empfängerbaugruppe gegen den Uhrzeigersinn. Setzen Sie dann den Empfänger des ROV-Lokalisators in den Ankerring ein, wie in der Abbildung dargestellt. Achten Sie darauf, dass die Ankerring das blaue Gehäuseende des Senders genau festklemmt. Drehen Sie dann den Griff zum Lösen des Ankerrings zum Verriegeln im Uhrzeigersinn. Verbinden Sie das Anschlusskabel für den Empfänger mit dem unteren Anschluss am Gerätegehäuse.



4. ① Nehmen Sie das Anschlusskabel und stecken Sie den oberen Steckverbinder für den Anschluss an das Gerätegehäuse in den oberen Anschluss am Gerätegehäuse. Der obere Anschluss ist mit „Anschluss an das Gerätegehäuse“ beschriftet. ② Stecken Sie den anderen Steckverbinder in den „USBL“-Anschluss auf der linken Seite der Adapterbox. Schalten Sie die Unterwasser-Drohne (ROV) ein. Nachdem die Unterwasser-Drohne (ROV) eingeschaltet wurde, können Sie Aktionen an ihr durchführen. Sie können zusätzlich die USBL-Unterwasserpositionierungsfunktion mit der App verwenden, nachdem Sie die Offline-Karte über das Hilfsmenü der App heruntergeladen haben.



Karten-Download
Nur für USBL-Benutzer



Technische Daten

Abmessungen der Senderhalterung	127 mm x 106 mm im Durchmesser
Gewicht der Senderhalterung	194 g
Abmessungen der Empfängerkomponente	Halterung: 127 mm x 106 mm im Durchmesser
	Gerätegehäuse: 100 mm x 72 mm im Durchmesser
Gewicht der Empfängerkomponente	Halterung: 134 g
	Gerätegehäuse: 249 g
Betriebstiefe des Gerätegehäuses	1 bis 1,5 m
Betriebstemperatur	-10 °C bis 45 °C

Sicherheitshinweise

- Um den Cerulean ROV-Lokalisator zu aktualisieren, schlagen Sie im offiziellen Handbuch von Cerulean Sonar nach oder wenden Sie sich an den Kundendienst auf der offiziellen Website von Cerulean Sonar: <https://ceruleansonar.com/>
- Dieses Kit ist nur für CHASING M2 PRO erhältlich und muss mit einer CHASING-Dockingstation und einer Adapterbox (oder einer Steuerkonsole) verwendet werden. Weitere Informationen über die Dockingstation und die Adapterbox (oder die Steuerkonsole) finden Sie in den Benutzerhandbüchern.
- Stellen Sie vor der Installation oder dem Anschluss des CHASING USBL-KIT sicher, dass die Unterwasser-Drohne (ROV) und die Adapterbox (oder Steuerkonsole) von der Stromversorgung getrennt sind. Achten Sie vor dem Einsatz der Unterwasser-Drohne (ROV) unter Wasser darauf, dass die Steckverbinder aller Anschlusskabel eingesteckt und die Muttern gut angezogen sind.
- Laden Sie zur Nutzung der Positionierungsfunktion zuerst eine Offline-Karte über die App herunter.
- Wenn der Sender durch die Unterwasser-Drohne (ROV) blockiert wurde, wird die Übertragung der akustischen Signale beeinträchtigt, was zu ungenauen Positionierungsergebnissen führt. Um dies zu vermeiden, achten Sie auf die Ausrichtung des Senders unter Wasser, wenn Sie den USBL-Kit verwenden.
- Um genaue Positionierungsergebnisse zu gewährleisten, achten Sie darauf, dass der Empfänger für das USBL-Kit in einer Tiefe von 1 bis 1,5 Metern unter Wasser eingesetzt wird.
- Überprüfen Sie vor der Verwendung des Kits das Gerät und stellen Sie sicher, dass die Anschlüsse trocken und sauber sind. Salz und Feuchtigkeit können zur Korrosion der Anschlüsse führen. Wenn die Anschlüsse mit feuchten Flecken übersät sind, spülen Sie die Anschlüsse mit Süßwasser ab und verwenden Sie dann Papiertücher oder Wattebäusche, um die Feuchtigkeit in den Anschlüssen aufzusaugen.

Support

Wenn Sie Fragen oder technische Probleme haben, senden Sie eine E-Mail an den Kundendienst von Chasing oder kontaktieren Sie uns über die offizielle Website.

Kundendienst auf der offiziellen Website: <https://www.chasing.com/> >> Contact us >> Online Customer Support >> hier klicken

E-Mail-Adressen des Kundendienstes: support01@chasing-innovation.com für Europa, support02@chasing-innovation.com für Asien und Ozeanien und support03@chasing-innovation.com für Südamerika, Nordamerika und Afrika.

CHASING

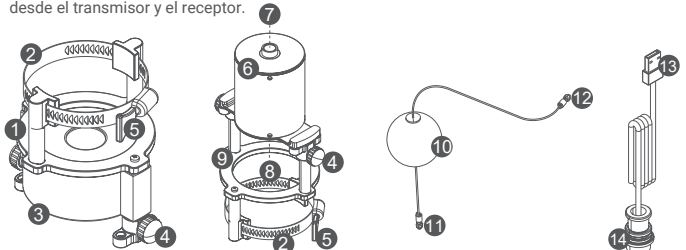
Diese Bedienungsanleitung kann ohne vorherige Ankündigung aktualisiert werden. Besuchen Sie die offizielle Chasing-Website, um die neueste Version zu erhalten: <https://www.chasing.com>

USBL Kit de posicionamiento subacuático de chasing

Aplicable para Cerulean ROV Locator Bundle MarkII

Manual de usuario V1.0

El USBL kit de posicionamiento subacuático de chasing es un componente especial para el CHASING M2 PRO equipado con un módulo de posicionamiento USBL. Se puede utilizar con una estación de acoplamiento y una caja adaptadora (caja de control opcional) para realizar un posicionamiento subacuático preciso. El sistema de posicionamiento de USBL se utiliza a través de triangulación para medir la posición de las coordenadas del submarino por las ondas sonoras desde el transmisor y el receptor.



• Componentes del transmisor

• Componentes del receptor

• Componentes de conexión de líneas

• Componentes de la línea de actualización

1. Soporte de transmisor
2. Aro
3. Módulo de flotabilidad
4. Tornillo de dedo
5. Manija móvil

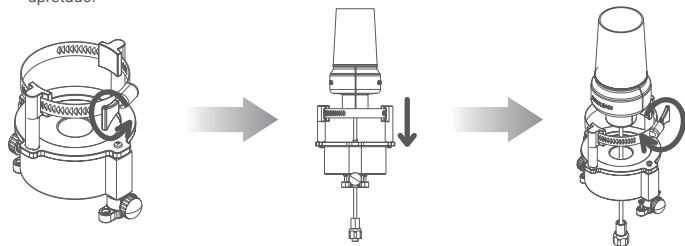
6. Cabina de control
7. Interfaz sobre la cabina de control.
8. Interfaz bajo la cabina de control.
9. Soporte del receptor
10. Bola flotante

11. Conecte el enchufe sobre la cabina de control
12. Conecte el enchufe de la caja del adaptador/caja de control
13. Interfaz de USB
14. Interfaz de ROV Locator

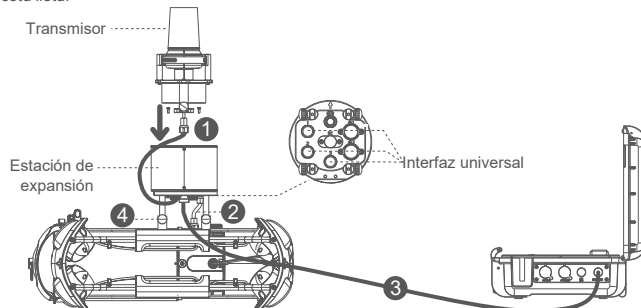
Instalación y conexión

Terminal de transmisión

1. Asegúrese de que el submarino esté apagado, gire la manija del aro en el terminal de transmisión en sentido antihorario a un estado relajado, luego pasa la línea de conexión del transmisor de ROV Locator a través del centro del material flotante indicando en la figura. Coloque el transmisor en el aro que sujeta la carcasa azul del transmisor y gira la manija móvil del apretado.

