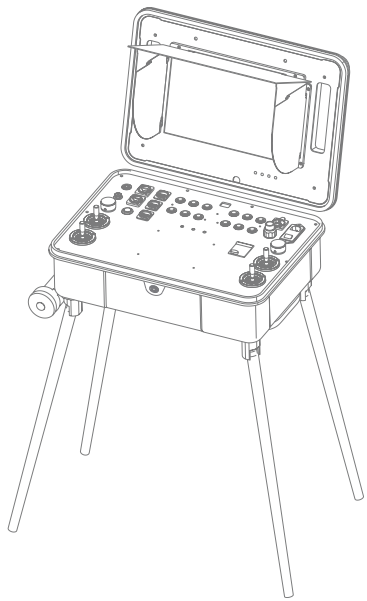
CHASING

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

CHASING Control Console

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

V1.0



CHASING

Contents

EN User Manual 03

CN 用户手册 09

HK 用戶手冊 15

JP ユーザーマニュアル 21

KR 사용 설명서 27

DE Benutzerhandbuch 33

ES Manual del usuario 39

FR Manuel Utilisateur 45

IT Manuale dell'utente 51

NO Bruksanvisning 57

SV Bruksanvisning 63

RU Руководство пользователя 69

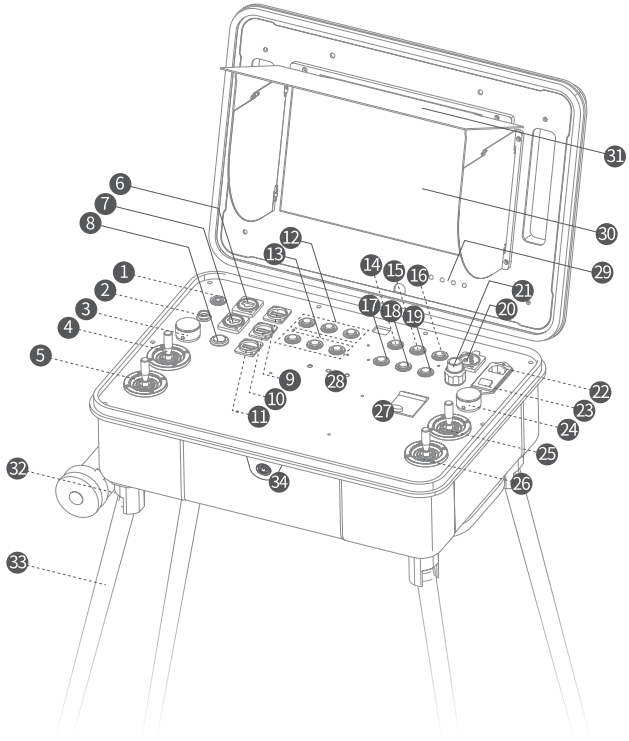
CHASING Control Console

EN

User Manual

V1.0

CHASING Control Console is a professional control platform designed for high-end professional users. The Aluminum-alloy shell is strong and durable. The built-in 13.3-inch 1080P display delivers real-time ROV underwater images, which are clearly visible in even direct sunlight.The ergonomic control platform, with a number of well-designed switches, buttons and interfaces, makes it can control ROV and USV simultaneously, as well as AC direct power supply, USBL, manipulator arm, image sonar, external lights and other professional accessories. Four brackets can be set separately to adapt to various terrains.With rollers at the bottom, it can be easily carried like a suitcase after folding. It can work anywhere easily.



1. Power Switch: Long press to turn on/off the control console power.
2. Standard Interface：The control console charging port, ROV tether port, handle port, and USBL receiver port .
3. ROV Left Angel Adjustment：Adjust the ROV pitch angle.
4. USV Left Control Sticks: Used to control the navigation of the USV.
5. ROV Left Control Sticks: Used to control the navigation of the ROV.
6. RJ45 Interface 1: 10/100Mbps Ethernet.
7. RJ45 Interface 2: 10/100Mbps Ethernet.
8. Lifting Platform: Control the ROV lifting platform of the USV.
9. USB Interface 1: USB2.0
10. USB Interface 2: USB2.0
11. USB Fast Charging Interface: QC3.0 charging interface.
12. USV Function Key Area
13. User Defined Function Key Area
14. ROV mount 1: Floodlight (press to adjust intensity), laser scaler (press to turn on/off), grabber claw (press and hold to turn on/off).

*Note: When attaching a grabber claw, press and hold ROV Mount 1 to activate it. You can then use the right-thumb wheel of ROV to control the grabber claw. Press and hold ROV Mount 1 again to deactivate the grabber claw. Now, the right-thumb wheel of ROV is restored to the mode for adjusting the ROV roll angle.

15. Photo/Video: Press and hold to switch between photo and video mode. Short press to take photos or record video.
16. Unlock: Unlock/Lock Motors
17. ROV mount 2: ROV accessories operation button (user-defined).
18. One-key reset: Short press to reposition the ROV return to a horizontal state/ Long press to switch control mode.
19. Led Control: Turn on/off the ROV fill light.
20. 12V DC Interface: 12VDC/3A output.
21. AC Power Output Interface: ROV AC Power Interface.
22. AC Power Socket: AC power input.
23. AC Power Switch: I=ON，O=OFF
24. ROV right thumb wheel: Adjust the ROV roll angle or control the grabber claw.
25. USV Right Control Sticks: Used to control the navigation of the USV.
26. ROV Right Control Sticks: Used to control the navigation of the ROV.
27. AC Power Protection Switch: Air protection switch and leakage protection switch.
28. Signal Indicator Light: Indicator light for control console, ROV and USV. The green light is always on when working.
29. Display Button: Adjust the parameters of the display screen.
30. Display: Touch screen.
31. Light Shield
32. Wheel
33. Removable bracket: used to support the control console.
34. Mechanical switch: It is used to power on/off the control console. After turning off the mechanical switch, there will be no operating current consumption.

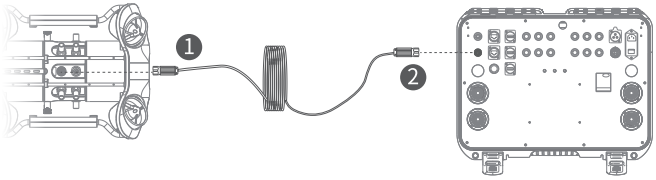
EN

Installation and connection

EN

When not connected to AC power supply:

① Connect one side of the tether to the 4-pin port (next to the SD card slot) on the upper part of the ROV module and tighten the fastening nuts. ② Connect the opposite end of the tether to the standard port on the control console and tighten the fastening nuts.

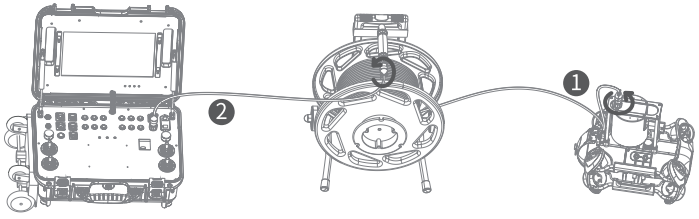


When connected to AC power supply:

(I) When the ROV is not docked

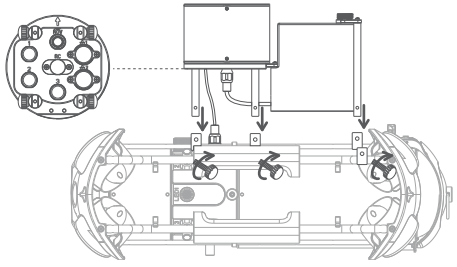
① Connect one side of the AC tether to the AC tether port on the upper part of the AC power module. Connect the 4-pin cable on the lower part of the AC power module to the 4-pin port on the ROV, and then tighten the fastening nuts.

② Connect the opposite end of the AC tether to the port 21 for AC power supply output on the control console and tighten the fastening nuts to complete the connection.



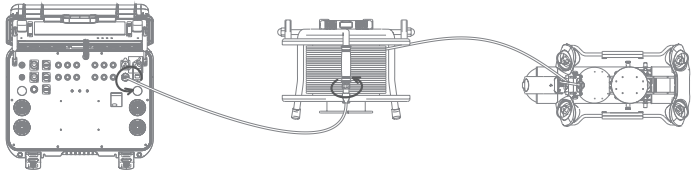
(II) When the ROV is docked

① Connect the 4-pin cable on the lower part of the AC power module to the "RC" port in the middle of the docking station. Use the tether to connect the "ROV" port on the upper part of the docking station and the 4-pin port on the ROV, and then tighten the fastening nuts.



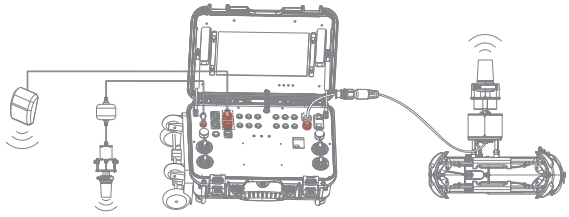
② Connect one side of the AC tether into the AC tether port on the upper part of the AC power module. Then connect the other side of the AC tether to the port 21 for AC power supply output on the control console, and tighten the fastening nuts to complete the connection.

EN



(III) When using the CHASING USBL KIT

Connect the external GPS to USB port 1 or USB port 2 on the control console panel.



Power ON

· Not using AC power supply

Press the mechanical switch ㉞ in the middle of the control console, and press and hold the power switch ① in the upper left corner of the control console panel for 1 second. At this time, the ROV will make a self-checking sound when starting up, and the touch screen of the control console will light up at the same time. After the touch screen is fully started, find CHASING GO1 App on the screen, click on it and enter the App control interface. Then, you can transmit the images in real time and operate the ROV normally.

· Using AC power supply

Press the mechanical switch ㉞ in the middle of the control console, and then press the Power button 23 next to the AC Y-type socket on the panel of the control console to reach the I state and power on , and then complete the startup operation with reference to the steps for not using AC power supply. When a AC power supply is used, after the ROV is successfully connected to the App, it is required to enable the option "AC Power Switch" in the ROV Settings of the App.

*Note: For AC power supply system installation and operations, see the User Manual and tutorial of the AC power supply system on the website.

· When using the CHASING USBL KIT

Press the mechanical switch ㉞ in the middle of the control console, and press and hold the power switch ① in the upper left corner of the control console panel for 1 second. At this time, the ROV will make a self-checking sound when starting up, and the touch screen of the control console will light up at the same time. After the touch screen is fully started, find CHASING GO1 App on the screen, click on it and enter the App control interface. Then, you can get the real-time image transmission and GPS positioning signals and operate the ROV normally.

*Note: Please download the latest version of the CHASING GO1 App from the official website to support the external GPS.

Specifications

Control Console	
SIZE	484×375×178mm
WEIGHT	11 Kg
OPERATING TEMP	-10°C~45°C

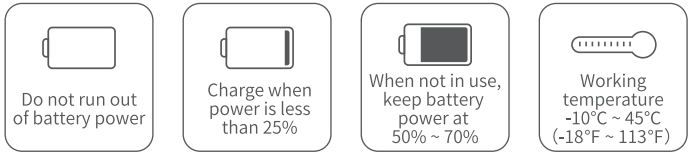
Screen	
SIZE	13.3 Inch
RESOLUTION	1920×1080
DISPLAY BRIGHTNESS	1000 cd/㎡

Interface	
INTERFACE	RJ45 × 2
	USB 2.0 Host × 2
	QC 3.0 USB ×1
AC INPUT	200 V ~ 240 V
AC OUTPUT	200 V ~ 240 V

Battery	
RUNTIME	8 hours maximum
BATTERY	226.8Wh
CHARGE TIME	8A charger: 2.5 hours

Charging Guidance

1.The CHASING Control Console supports 25.2V 2.9A and 25.2V 8A chargers for charging.
2. Red light indicates Charging, green light indicates fully charged.
3. Please disconnect the charger in time after charging is completed.
4. Please unplug the charger after charging.



Precautions

1. Please press the button on the upper right corner of the leakage protection switch every month to verify whether the protection switch is working properly.
2. Please take the control console lightly to avoid possible damage to screen or other parts.
3. Do not splash water or liquids on the control console to avoid damaging the hardware.Note that the warranty does not cover damage caused by immersion.
4. Visit our website to download the software upgrade package and offline map of your control console: www.chasing.com.

Support

If you have any questions or technical issues, send an email to the aftersales services of Chasing or contact us on the official website.
Aftersales support on the official website: https://www.chasing.com/ >> Contact us >> Online Customer Support >>Click here
Aftersales service email addresses: support01@chasing-innovation.com for Europe, support02@chasing-innovation.com for Asia and Oceania, and support03@chasing-innovation.com for South America, North America, and Africa.