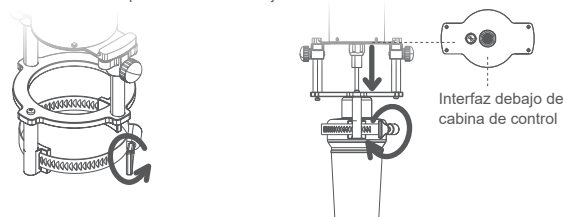


2. Utilice 4 tornillos de repuesto M3*8 para instalar el kit del terminal de transmisor en la estación de acoplamiento, ① conecte el cable del transmisor a la interfaz universal de cuatro núcleos de la estación de acoplamiento, ② con el cable de flotabilidad conecte la Interfaz "ROV" de la estación de acoplamiento a la interfaz superior del submarino (cerca de la ranura de la tarjeta SD), ③ conecte la interfaz "RC" de la estación de acoplamiento a la interfaz "ROV" en el lado derecho de la caja del adaptador. ④ fije la estación de acoplamiento en el submarino (se ve el manual de la estación de acoplamiento). Por eso la instalación del transmisor de submarino está lista.

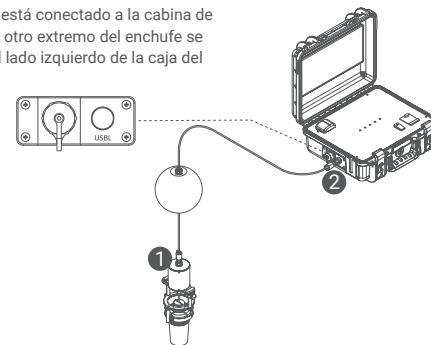


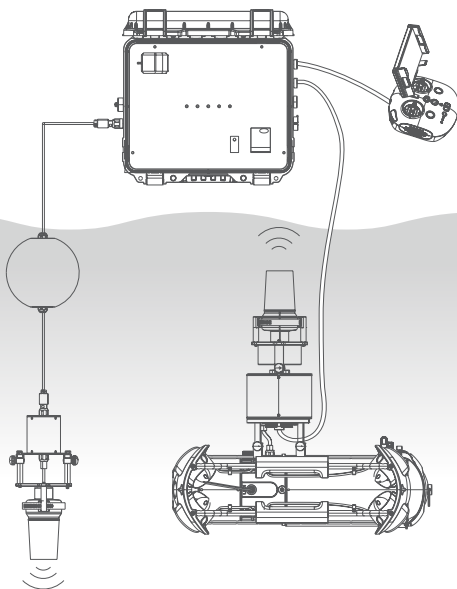
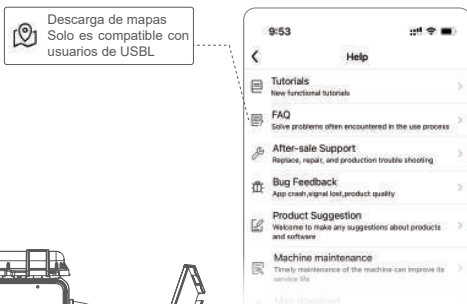
Receptor

3. Gire la manija móvil del aro en el kit de receptor en sentido antihorario hasta un estado relajado, luego coloque el receptor de ROV Locator en el aro como se ve en la figura, el aro sujeta la carcasa azul del receptor y gira la manija móvil del aro en el sentido de las agujas del reloj hasta el estado apretado. Luego conecte el cable del receptor a la interfaz debajo de la cabina de control.



4. ① Inserte el enchufe superior de cabina de control de cables de conexión (etiqueta con "este puerto está conectado a la cabina de control") en la interfaz superior, ② El otro extremo del enchufe se inserta en la interfaz de "USBL" en el lado izquierdo de la caja del adaptador para realizar la instalación de la caja adaptadora y el receptor. El sumergible se enciende y se puede operar después del inicio de la máquina. Utilice la función de posicionamiento subacuático USBL a través de la aplicación. Debe descargar el mapa sin conexión desde el menú de la aplicación antes de usarlo.





Precauciones

1. Si el Cerulean ROV Locator necesita actualizar, vea la documentación oficial de Ceruleansonar o ingrese al sitio web oficial de Ceruleansonar para los servicios. <https://ceruleansonar.com/>
2. Este kit solo es para el CHASING M2 PRO y debe utilizarse con una estación de acoplamiento submarina y una caja adaptadora (caja de control). Vea el manual de usuario correspondiente para las instrucciones de la estación de acoplamiento y la caja de transferencia (caja de control).
3. Haga la instalación y conexión del USBL kit de posicionamiento subacuático de chasing cuando el sumergible y la caja adaptadora (caja de control) estén apagados y garantiza que los enchufes están insertados y apretar las tuercas antes de usarlo.
4. Para utilizar la función de ubicación, primero descarga el mapa sin conexión de la APLICACIÓN.
5. Al usar el posicionamiento subacuático USBL, es necesario observar la dirección del transmisor en el agua para evitar ser bloqueado por el submarino y que, afectado por la transmisión de ondas sonoras, causaría un posicionamiento inexacto.
6. El receptor de posicionamiento subacuático USBL debe utilizarse a una profundidad de 1-1,5 metros bajo el agua para garantizar el posicionamiento preciso.
7. Revise y mantenga la interfaz del cuerpo seca y limpia antes del uso. La sal y la humedad pueden hacer que la interfaz se corra. Si la interfaz tiene agua, enjuaga el encaje con agua dulce y use un papel o una bola de algodón para secar la humedad en el encaje.

Ayuda

Si tiene alguna duda o problema técnico, envíe un correo electrónico al servicio posventa de chasing o contáctenos por el sitio web oficial.

Servicio de postventa oficial del sitio web:
<https://www.chasing.com/> >> Contáctenos >> Atención al cliente en línea >> haga clic aquí

Correo electrónico posventa: support01@chasing-innovation.com-- Europa
 support02@chasing-innovation.com --Asia y Oceanía
 support03@chasing-innovation.com - América del Norte, del Sur y África

Especificaciones

Tamaño del soporte del componente del transmisor	Diámetro 127mm × 106mm
Peso del soporte del componente del transmisor	194 g
Tamaño del componente del receptor	Soporte: diámetro 127mm × 106mm Cabina de control: diámetro 100mm × 72mm
Peso del componente del receptor	Soporte: 134 g Cabina de control: 249 g
Profundidad de trabajo de la cabina de control	1-1,5 m
Temperatura de trabajo	-10 ° C ~ 45 ° C

CHASING

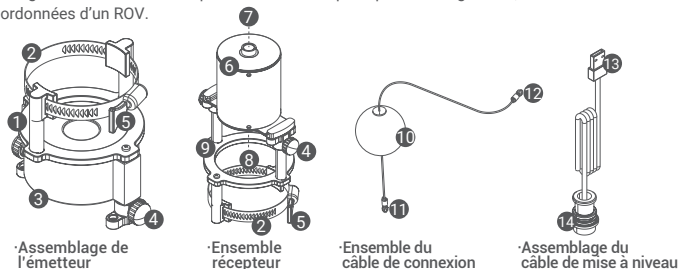
Esta guía está sujeta a las actualizaciones sin previo aviso.
 Puedes verificarlo en el sitio web oficial de Chasing para la última versión:
<https://www.chasing.com>

CHASING USBL KIT

FR Applicable à l'ensemble ROV Locator Mark II de Cerulean

Manuel Utilisateur V1.0

Le CHASING USBL KIT est un ensemble de composants de kit personnalisés pour aider les utilisateurs à équiper le CHASING M2 PRO avec un module de positionnement USBL. Le kit peut être utilisé avec une station d'accueil et un boîtier adaptateur (ou une console de commande) pour mettre en œuvre un positionnement sous-marin précis du ROV. Le système de positionnement USBL utilise l'émetteur pour envoyer des signaux d'ondes acoustiques et le récepteur pour recevoir des signaux d'ondes acoustiques basés sur le principe de triangulation, afin de mesurer les coordonnées d'un ROV.

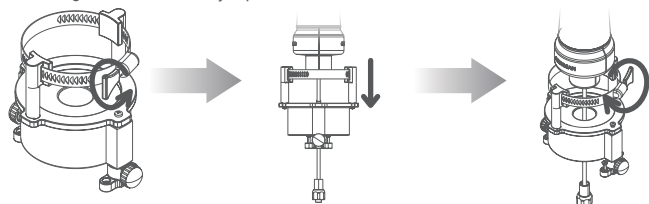


- 1. Support de l'émetteur
- 2. Oreille d'ancrage
- 3. Module de flottabilité
- 4. Vis papillon
- 5. Poignée libre
- 6. Cabine de commande
- 7. Port supérieur de la cabine de commande
- 8. Port inférieur de la cabine de commande
- 9. Support du récepteur
- 10. Flotteur de l'ombilical
- 11. Connecteur supérieur pour la connexion à la cabine de commande
- 12. Connecteur pour la connexion au boîtier adaptateur ou à la console de commande
- 13. Connecteur USB
- 14. Connecteur de localisation ROV

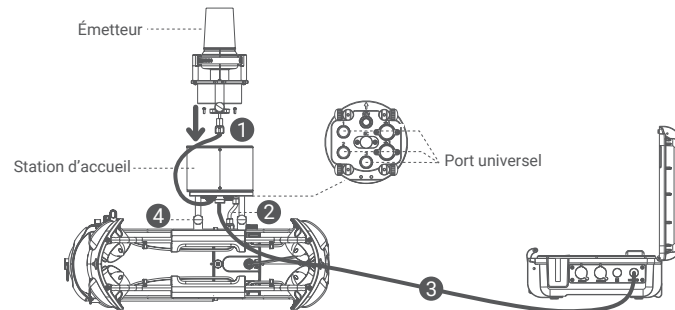
Installation et connexion

Du côté de l'émetteur :

- Assurez-vous que le ROV est hors tension. Tournez la poignée libre de l'oreille d'ancrage sur l'assemblage de l'émetteur dans le sens inverse des aiguilles d'une montre pour la desserrer. Puis, sur l'émetteur du ROV Locator, faites passer le câble de connexion de l'émetteur par le trou central du matériau de flottaison, comme indiqué sur la figure. Ensuite, mettez l'émetteur dans l'oreille d'ancrage. Veillez à ce que l'oreille d'ancrage soit fixée exactement au boîtier d'extrémité bleu de l'émetteur. Ensuite, tournez la poignée libre de l'oreille d'ancrage dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à l'état verrouillé.

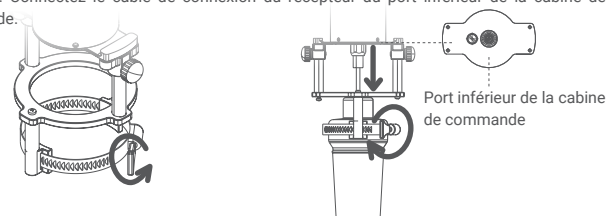


- Prenez l'assemblage de l'émetteur équipé et installez-le sur la station d'accueil en utilisant quatre vis M3x8 de rechange. ① Connectez le câble de connexion de l'émetteur au port universel à 4 broches de la station d'accueil. ② Connectez le port « ROV » de la station d'accueil au port supérieur du ROV à l'aide de l'attache. Le port supérieur se trouve à côté du logement de la carte SD. ③ Connectez le port « RC » de la station d'accueil au port « ROV » sur le côté droit du boîtier adaptateur. ④ Fixez la station d'accueil sur le ROV. Pour plus d'informations sur les étapes, consultez le manuel utilisateur de la station d'accueil. L'émetteur est installé sur le ROV.



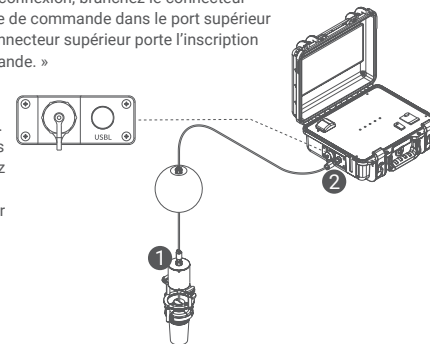
Du côté du récepteur :

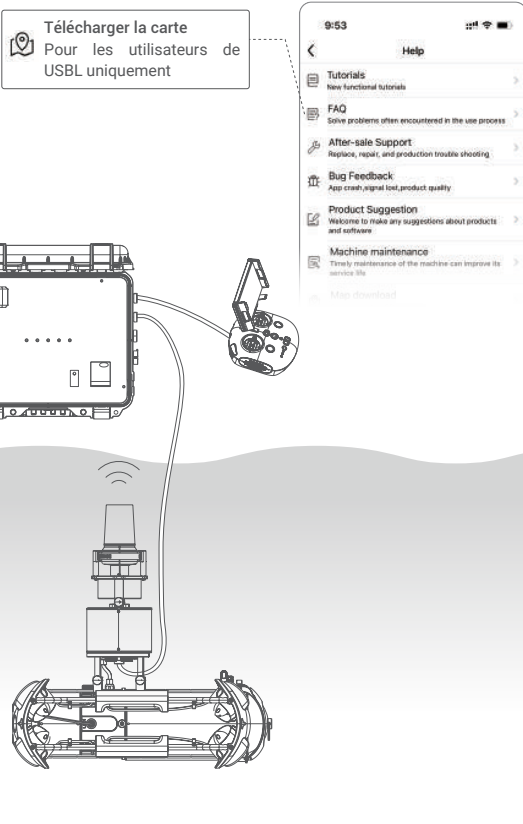
- Faites tourner la poignée libre de l'oreille d'ancrage sur l'assemblage du récepteur dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce qu'elle soit desserrée. Ensuite, placez le récepteur du ROV Locator dans l'oreille d'ancrage, comme indiqué sur la figure. Veillez à ce que l'oreille d'ancrage soit fixée exactement au boîtier d'extrémité bleu de l'émetteur. Ensuite, tournez la poignée libre de l'oreille d'ancrage dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à l'état verrouillé. Connectez le câble de connexion du récepteur au port inférieur de la cabine de commande.



- ① Prenez l'ensemble du câble de connexion, branchez le connecteur supérieur de connexion à la cabine de commande dans le port supérieur de la cabine de commande. Le connecteur supérieur porte l'inscription « Connexion à la cabine de commande. »

- ② Branchez l'autre connecteur dans le port « USBL » situé sur le côté gauche du boîtier adaptateur. Mettez le ROV sous tension. Après le démarrage du ROV, vous pouvez effectuer des opérations sur le ROV. En outre, vous pouvez utiliser la fonction de positionnement sous-marin USBL sur l'application après avoir téléchargé la carte hors ligne à partir du menu d'aide de l'application.





Caractéristiques

Dimensions du support de l'émetteur	127 mm × 106 mm de diamètre
Poids du support de l'émetteur	194 g
Dimensions du composant du récepteur	Support : 127 mm × 106 mm de diamètre Cabine de commande : 100 mm × 72 mm de diamètre
Poids du composant du récepteur	Support : 134 g Cabine de commande : 249 g
Profondeur de fonctionnement de la cabine de commande	1 à 1,5 m
Température de fonctionnement	-10 °C à 45 °C

Précautions

1. Pour mettre à jour le ROV Locator de Cerulean, consultez la documentation officielle de Cerulean Sonar ou recherchez des services d'assistance sur le site officiel de Cerulean Sonar à l'adresse suivante : <https://ceruleansonar.com/>
2. Ce kit n'est disponible que pour le CHASING M2 PRO et doit être utilisé avec une station d'accueil CHASING et un boîtier adaptateur (ou une console de commande). Pour plus d'informations sur la station d'accueil et le boîtier adaptateur (ou la console de commande), consultez les manuels utilisateurs.
3. Avant d'installer ou de connecter le CHASING USBL KIT, assurez-vous que le ROV et le boîtier adaptateur (ou la console de commande) sont déconnectés de l'alimentation électrique. Avant d'utiliser le ROV sous l'eau, assurez-vous que les connecteurs de tous les câbles de connexion sont branchés et que les écrous sont fixés.
4. Pour utiliser la fonction de positionnement, téléchargez une carte hors ligne depuis l'application.
5. Si l'émetteur est bloqué par le ROV, la transmission des signaux d'ondes acoustiques est affectée, ce qui entraîne des résultats de positionnement inexacts. Pour éviter ce type de problème, respectez l'orientation de l'émetteur sous l'eau lorsque vous utilisez le kit USBL.
6. Pour garantir des résultats de positionnement précis, assurez-vous que le récepteur du kit USBL est utilisé à une profondeur de 1 à 1,5 mètre sous l'eau.
7. Avant d'utiliser le kit, inspectez l'appareil et assurez-vous que les ports sont secs et propres. Le sel et l'humidité peuvent provoquer la corrosion des connecteurs. Si les connecteurs sont couverts de taches humides, utilisez de l'eau propre pour rincer les connecteurs, puis utilisez des serviettes en papier ou des boules de coton pour absorber l'humidité dans les connecteurs.

Support

Si vous avez des questions ou des problèmes techniques, envoyez un courriel aux services après-vente de Chasing ou contactez-nous sur le site officiel.