CHASING

This guide may be updated without notice.
Visit the Chasing official website for the latest version: **https://www.chasing.com**

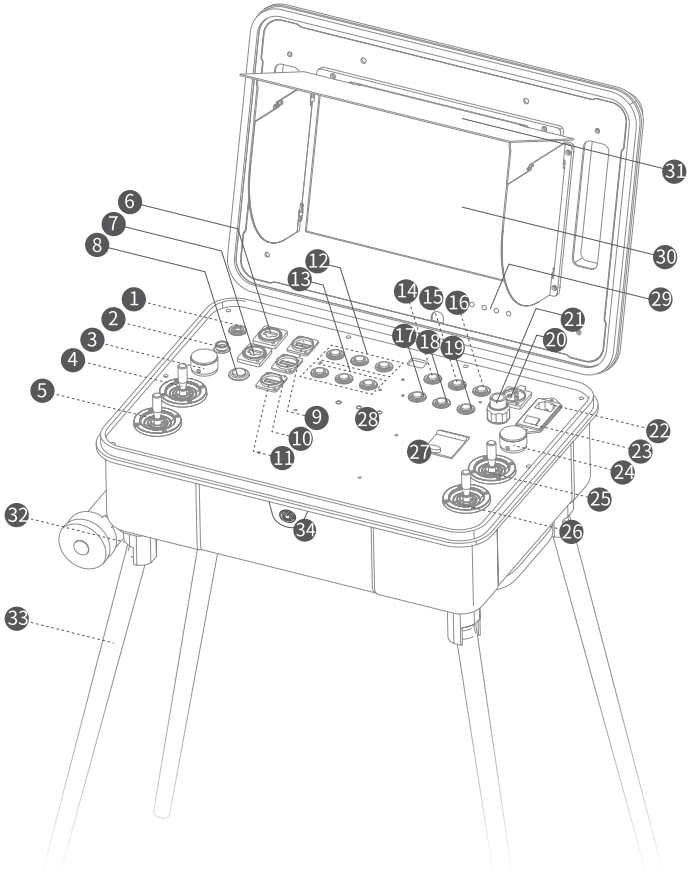
潜行高亮屏控制箱

CN

用户手册

V1.1

潜行高亮屏控制箱是潜行针对高端平台设计的专属高级配件，可以同时操控水下机器人、无人船、USBL、机械臂、多波束成像声呐、外置灯等多种配件，搭配AC供电配件可以实现潜航器的持久续航。即使在强烈日光下，特制的高亮屏依然画面清晰；符合人体工学设计的按键布局让操作更专业、更便利。高亮屏控制箱在通过线缆操控水下无人机同时，还能无线操控无人船，各个设备的实时视频显示在屏幕上。



1. 电源开关：控制箱的电源开关，长按开关机
2. 标准接口：控制箱的充电口、ROV浮力线接口、手柄接口和USBL接收端接口
3. ROV左拨轮：调节ROV俯仰角度
4. 无人船左摇杆：控制无人船前进、后退、左转、右转
5. ROV左摇杆：控制ROV前进、后退、左转、右转
6. RJ45接口1：以太网10/100Mbps
7. RJ45接口2：以太网10/100Mbps
8. 升降台：控制无人船的ROV升降平台
9. USB接口1：USB2.0
10. USB接口2：USB2.0
11. USB手机快充接口：手机QC3.0充电接口
12. 无人船功能键区
13. 用户自定义功能键区
14. ROV挂载1：探照灯（短按切换档位）、激光卡尺（短按开关）、机械臂（长按开关）

* 注：搭载机械臂时，长按ROV挂载1打开机械臂功能后，此时可用ROV右拨轮来控制机械臂开合；再次长按ROV挂载1可关闭机械臂功能，此时ROV右拨轮恢复为调节ROV横滚角度。

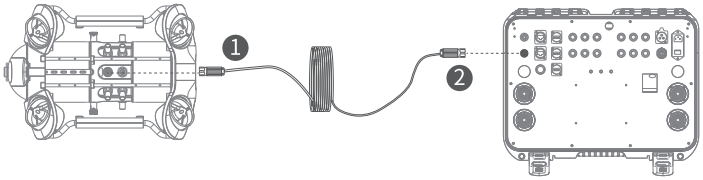
15. 拍照/录像：长按切换拍照/录像，短按拍照/录像
16. 解锁键：解锁/锁定电机
17. ROV挂载2：ROV配件操作按键（用户自定义）
18. 一键回正：任意姿态下，可让ROV回至水平状态，长按进行操控模式切换
19. 灯光键：开关潜航器补光灯
20. 12V DC接口：12VDC/3A 输出
21. AC供电输出接口：ROV AC电源接口
22. AC供电品字插座：AC电源输入
23. AC供电开关：I代表开，O代表关
24. ROV右拨轮：调节ROV横滚角度/控制机械臂开合
25. 无人船右摇杆：控制无人船左右平移
26. ROV右摇杆：控制ROV上浮、下潜、左右平移
27. AC电源保护开关：空气保护开关+漏电保护开关
28. 工作指示灯：控制箱、ROV、无人船的指示灯，正常工作时绿灯常亮
29. 显示屏按键：调节显示屏的参数
30. 显示屏：触摸显示屏
31. 遮光罩
32. 拉杆轮
33. 可拆卸支架：用于支撑控制箱
34. 机械开关：用于控制箱断电/上电操作，关闭机械开关后，将不产生工作电流消耗

CN

安装与连接

未使用 AC 供电系统时：

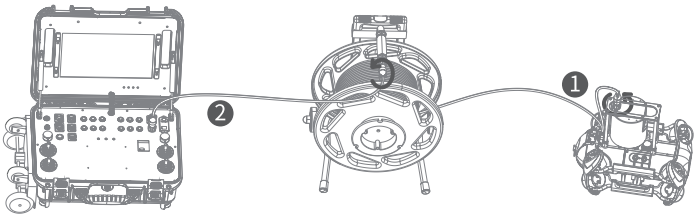
① 将浮力线一端接插头接入潜航器的上方四芯接口（SD 卡槽旁边），并拧好紧固螺母；②再将浮力线另一端接插头接入控制箱 2 标准接口，并拧好紧固螺母。



使用 AC 供电系统时：

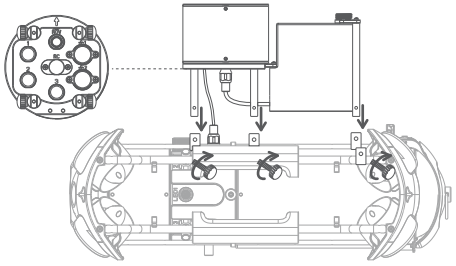
(一) 潜航器未使用扩展坞时

① 将 AC 浮力线一端接插件接入接入 AC 供电模块的上方 AC 浮力线接口，AC 供电模块下方的四芯连接线接入潜航器上方四芯接口，并拧好紧固螺母。
② 将 AC 浮力线的另一端接插件接入控制箱 21 AC 供电输出接口并拧好紧固螺母，完成连接。