Service après-vente sur le site officiel :

<https://www.chasing.com/> >> Contactez-nous >> Client en ligne Assistance >> Cliquez ici

Adresses électroniques du service après-vente pour l'Europe :

support01@chasing-innovation.com, support02@chasing-innovation.com pour l'Asie et l'Océanie, et support03@chasing-innovation.com pour l'Amérique du Sud, l'Amérique du Nord et l'Afrique.

CHASING

Ce guide peut être mis à jour sans préavis.

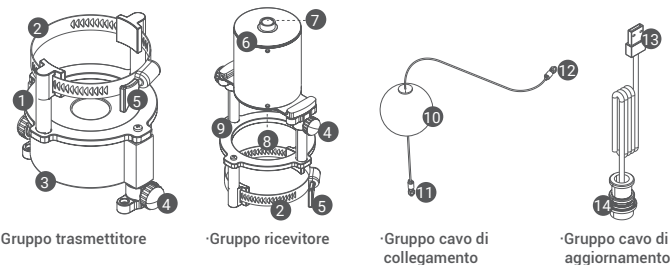
Consultez le site Web officiel de Chasing pour la dernière version : <https://www.chasing.com>

KIT USBL CHASING

Adatto al localizzatore Cerulean
ROV Locator Bundle Mark II

Manuale dell'utente V1.0

Il KIT USBL CHASING include una serie di componenti personalizzati in grado di aiutare gli utenti a equipaggiare il CHASING M2 PRO con un modulo di localizzazione USBL. Può essere utilizzato con una docking station e una scatola adattatore (o una console di comando) per ottenere un posizionamento subacqueo preciso del ROV. Il sistema di posizionamento USBL calcola le coordinate di un ROV usando il trasmettitore e il ricevitore per inviare e ricevere onde acustiche in base al principio della triangolazione.

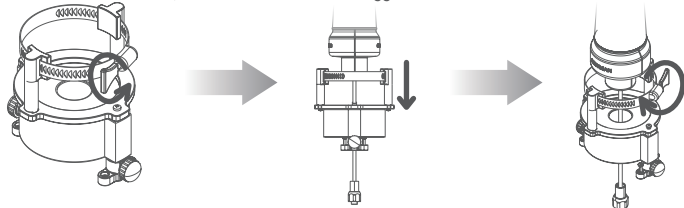


1. Staffa del trasmettitore
2. Fascetta di ancoraggio
3. Modulo di galleggiamento
4. Vite a testa zigrinata
5. Chiavetta di fissaggio
6. Alloggiamento di comando
7. Porta superiore dell'alloggiamento di comando
8. Porta inferiore dell'alloggiamento di comando
9. Staffa del ricevitore
10. Galleggiante del cavo
11. Connettore superiore per il collegamento all'alloggiamento di comando
12. Connettore per il collegamento alla scatola adattatore o alla console di comando
13. Connettore USB
14. Connettore per il localizzatore ROV

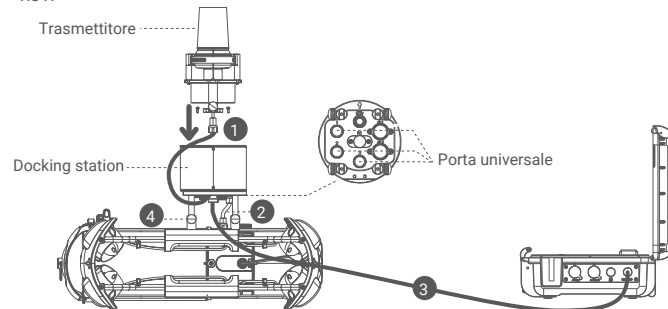
Installazione e collegamento

Lato trasmettitore:

1. Accertarsi che il ROV sia spento. Ruotandola in senso antiorario, allentare la chiavetta di serraggio della fascetta di ancoraggio sul gruppo trasmettitore. Sul trasmettitore del localizzatore ROV, passare il cavo di collegamento attraverso il foro centrale del materiale di galleggiamento, come mostrato in figura. Inserire il trasmettitore nella fascetta di ancoraggio. Accertarsi che la fascetta sia stretta correttamente sull'alloggiamento terminale blu del trasmettitore. Quindi, ruotare la chiavetta di fissaggio in senso orario finché non si blocca.

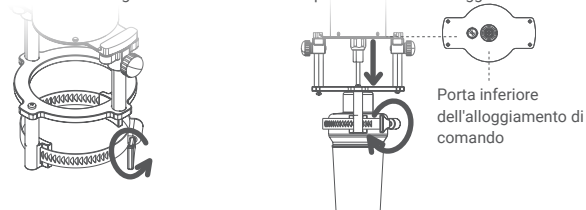


2. Prendere il gruppo trasmettitore montato e installarlo sulla docking station usando quattro viti di ricambio M3 x 8. ① Inserire il cavo di collegamento del trasmettitore nella porta universale a 4 pin della docking station. ② Collegare la porta "ROV" della docking station alla porta superiore del ROV usando l'apposito cavo. La porta superiore si trova accanto allo slot per le schede SD. ③ Collegare la porta "RC" della docking station alla porta "ROV" sul lato destro della scatola adattatore. ④ Fissare la docking station sul ROV. Per ulteriori informazioni sulla procedura, consultare il manuale utente della docking station. A questo punto, il trasmettitore è installato sul ROV.

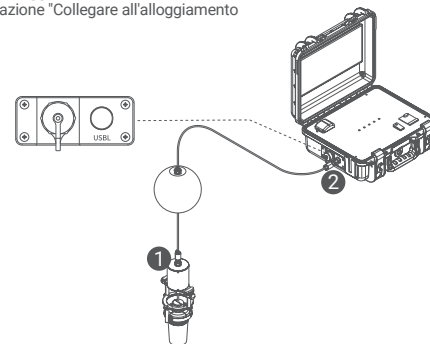


Lato ricevitore:

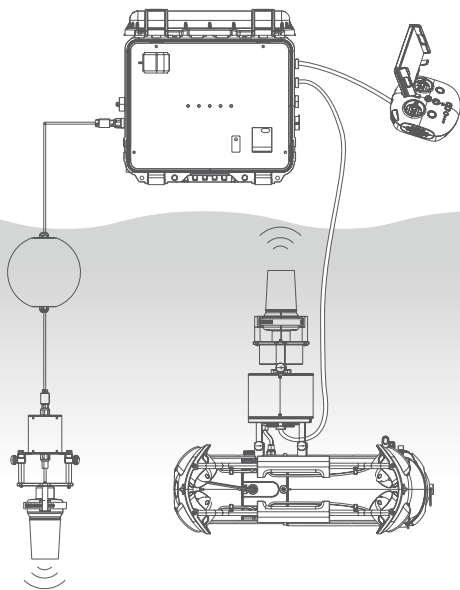
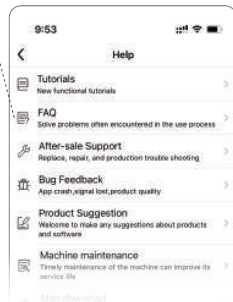
3. Ruotandola in senso antiorario, allentare la chiavetta di serraggio della fascetta di ancoraggio sul gruppo ricevitore. Inserire il ricevitore del localizzatore ROV nella fascetta di ancoraggio, come mostrato in figura. Accertarsi che la fascetta sia stretta correttamente sull'alloggiamento terminale blu del trasmettitore. Quindi, ruotare la chiavetta di fissaggio in senso orario finché non si blocca. Inserire il cavo di collegamento del ricevitore nella porta inferiore dell'alloggiamento di comando.



4. ① Prendere il gruppo cavo di collegamento e inserire il connettore superiore nella porta superiore dell'alloggiamento di comando. Il connettore superiore riporta l'indicazione "Collegare all'alloggiamento di comando". ② Inserire l'altro connettore nella porta "USBL" sul lato sinistro della scatola adattatore. Accendere il ROV. Sarà possibile effettuare operazioni sul ROV quando quest'ultimo si sarà avviato. Inoltre, una volta scaricata la mappa offline dal menu di supporto, sarà possibile usare la funzione di posizionamento subacqueo USBL sull'app.



Scaricare la mappa
Solo per l'uso del sistema USBL



Precauzioni

1. Per aggiornare il localizzatore ROV Cerulean, consultare la documentazione ufficiale o cercare i servizi di assistenza sul sito web ufficiale Cerulean Sonar: <https://ceruleansonar.com/>
2. Questo kit è disponibile solo per il CHASING M2 PRO e deve essere utilizzato con una docking station e una scatola adattatore (o console di comando) Chasing. Per ulteriori informazioni sulla docking station e sulla scatola adattatore (o console di comando), consultare i manuali utente.
3. Prima di installare o collegare il KIT USBL CHASING, accertarsi che il ROV e la scatola adattatore (o la console di comando) siano scollegati dalla fonte di alimentazione. Prima di usare il ROV sott'acqua, verificare che i connettori di tutti i cavi di collegamento siano ben inseriti e che i dadi siano serrati.
4. Per usare la funzione di posizionamento, scaricare una mappa offline dall'app.
5. L'ostruzione del trasmettitore da parte del ROV può influenzare la trasmissione delle onde acustiche, causando un posizionamento impreciso. Per prevenire il problema, osservare l'orientamento del trasmettitore sott'acqua quando si usa il kit USBL.
6. Per ottenere un posizionamento accurato, usare il ricevitore del kit USBL a una profondità compresa tra 1 e 1,5 metri.
7. Prima dell'uso, ispezionare l'unità e verificare che le porte siano asciutte e pulite. Il sale e l'umidità possono corrodere i connettori. Se i connettori presentano macchie di umidità, sciacquarli con dell'acqua fresca e usare dei tovaglioli di carta o dei batuffoli di cotone per assorbire l'umidità.

Assistenza

In caso di domande o problemi tecnici, è possibile inviare un'e-mail al servizio di assistenza postvendita Chasing oppure contattarci sul nostro sito web ufficiale.

Servizio di assistenza postvendita sul sito web ufficiale:

<https://www.chasing.com/> >> Contact us >> Online Customer Support >> Click here

Indirizzo e-mail del servizio di assistenza postvendita:

support01@chasing-innovation.com per l'Europa;

support02@chasing-innovation.com per l'Asia e l'Oceania;

support03@chasing-innovation.com per il Sud America, il Nord America e l'Africa.

Specifiche

Dimensioni della staffa del trasmettitore	127 × 106 mm di diametro
Peso della staffa del trasmettitore	194 g
Dimensioni del ricevitore	Staffa: 127 × 106 mm di diametro
	Alloggiamento di comando: 100 × 72 mm di diametro
Peso del ricevitore	Staffa: 134 g
	Alloggiamento di comando: 249 g
Profondità di esercizio dell'alloggiamento di comando	Da 1 a 1,5 m
Temperatura di esercizio	Da -10 a 45 °C

CHASING

La presente guida può essere aggiornata senza preavviso.

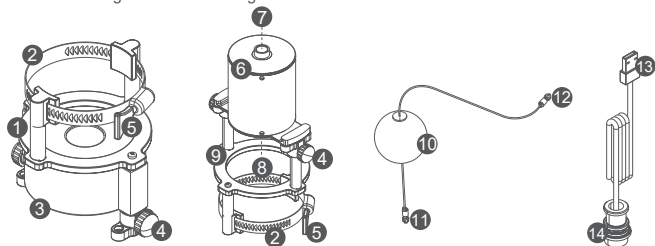
Visita il sito web ufficiale Chasing per scaricare l'ultima versione: <https://www.chasing.com>

CHASING USBL undervannsposisjoneringssett

NO For Cerulean ROV Locator Bundle Markll

Brukerhåndbok V1.0

CHASING USBL undervannsposisjoneringssett er et spesialtilpasset sett utviklet for enkelhets skyld å bære USBL-posisjoneringsmodul på CHASING M2 PRO nedsenkbar. Den kan realisere undervannsnøyaktige posisjoneringsfunksjonen til den nedsenkbare når den brukes sammen med forankringsstasjonen og adapterboksen (kontrollboks valgfritt). USBL-posisjoneringssystemet bruker trianguleringsprinsipp for å beregne koordinatposisjonen til nedsenkbar ved å sende og motta akustiske signaler fra sender og mottaker.



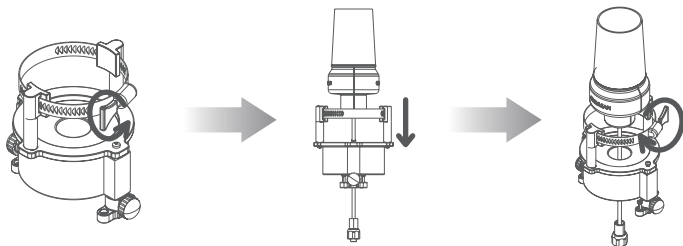
- Senderkomponent
- Mottakerkomponent
- Tilkobling av linjekomponent
- Komponent for oppgraderingslinje

- | | | |
|----------------------|--|--|
| 1. Senderbrakett | 7. Grensesnitt over styreskapet | 12. Tilkoblingsadapterboks/kontrollboksplugg |
| 2. Bøyle | 8. Grensesnitt under styreskapet | 13. USB-grensesnitt |
| 3. Oppdriftsmodul | 9. Mottakersen | 14. ROV Locator-grensesnitt |
| 4. Tommelskrue | 10. Flytende ball | |
| 5. Bevegelig håndtak | 11. Plugg over tilkoblingskontrollskapet | |
| 6. Kontrollskap | | |

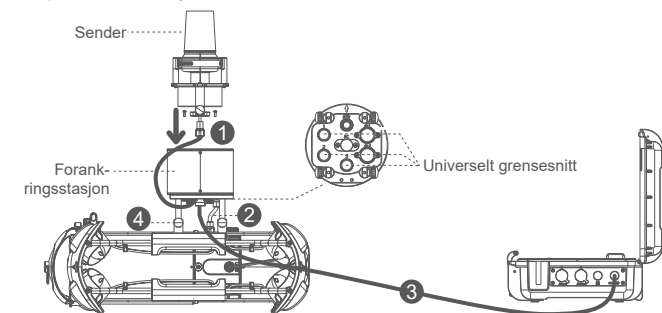
Installasjon og tilkobling

Avsender

1. Pass på at den nedsenkbare er slått av først, dreier det bevegelige håndtaket på senderkomponenten mot klokken til avslappet tilstand. For ROV Locator-senderen som vist, må du først føre tilkoblingsledningen til senderen gjennom det sentrale hullet i oppdriftsmaterialet, og deretter sette senderen inn i bøylene, som bare klemmer det blå endeskillet på senderen, og roter deretter bøylens bevegelige håndtak med klokken til låst tilstand.

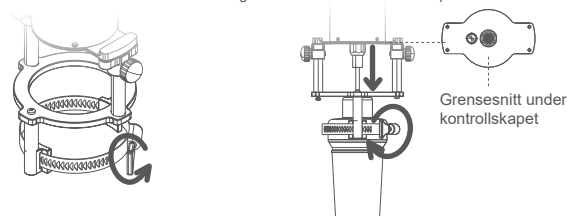


2. Monter senderkomponenten med senderen på dokkingstasjonen med fire reservedeler M3*8 skruer: ① Koble senderens tilkoblingsledning til det universelle firekjerners grensesnittet til dokkingstasjonen, ② koble dokkingstasjonens "ROV" -grensesnitt med grensesnittet over det nedsenkbare (ved siden av SD-kortsporet) med oppdriftsline, og ③ koble dokkingstasjonens "RC" grensesnitt til "ROV" -grensesnittet på høyre side av adapterboksen. ④ Fest deretter dokkingstasjonen på den nedsenkbare (se dokkingstasjonshåndboken for trinn). På dette tidspunktet er installasjonen av den nedsenkbare senderen fullført.