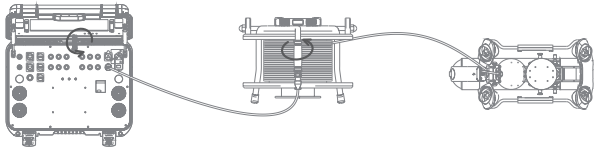


(二) 潜航器使用扩展坞时

① 将 AC 供电模块下方四芯连接线插入扩展坞中间“RC”接口，然后将扩展坞上方ROV”接口与潜航器上方四芯接口通过浮力线连接，并拧好紧固螺母。

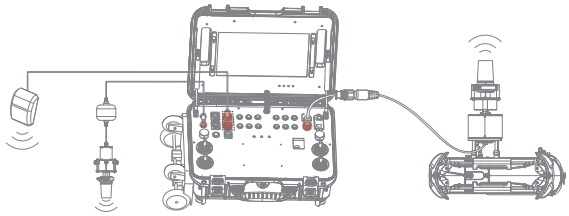


② 将 AC 浮力线一端接插件接入接入 AC 供电模块的上方 AC 浮力线接口，然后将 AC 浮力线另一端接插件接入控制箱 21 AC 供电输出接口并拧好紧固螺母，完成连接。



(三) 使用USBL水下定位套件时

将外置GPS接入控制箱面板上的USB接口1或者USB接口2.



开机

·未使用AC供电
短按控制箱体中间的机械开关㉞，然后长按控制箱面板左上角的电源开关①1秒，此时潜航器开机发出自检声，同时控制箱触控屏亮起，等待触控屏完全启动后，在界面中找到CHASING GO1 App，点击打开并进入App操控界面，然后即可获取实时图传并正常操控机器。

·使用AC供电
短按控制箱体中间的机械开关㉞，然后按下控制箱面板AC品字插座旁边的电源键23至I状态以通电，然后参考未使用AC供电的步骤完成开机即可。当使用AC供电功能时，在ROV与App连接成功后，需在App潜航器设置中打开AC供电开关选项。

*注：AC供电系统更详细的安装与使用方式请见于AC供电系统的用户手册和官网教学。

·使用USBL水下定位套件

短按控制箱体中间的机械开关㉞，然后长按控制箱面板左上角的电源开关①1秒，此时潜航器开机发出自检声，同时控制箱触控屏亮起，等待触控屏完全启动后，在界面中找到CHASING GO1 App，点击打开并进入App操控界面，然后即可获取实时图传及GPS定位信号并正常操控机器。

*注：请在官网下载最新版本的CHASING GO1 App，以便支持使用外置GPS。

规格参数

控制箱	
尺寸	484×375×178mm
重量	11 Kg
工作温度	-10°C~45°C

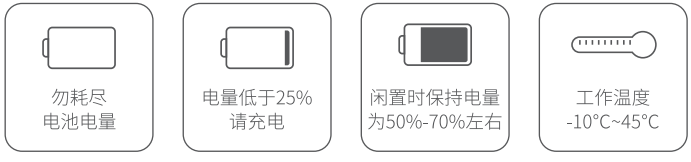
屏幕	
屏幕尺寸	13.3 英寸
屏幕分辨率	1920×1080
屏幕亮度	1000 cd/㎡

接口	
接口	RJ45 × 2
	USB 2.0 Host × 2
	QC 3.0 USB ×1
AC 输入	200 V ~ 240 V
AC 输出	200 V ~ 240 V

电池	
续航时间	最长可达8小时
电池	226.8Wh
充电时间	8A充电器： 2.5小时

充电指导

1. 操控箱支持25.2V 2.9A和25.2V 8A充电器充电。
2. 充电器指示灯亮红灯表示正常充电，绿灯代表充电完成。
3. 充电完成后，请及时拔掉充电器。



注意事项

1. 每隔一个月按下漏电保护开关右上角按钮，验证保护开关是否正常工作。
2. 控制箱请轻拿轻放，避免外力挤压和磕碰，以免损坏屏幕或其他部件。
3. 控制箱请避免接触液体和水，以免进水损伤硬件，由于浸液导致的损坏不在保修范围内。
4. 控制箱的软件升级和离线地图下载请参考官网： www.chasing.com

CN

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-inno vation.com --亚洲&大洋洲
support03@chasing-inno vation.com-- 南北美洲&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**

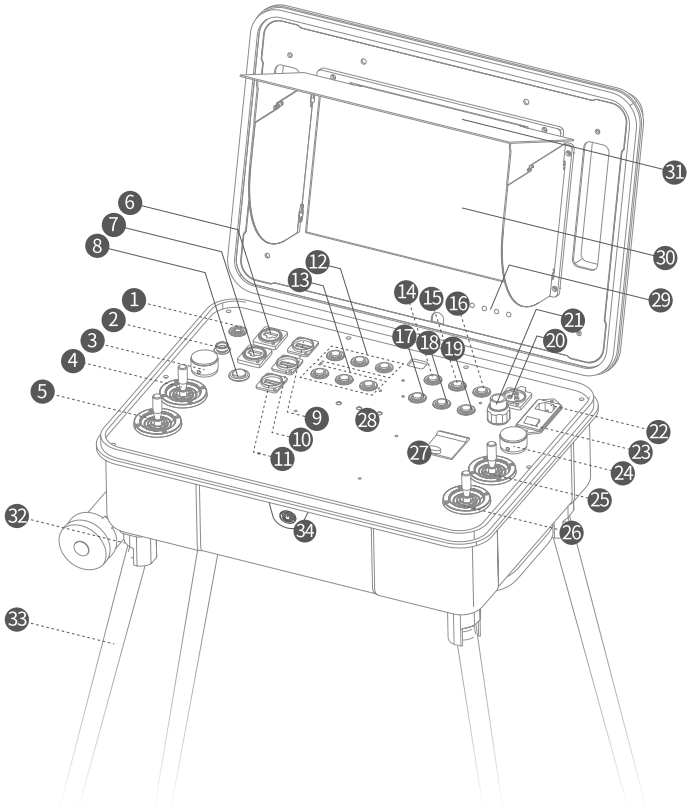
CHASING控制台

HK

用戶手冊

版本1.0

Chasing控制台是一個為進階專業用戶而設計的專業控制平台。鋁合金外殼堅固而耐用。內置的13.3吋1080P顯示幕可以提供即時遙控潛水器水底影像，即使在陽光直射下亦清晰可見。此符合人體工程學的控制平台，加上精心設計的開關、按鈕及介面，使其可同時控制遙控潛水器及USV，以及AC直接供電、USBL、操縱臂、影像聲納、外部燈光及其他專業配件。四個支架可以分別設定，以適應各種地形。底部設有滾輪，折疊後可以像行李箱一樣方便攜帶。其可在任何地方從容操作。



HK

1. 電源開關：長按以打開/關閉控制台電源。
2. 標準介面：控制箱的充電口、ROV 浮力線介面、手柄介面和 USBL 接收端介面
3. 遙控潛水器左側角度調整：調整遙控潛水器俯仰角度。
4. USV左操縱杆：用作控制USV航行。
5. 遙控潛水器左操縱杆：用作控制遙控潛水器航行。
6. RJ45介面1：10/100Mbps以太網絡。
7. RJ45介面2：10/100Mbps以太網絡。
8. 升降平台：控制USV的遙控潛水器升降平台。
9. USB介面1：USB2.0
10. USB介面2：USB2.0
11. USB快速充電介面：QC3.0充電介面。
12. USV功能主要範圍。
13. 用戶自定義功能按鍵區域。
14. 遙控潛水器支架1:採照燈（短按切換檔位）、鐳射卡尺（短按開關）、機械臂（長按開關）。

* 注：搭載機械臂時，長按 ROV 掛載 1 開啟機械臂功能後，此時可用 ROV 右撥輪來控制機械臂開合；再次長按 ROV 掛載 1 可關閉機械臂功能，此時 ROV 右撥輪恢復為調節 ROV 橫滾角度。

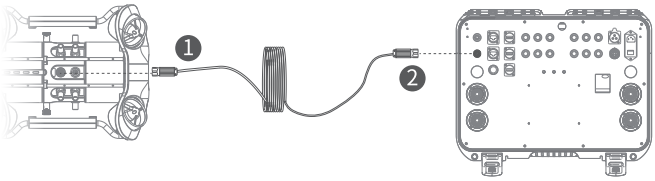
15. 照片/影片：長按切換拍照 / 錄影，短按拍照 / 錄影
16. 解鎖：解鎖/鎖定摩打
17. 遙控潛水器支架2：遙控潛水器附件操作按鈕（用戶自定義）。
18. 一鍵重設:短按以將遙控潛水器重新定位回水平狀態/長按切換控制模式。
19. LED控制：開關潛航器補光燈。
20. 12V直流電介面：12VDC/3A輸出。
21. 交流電源輸出介面：遙控潛水器交流電源介面。
22. 交流電源插座：交流電源輸入。
23. 交流電源開關：I=開，O=關。
24. ROV 右撥輪：調節 ROV 橫滾角度 / 控制機械臂開合。
25. USV右操縱杆：用作控制USV航行。
26. 遙控潛水器右操縱杆：用作控制遙控潛水器航行。
27. 交流電源保護開關：空氣保護開關及漏電保護開關。
28. 訊號指示燈：控制台、遙控潛水器及USV指示燈。於運作時綠燈將一直亮著。
29. 顯示按鈕：調整顯示幕的參數。
30. 顯示：輕觸式螢幕。
31. 光盾
32. 滾輪
33. 可移動支架：用於支撐控制台。
34. 機械開關：用於控制台斷電/通電操作，關閉機械開關後，將不再消耗電力。

安裝與連接

HK

未使用 AC 供電系統時：

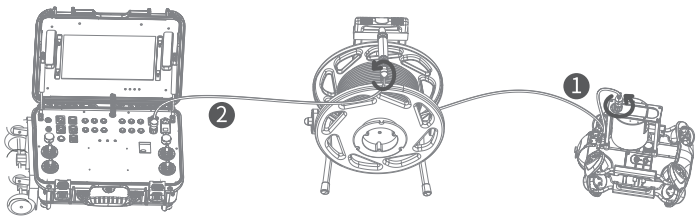
① 將浮力線一端接插頭接入潛航器的上方四芯介面（SD 卡槽旁邊），並擰好緊固螺母；②再將浮力線另一端接插頭接入控制箱 2 標準介面，並擰好緊固螺母。



使用 AC 供電系統時：

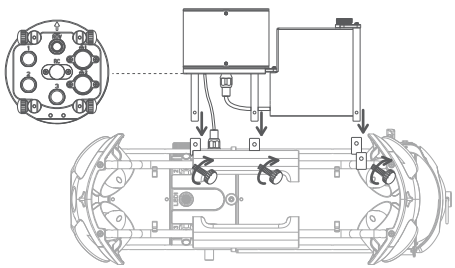
(一) 潛航器未使用擴充套件塢時

① 將 AC 浮力線一端接外掛接入接入 AC 供電模組的上方 AC 浮力線介面，AC 供電模組下方的四芯連線線接入潛航器上方四芯介面，並擰好緊固螺母。
② 將 AC 浮力線的另一端接外掛接入控制箱 21 AC 供電輸出介面並擰好緊固螺母，完成連線。



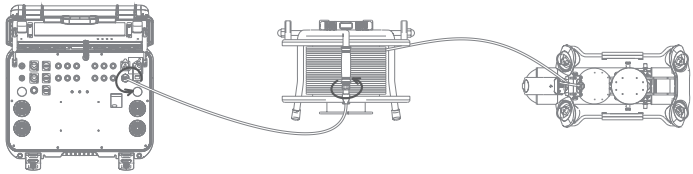
(二) 潛航器使用擴充套件塢時

① 將 AC 供電模組下方四芯連線線插入擴充套件塢中間「RC」介面，然後將擴充套件塢上方「ROV」介面與潛航器上方四芯介面透過浮力線連線，並擰好緊固螺母。



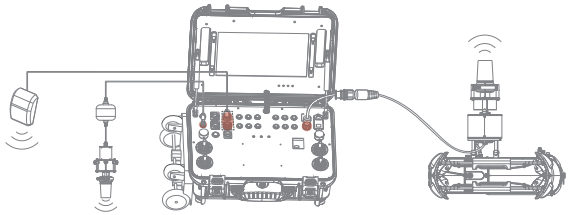
② 將 AC 浮力線一端接外掛接入接入 AC 供電模組的上方 AC 浮力線介面，然後將 AC 浮力線另一端接外掛接入控制箱 21 AC 供電輸出介面並擰好緊固螺母，完成連線。