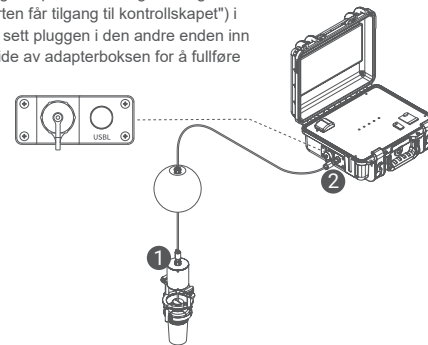


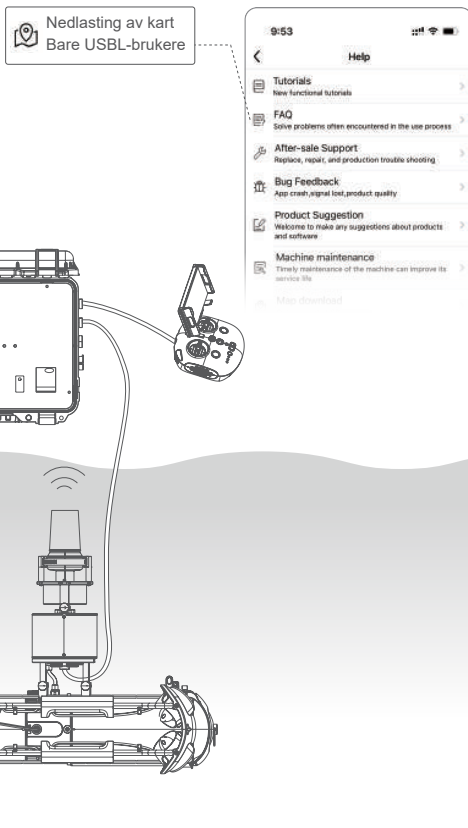
Mottaker

3. Drei det bevegelige håndtaket på mottakerkomponenten mot klokken til den avslappede tilstanden, og plasser deretter ROV Locator-mottakeren inn i bøylene som vist for å få bøylene til å klemme det blå endehuset på mottakeren, og roter deretter bøylens bevegelige håndtak med urviseren til låst tilstand. Koble deretter kontakten til mottakeren til grensesnittet under kontrollskapet.



4. ① Sett pluggen over tilkoblingsstyringskapet til tilkoblingsledningskomponenten (med logoen til "denne porten får tilgang til kontrollskapet") i grensesnittet over kontrollskapet, ② sett pluggen i den andre enden inn i "USBL" -grensesnittet på venstre side av adapterboksen for å fullføre installasjonen av adapterboksen og mottakeren for å starte opp den nedsenkbare. USBL undervannsposisjoneringsfunksjonen kan brukes gjennom APPEN. Før du bruker det, last ned det frakoblede kartet fra hjelp-menyen i APPEN.





Forholdsregler

1. Hvis Cerulean ROV Locator må oppgraderes, kan du se den offisielle Ceruleansonar-dokumentasjonen eller besøke den offisielle Ceruleansonar-nettsiden nedenfor for støttejenester. <https://ceruleansonar.com/>
2. Dette settet er for øyeblikket bare tilgjengelig for CHASING M2 PRO nedsenkbare og må brukes med CHASING dokkingstasjoner og adapterbokser (kontrollbokser). Se den tilsvarende brukerhåndboken for detaljert beskrivelse av forankringstasjon og adapterbokser (kontrollboks).
3. Monter og koble til CHASING USBL undervannsposisjoneringssett når den nedsenkbare og adapterboksen (kontrollboksen) er slått av, og sørg for at alle tilkoblingsledningsplugger er koblet til og mutrene er strammet før lansering.
4. For å bruke posisjoneringsfunksjonen, må du først laste ned det frakoblede kartet fra APPEN.
5. Ved bruk av USBL for undervannsposisjonering er det nødvendig å observere senderens orientering i vannet, for å unngå unøyaktig posisjonering forårsaket av påvirkning av okklusjonen av det nedsenkbare på overføring av akustiske signaler.
6. USBL undervannsposisjoneringsmottaker skal brukes på en dybde på 1-1,5 meter under vann for å sikre nøyaktige posisjoneringsresultater.
7. Kontroller og hold apparatets gresnesnitt tørt og rent før bruk. Salt og fuktighet kan forårsake korrosjon av gresnesnittet. Hvis gresnesnittet har vannflekker, skyll stikkkontakten med ferskvann og absorber vannet i stikkkontakten med papirhåndklær eller bomullskuler.

Støtte

Hvis du har spørsmål eller tekniske problemer, kan du sende en e-post til CHASING etter salg eller kontakte oss via offisiell nettsidestøtte.

Offisiell nettsidestøtte for ettersalg:

<https://www.chasing.com/> >> Kontakt oss >> online kundeservice >>Klikk her</479>

E-postadresse etter salg: support01@chasing-innovation.com-Europa
support02@chasing-innovation.com --Asia &Oseania
support03@chasing-innovation.com- Nord- og Sør-Amerika og Afrika

Spesifikasjonsparametere

Dimensjon av senderkomponentbrakett	Diameter 127 mm × 106 mm
Vekt på senderkomponentbrakett	194 g
Mottakerkomponentens dimensjon	Brakett: diameter 127 mm × 106 mm Kontrollskap: diameter 100 mm × 72 mm
Vekt på mottakerkomponent	Brakett: 134 g Kontrollskap: 249 g
Driftsdybde for kontrollskap	1-1,5 m
Driftstemperatur	-10°C ~ 45°C

CHASING

Denne veiledningen kan oppdateres uten forvarsel.
Du kan gå til den offisielle nettsiden til CHASING for den nyeste versjonen:
<https://www.chasing.com>

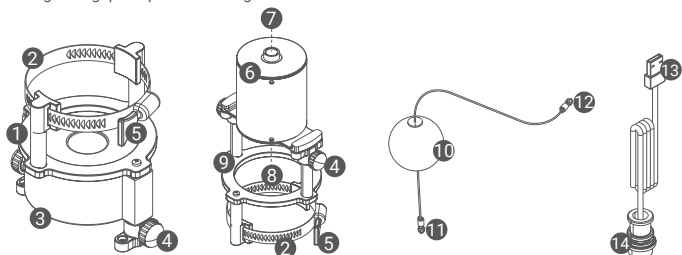
CHASING USBL-KIT

Gäller för Cerulean ROV Locator Bundle Mark II

SV

Bruksanvisning V1.0

CHASING USBL-KIT är en uppsättning kit-komponenter anpassade för att hjälpa användare att utrusta CHASING M2 PRO med en USBL-positioneringsmodul. Kitet går att använda med en dockningsstation och adapterbox (eller en kontrollkonsol) för att utföra noggrann undervattenspositionering för ROV-enhet. USBL-positioneringssystemet använder en sändare för att skicka akustiska vågsignaler och en mottagare för att ta emot akustiska vågsignaler enligt trianguleringsprincipen för att ange koordinaterna för en ROV-enhet.



· Sändarenhet

· Mottagarenhet

· Anslutningskabelenhet

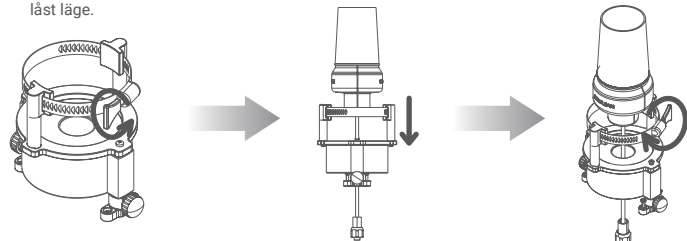
· Uppgradera kabelnhet

- | | | |
|----------------|------------------------------|---|
| 1. Sändarfäste | 6. Styrkabin | 11. Övre kontakt för anslutning till styrenheten |
| 2. Förankring | 7. Övre port på styrenhet | 12. Kontakt för anslutning till adapterbox eller kontrollkonsol |
| 3. Flytmodul | 8. Nedre port på styrkabinen | 13. USB-kontakt |
| 4. Tumskruv | 9. Mottagarfäste | 14. ROV Locator-kontakt |
| 5. Fri ände | 10. Kabellöte | |

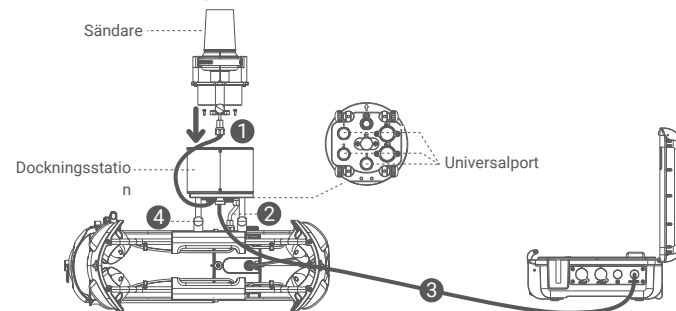
Montering och anslutning

På sändarsidan:

1. Kontrollera att ROV-enheten är avstängd. Vrid den fria änden på sändarenhetens förankring moturs för att lossa den. Placera sedan sändaren i förankringen. Kontrollera att förankringen exakt fäster det blå höljiet på sändaren. Vrid sedan den fria änden på förankringen medurs till låst läge.