HK



(三) 使用USBL水下定位套件時

將外接GPS接入控制台面板上的USB介面1或USB介面2。



打開電源

不使用交流電源

短按控制台體中間的機械開關㉞，然後長按控制台面板左上角的電源開關①1秒，此時潛航器開機發出自檢聲音，同時控制台觸控式螢幕亮起，等待觸控式螢幕完全啟動後，在介面中找到CHASING GO1 App，點選後開啟並進入App操控介面即可獲取即時影像並正常操控機器。

• 使用 AC 供電

短按控制台體中間的機械開關㉞，然後按下控制台面板AC品字插座旁的電源鍵23至I狀態以通電，並參考未使用AC供電之步驟完成開機即可。當使用AC供電功能時，在ROV與App連接成功後，需在App潛航器設定中開啟AC供電開關選項。

* 注：AC 供電系統更詳細的安裝與使用方式請見於 AC 供電系統的使用者手冊和官網教學。

• 使用USBL水下定位套件時

短按控制台體中間的機械開關㉞，然後長按控制台面板左上角的電源開關①1秒，此時潛航器開機發出自檢聲音，同時控制台觸控式螢幕亮起，等待觸控式螢幕完全啟動後，在介面中找到CHASING GO1 App，點選開啟並進入App操控介面即可獲取即時影像及GPS定位訊號並正常操控機器。

* 注：請至官網下載CHASING GO1 App最新版本，以支援使用外接GPS。

規格

控制台	
尺寸	484×375×178mm
重量	11公斤
操作溫度	−10°C~45°C

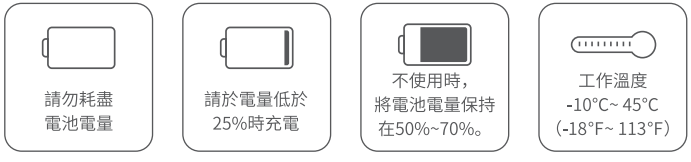
介面	
介面	RJ45×2
	USB 2.0主機× 2
	QC 3.0 USB×1
交流輸入	200 V ~ 240 V
交流輸出	200 V ~ 240 V

屏幕	
尺寸	13.3吋
解像度	1920×1080
顯示亮度	1000 cd/㎡

電池	
運作時間	最長可達 8 小時
電池	226.8Wh
充電時間	8A 充電器：2.5 小時

充電指南

1. CHASING控制台支援以25.2V 2.9A及25.2V 8A充電器進行充電。
2. 紅燈表示充電正常，綠燈表示充電完成。
3. 充電結束後，請及時拔除充電器。
4. 充電後請拔除充電器插頭。



注意事項

1.每個月按下漏電保護開關右上角按鈕，以驗證保護開關是否正常運作。
2.請小心輕放，以避免屏幕或其他部件潛在受損。
3.請勿將水份或液體濺到控制台，以免損壞硬件，由於浸液導致的損壞不在保修範圍內。
4. 控制箱的軟體升級和離線地圖下載請參考官網：www.chasing.com

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-inno vation.com --亞洲&大洋洲
support03@chasing-inno vation.com-- 南北美洲&非洲

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

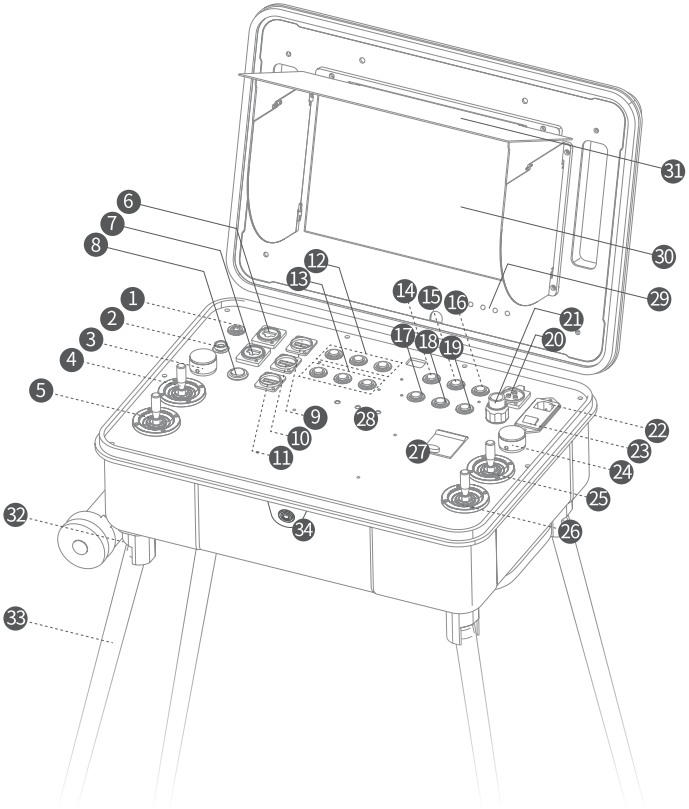
CHASINGコントロールコンソール

JP

ユーザーマニュアル

V1.0

CHASINGコントロールコンソールは、ハイエンドのプロユーザー向けに設計されたプロフェッショナルコントロールプラットフォームです。アルミパネルは、丈夫で耐久性に優れています。内蔵の13.3インチ 1080Pディスプレイは、ROVの水中映像をリアルタイムで表示し、直射日光の下でもクリアな映像を提供します。人間工学に基づいて設計されたコントロールプラットフォームは、各種スイッチ、ボタン、インターフェースを備えており、ROVとUSVを同時にコントロールできるだけでなく、AC電源モジュール、USBL、ロボットアーム、マルチビームイメージングソナー、外部ライトなどの高度なアクセサリをコントロールすることができます。4つのブラケットをそれぞれセットすることで、様々な地形でも設置可能です。底面にはキャスターが付いており、折りたたんだ後はスーツケースのように簡単に持ち運ぶことができます。どこでも簡単にご使用いただけます。



1. パワースイッチ：長押しすると、コントロールコンソールのパワーをオン/オフに切り替えます。
2. 標準インターフェース：コントロールコンソール充電ポート、ROVテザーポート、ハンドルポート、USBLレシーバポート。
3. ROV左アングル調整：ROVのピッチ角を調整します。
4. USV左コントロールスティック：USVのナビゲーションを制御するために使用します。
5. ROV左コントロールスティック：ROVのナビゲーションを制御するために使用します。
6. RJ45インターフェース 1：10/100Mbpsのイーサネットです。
7. RJ45インターフェース 2：10/100Mbpsのイーサネットです。
8. リフティングプラットフォーム：USVのROVリフティングプラットフォームを制御します。
9. USBインターフェース 1: USB2.0
10. USBインターフェース 2: USB2.0
11. USB高速充電インターフェース：QC3.0充電インターフェイスです。
12. USV機能キーエリア
13. ユーザー定義のファンクションキーエリアです。
14. ROVマウント1：フラッドライト (押して輝度を調整する)、レーザースケーラー (押してオンオフする)、グラバークロー (長押ししてオンオフする)