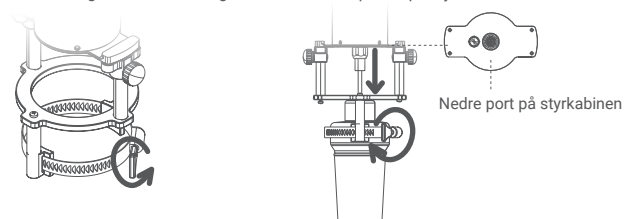


2. Ta sändarenheten med sändaren och installera den i dockningsstationen med fyra M3x8-skrivar. ① Anslut sändarens anslutningskabel till den 4-poliga universalporten på dockningsstationen. ② Anslut ROV-porten på dockningsstationen till den övre porten på ROV-enheten med kabeln. Den övre porten finns intill SD-kortplatsen. ③ Anslut RC-porten på dockningsstationen till ROV-porten på adapterboxens högra sida. ④ Fäst dockningsstationen på ROV-enheten. Mer information om stegen finns i dockningsstationens bruksanvisning. Sändaren är installerad på ROV-enheten.

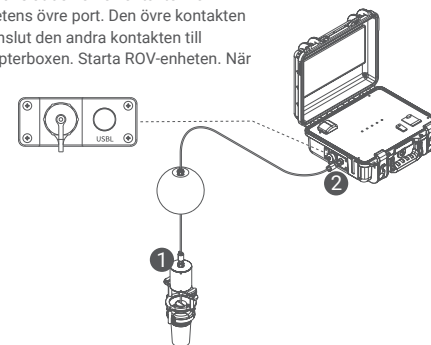


På mottagarsidan:

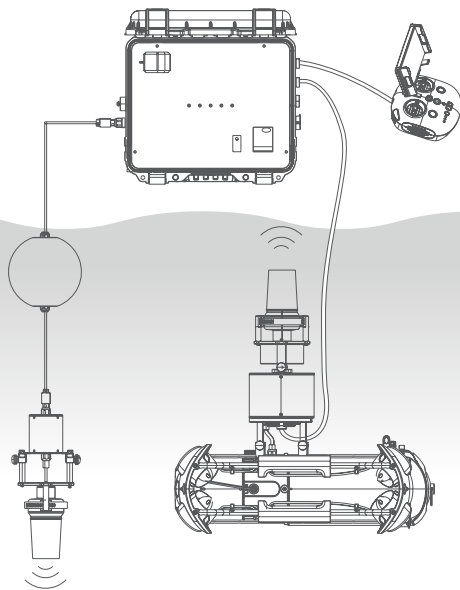
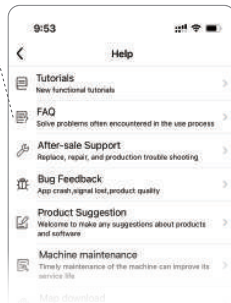
3. Vrid den fria änden på mottagarenhetens förankring moturs för att lossa den. Placera sedan ROV Locators mottagare i förankringen enligt bilden. Kontrollera att förankringen exakt fäster det blå höljiet på sändaren. Vrid sedan den fria änden på förankringen medurs till låst läge. Anslut anslutningskabeln till mottagaren till den nedre porten på styrenheten.



4. ① Ta anslutningskabelnheten och anslut den övre kontakten för anslutning till styrenheten i styrenhetens övre port. Den övre kontakten är märkt "Anslut till styrenhet". ② Anslut den andra kontakten till USB-porten på vänster sida av adapterboxen. Starta ROV-enheten. När ROV-enheten har startat går det att utföra åtgärder på ROV-enheten. Det går även att använda funktionen USBL-undervattenspositionering i appen när du har laddat ned offlinekartan från appens hjälpmeny.



Ladda ned karta
Endast USBL-användare



Specifikationer

Sändarfästets mått	127 mm × 106 mm i diameter
Sändarfästets vikt	194 g
Mottagarkomponentens mått	Fäste: 127 mm × 106 mm i diameter Styrenhet: 100 mm × 72 mm in diameter
Mottagarkomponentens vikt	Fäste: 134 g Styrenhet: 249 g
Styrenhetens driftdjup	1 till 1,5 m
Drifttemperatur	-10 °C till 45 °C

Försiktighetsåtgärder

1. Uppgradera Cerulean ROV Locator genom att läsa den officiella dokumentationen till Cerulean Sonar eller söka efter supporttjänster på Cerulean Sonars officiella webbplats på <https://ceruleansonar.com/>
2. Det här kitet är endast tillgängligt för CHASING M2 PRO och måste användas med en CHASING dockningsstation och adapterbox (eller kontrollkonsol). Mer information om dockningsstationen och adapterboxen (eller kontrollkonsolen) finns i bruksanvisningarna.
3. Innan du installerar CHASING USBL-KIT måste du säkerställa att ROV-enheten och adapterboxen (eller kontrollkonsolen) är fränkopplade från strömförsörjningen. Innan du använder ROV-enheten under vattnet måste du säkerställa att alla anslutningskablar är inkopplade på plats och att muttrarna är åtdragna.
4. Använd positioneringsfunktionen genom att ladda ned en offlinekarta från appen.
5. Om sändaren blockeras av ROV-enheten påverkas sändningen av akustiska vågsignaler och orsakar felaktiga positioneringsresultat. Förhindra detta genom att observera sändarens riktning under vattnet när du använder USBL-kitet.
6. Säkerställ korrekta positioneringsresultat genom att kontrollera att USBL-kitets mottagare används på ett djup mellan 1 till 1,5 meter under vattnet.
7. Undersök enheten och kontrollera att portarna är torra och rena innan du använder kitet. Salt och fukt kan orsaka korrosion på kontaktarna. Om kontaktarna är våta måste de sköljas i sötvatten och sedan torkas med pappershanddukar eller bomull för att absorbera fukten i kontaktarna.

Support

Om du har några frågor eller tekniska problem, skicka ett e-postmeddelande till Chasings kundtjänst eller kontakta oss på den officiella webbplatsen.

Kundtjänst på den officiella webbplatsen:

<https://www.chasing.com/> >> Contact us (Kontakta oss) >> Online Customer (Online-kund)Support >> Click here (Klicka här)

Kundtjänstens e-postadresser: support01@chasing-innovation.com för Europa, support02@chasing-innovation.com för Asien och Oceanien och support03@chasing-innovation.com för Sydamerika, Nordamerika och Afrika.

CHASING

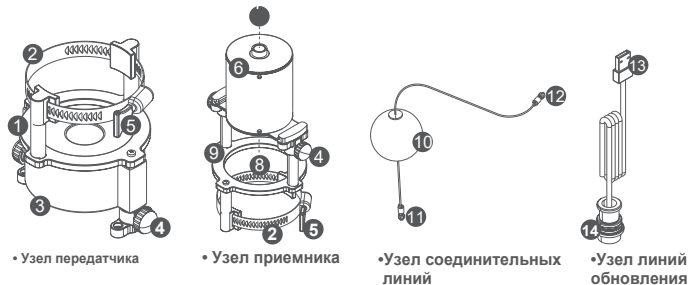
Denna guide kan uppdateras utan föregående meddelande.
Besök Chasings officiella webbplats för den senaste versionen: <https://www.chasing.com>

Погружной комплект для подводного позиционирования CHASING USBL

Подходит для Cerulean ROV Locator Bundle MarkII

Руководство пользователя V1.0

Погружной комплект для подводного позиционирования CHASING USBL представляет собой набор компонентов, специально настроенных и разработанных для облегчения погружения погружаемого аппарата CHASING M2 PRO с модулем позиционирования USBL. Его можно использовать с док-станцией и переходной коробкой (ящик управления по выбору) для реализации функции точного позиционирования погружаемого аппарата под водой. Система позиционирования USBL использует принцип треугольного позиционирования для измерения и расчета координатного положения погружаемого аппарата путем передачи и приема акустических сигналов от передатчика и приемника.