*注意：グラバークローを取り付ける際は、ROVマウント1を長押しして起動します。すると、ROVの右サムホイールを使用して、グラバークローを制御できます。もう一度ROVマウント1を長押しすると、グラバークローが解除されます。すると、ROVの右サムホイールが、ROVロール角の調整モードに復帰します。

15. フォト/ビデオ：長押しすると、写真モードと動画モードが切り替わります。短く押すと、写真が撮影されたり動画が録画されます。
16. ロック解除：モーターのロックを解除/ロックします。
17. ROVマウント2：ROVアクセサリの操作ボタン（ユーザー定義）です。
18. ワンキーリセット：短押しでROVが水平状態に戻り、長押しで制御モードが切り替わります。
19. LEDコントロール：ROVフィルライトがオンオフします。
20. DC12Vインターフェイス：DC12V/3A出力です。
21. ACパワー出力インターフェース：ROVのACパワーインターフェースです。
22. ACパワーソケット：ACパワーを入力します。
23. ACパワースイッチ：I=オン、O=オフに切り替えます。
24. ROV右サムホイール：ROVのロール角を調整したり、グラバークローを制御します。
25. USV右コントロールスティック：USVのナビゲーションを制御するために使用します。
26. ROV右コントロールスティック：ROVのナビゲーションを制御するために使用します。
27. ACパワー保護スイッチ：エアプロテクションスイッチとリークプロテクションスイッチです。
28. シグナルインジケータライト：コントロールコンソール、ROV、USVのインジケータランプです。動作中は常に緑色のランプが点灯しています。
29. ディスプレイボタン：ディスプレイ画面のパラメータを調整します。
30. ディスプレイ：タッチスクリーンです。
31. 日除けフード
32. ホイール
33. 取り外し対応ブラケット：コントロールコンソールを支えるために使用します。
34. 機械的スイッチ：ボックスの電源オフ/電源オンの操作を制御し、機械のスイッチをオフにした後、動作電流の消費が生じない。

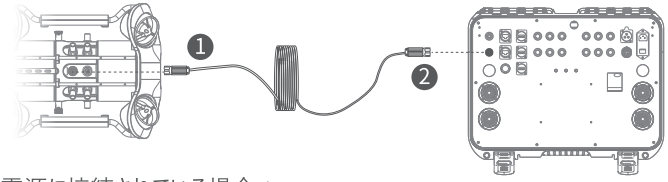
JP

インストールと接続

JP

AC電源に接続されていない場合：

① テザーの一方を、ROVモジュール上部の4ピンポート (SDカードスロットの横) に接続し、固定ナットを締め付けます。② テザーの他方を、コントロールコンソールの標準ポートに接続し、固定ナットを締め付けます。

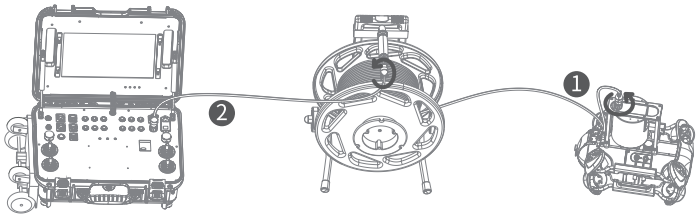


AC電源に接続されている場合：

(I) ROVがドッキングされていない場合

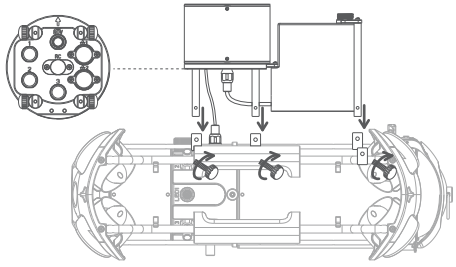
① ACテザーの片方を、AC電源モジュール上部のACテザーポートに接続します。AC電源モジュール下部の4ピンケーブルを、ROVの4ピンポートに接続し、固定ナットを締め付けます。

② ACテザーの他方を、コントロールコンソールのAC電源出力のポート21に接続し、固定ナットを締め付けて接続を完了します。



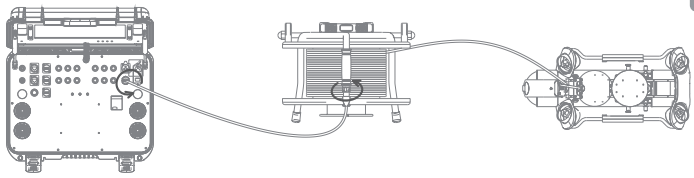
(II) ROVがドッキングされている場合

① AC電源モジュール下部の4ピンケーブルを、ドッキングステーション中央の「RC」ポートに接続します。テザーを使用して、ドッキングステーション上部の「ROV」ポートとROVの4ピンポートを接続し、固定ナットを締め付けます。



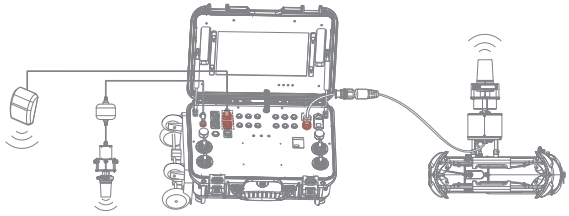
② ACテザーの片方をAC電源モジュールのACテザーポートに接続します。次に、ACテザーの他方を、コントロールコンソールのAC電源出力のポート21に接続し、固定ナットを締め付けて接続を完了します。

JP



(III) USBL水中測位キットを使用する場合

外部GPSをコントロールボックスパネルのUSBインターフェース1またはUSBインターフェース2に接続する。



パワーオン

· ACパワーサプライを使用しない場合

コントロールボックス本体の中央にある機械スイッチ㉞を短く押してから、コントロールボックスのパネル左上にある電源スイッチ①を1秒間長押しすると、シュノーケルの電源がオンになり、セルフチェック音が鳴ると同時に、コンソールタッチパネルが点灯し、タッチパネルが完全に起動した後に画面にCHASING GO1 Appを見つけ、クリックして開いてAPP操作画面に入ってから、リアルタイムの地図転送を取得し、正常に機械を制御することができる。