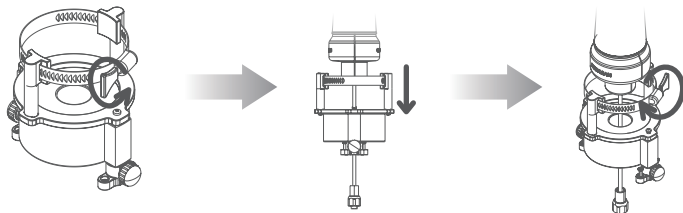


- 1. Кронштейн передатчика
- 2. Хомут
- 3. Модуль плавучести
- 4. Вручную затяните винты
- 5. Подвижная ручка
- 6. Кабина управления
- 7. Порт над кабиной управления
- 8. Порт под кабиной управления
- 9. Поддержка приёмного конца
- 10. Плавающий шар
- 11. Подключите штекер над кабиной управления
- 12. Подключите штекер переходной коробки/ящика управления
- 13. Порт USB
- 14. Порт ROV Locator

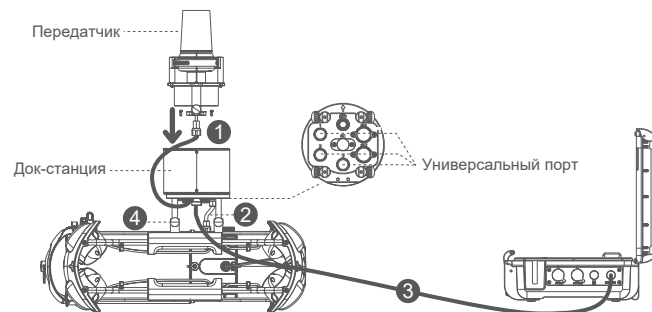
Установка и подключение

Передающий конец

1. Пожалуйста, убедитесь, что погружной аппарат находится в выключенном состоянии, поверните подвижную ручку хомута на узле передатчика против часовой стрелки в расслабленное состояние, а затем установите передатчик ROV Locator, как показано на рисунке. Сначала пропустите соединительный провод передатчика через центральное отверстие из плавучего материала, а затем вставьте передатчик в хомут. Хомут просто захватывает синюю концевую оболочку передатчика, затем поворачивает подвижную ручку хомута по часовой стрелке до заблокированного состояния.

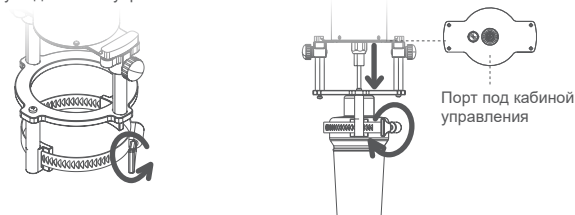


2. Установите узел передатчика с помощью 4 запасных винтов M3*8 на док-станции, ① Подключите соединительную линию передатчика к общему четырехядерному порту док-станции, ② Подключите порт «ROV» док-станции к порту над погружаемым аппаратом (рядом со слотом для SD-карты) с использованием линии плавучести и ③ Подключите порт «RC» док-станции к порту «ROV» на правой стороне переходной коробки. ④ Затем закрепите док-станцию на погружаемом аппарате (шаг операции см. в руководстве по док-станции). В это время завершается установка передатчика на конце погружаемого аппарата.

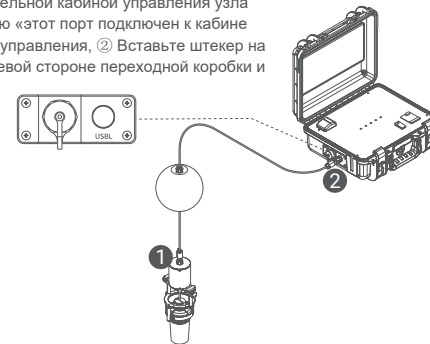


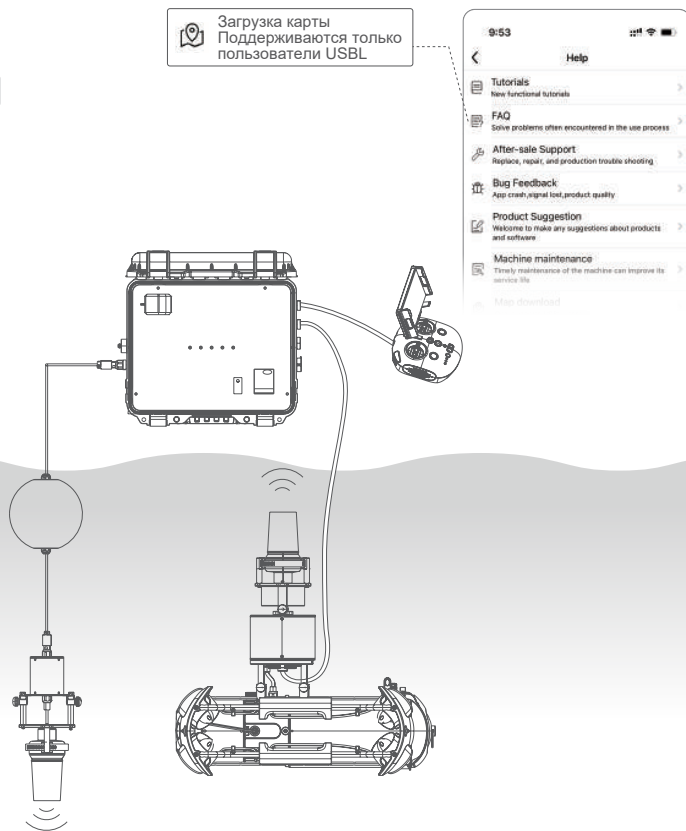
Приёмный конец

3. Поверните подвижную ручку хомута на узле приемника против часовой стрелки в расслабленное состояние, а затем поместите приемник ROV Locator в хомут, как показано на рисунке. Хомут просто захватывает синюю торцевую оболочку приемника, а затем поворачивает подвижную ручку хомута по часовой стрелке до заблокированного состояния. Затем подключите соединительную линию приемника к порту под кабиной управления.



4. ① Вставьте штекер над соединительной кабиной управления узла соединительных линий (с надписью «этот порт подключен к кабине управления») в порт над кабиной управления, ② Вставьте штекер на другом конце в порт «USBL» на левой стороне переходной коробки и завершите установку переходной коробки и приемного конца. Погружаемым аппаратом можно управлять после запуска и использовать функцию позиционирования USBL через приложение, перед использованием загрузите автономную карту из меню справки приложения.





Меры предосторожности

1. Если необходимо обновить Cerulean ROV Locator, пожалуйста, обратитесь к официальной документации Ceruleansonar или перейдите на официальный веб-сайт Ceruleansonar ниже для получения услуг поддержки. <https://ceruleansonar.com/>
2. В настоящее время этот комплект может использоваться только для погружаемого аппарата CHASING M2 PRO и должен использоваться с док-станцией и переходной коробкой (ящиком управления). Пожалуйста, обратитесь к соответствующему руководству пользователя для получения подробного описания док-станции и переходной коробки CHASING (ящика управления).
3. Пожалуйста, обязательно установите и подключите погружной комплект для подводного позиционирования CHASING USBL, когда погружной аппарат и переходная коробка (ящик управления) выключены. Перед запуском убедитесь, что вилки соединительной линии подключены, а гайки затянуты.
4. Чтобы использовать функцию позиционирования, вам необходимо сначала загрузить автономную карту из приложения.
5. При использовании подводного позиционирования USBL необходимо соблюдать ориентацию передатчика в воде, чтобы избежать блокировки погружаемым аппаратом и влияния на передачу акустического сигнала, что приведет к неточному позиционированию.
6. Приёмный конец подводного позиционирования USBL должны использоваться на глубине 1–1,5 м под водой для обеспечения точных результатов позиционирования.
7. Перед использованием проверьте и держите порт корпуса сухим и чистым. Соль и влага могут привести к коррозии порта. Если на порте появятся пятна от воды, обязательно промойте порт свежей водой и высосите воду из порта бумажным полотенцем или ватным тампоном.

Поддержка

Если у вас есть какие-либо вопросы или технические проблемы, пожалуйста, отправьте электронное письмо, чтобы связаться с нами после продажи или свяжитесь с нами через службу поддержки официального сайта.

Поддержка официального сайта после продажи:

<https://www.chasing.com/> >> Свяжитесь с нами>>Онлайн-служба поддержки клиентов>> Нажмите здесь

Адрес электронной почты после продажи:

support01@chasing-innovation.com--Европа
support02@chasing-innovation.com-- Азия и Океания
support03@chasing-innovation.com--Северная и Южная Америка и Африка

Параметры спецификации

Размер кронштейна ула передатчика	Диаметр 127 мм × 106 мм
Вес кронштейна ула передатчика	194 г
Размер узла приемника	Кронштейн: диаметр 127 мм × 106 мм
	Кабина управления: диаметр 100 мм × 72 мм
Вес узла приемника	Кронштейн: 134 г
	Кабина управления: 249 г
Рабочая глубина кабины управления	1-1,5 м
рабочая температура	от -10 °C до 45 °C

CHASING

Данное руководство может быть обновлено без предварительного уведомления. Вы можете проверить последнюю версию на официальном сайте погружаемого аппарат:<https://www.chasing.com>