· AC電源を使用する場合

コントロールボックス本体の中央にある機械的スイッチ㉞を短く押してから、コントロールボックスのパネルにあるACピンソケットの横にある電源ボタン23をIの状態にして通電し、それから、次にAC電源を使用しない手順を参照して電源投入を完了すればよい。AC電気供給機能を使用する場合、ROVが正常にAppに接続された後、Appのシュノーケル設定でAC電源スイッチオプションをオンにする必要がある。

*注意：AC電源システムの設置と操作については、ユーザーマニュアルと、ウェブサイトのAC電源システムのチュートリアルをご覧ください。

· **USBL水中測位キットを使用する場合**

コントロールボックス本体の中央にある機械スイッチ㉞を短く押してから、コントロールボックスのパネル左上にある電源スイッチ①を1秒間長押しすると、シュノーケルの電源がオンになり、セルフチェック音が鳴ると同時に、コンソールタッチパネルが点灯し、タッチパネルが完全に起動した後に画面にCHASING GO1 Appを見つけ、クリックして開いてAPP操作画面に入ってから、リアルタイムの地図転送を取得し、正常に機械を制御することができる。

*注意：外部GPSの使用に対応できるため、公式ウェブサイトからCHASING GO1 Appの最新バージョンをダウンロードしてください。

仕様

コントロールコンソール	
サイズ	484×375×178mm
重量	11Kg
動作温度	-10°C～45°C

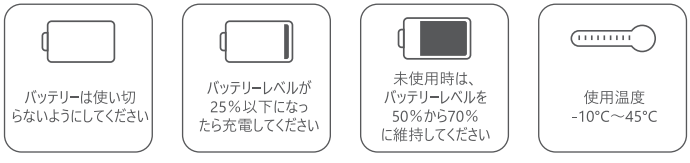
スクリーン	
サイズ	13.3インチ
解像度	1920×1080
ディスプレイの明るさ	1000cd/m2

インターフェース	
インターフェース	RJ45×2
	USB 2.0ホスト×2
	QC 3.0 USB ×1
AC入力	200V～240V
AC出力	200V～240V

バッテリー	
駆動時間	最大8時間
バッテリー	226.8Wh
充電時間	8A充電器：2.5時間

充電ガイダンス

1. CHASINGコントロールコンソールは、25.2V 2.9Aと25.2V 8Aチャージャーに対応します。
2. 赤色のランプは充電中、緑色のランプはフル充電を表します。
3. 充電が完了したら、ただちに充電器を外してください。
4. 充電後はコンセントを抜いてください。



注意事項

1. 月1回、漏洩保護スイッチの右上のボタンを押してください、防止スイッチが正常に動作しているかどうかを確認してください。
2. コントロールコンソールは強い負荷をかけないでください。画面やその他の部品に損傷を与える恐れがあります。
3. ハードウェアが損傷しないよう、コントロールコンソールに水や液体をかけないでください。保証は浸漬によって生じた損傷をカバーしないことに注意してください。
4. 当社のサイトwww.chasing.comにアクセスして、ソフトウェアアップグレードパッケージとコントロールコンソールのオフラインマップをダウンロードします。

JP

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、または公式サイトの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-inno vation.com--北・南アメリカ&アフリカ

CHASING

本ガイドは通知せずに更新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

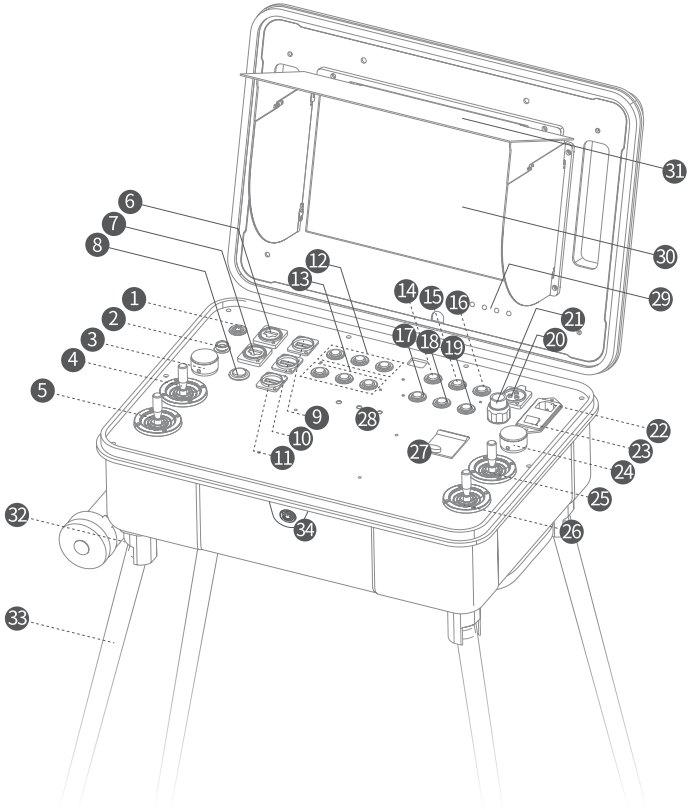
CHASING 제어 콘솔

KR

사용자 설명서

V1.0

CHASING 제어 콘솔은 은 고급 전문 사용자를 위해 설계된 전문 제어 플랫폼입니다. 알루미늄 합금 쉘은 튼튼하고 내구성이 우수합니다. 내장 된 13.3 인치 1080P 디스플레이는 직사광선에서도 선명하게 볼 수 있는 실시간 ROV 수중 이미지를 제공합니다. 여러 개의 잘 설계된 스위치, 버튼 및 인터페이스를 갖춘 인체공학 제어 플랫폼은 ROV와 USV를 동시에 제어할 수 있으며, AC 직접 전원 공급 장치, USBL, 조작기 암, 이미지 음파 탐지기, 외부 조명 및 기타 전문 부속품도 동시에 제어할 수 있습니다. 4개의 브래킷을 별도로 설정하여 다양한 지형에도 적용할 수 있습니다. 하단에 롤러가 있어 접은 후 여행 가방처럼 쉽게 운반할 수 있어 어디서나 쉽게 작동 할 수 있습니다.



KR

1. 전원 스위치: 제어 콘솔 전원을 켜거나 끄려면 길게 누릅니다.
2. 표준 인터페이스: 제어 콘솔 충전 / 리모컨 / ROV 테더 소켓.
3. ROV 왼쪽 각도 조정: ROV 피치 각도를 조정하는 데 사용됩니다.
4. USV 왼쪽 조종 스틱: USV의 탐색을 제어하는 데 사용됩니다.
5. ROV 왼쪽 조종 스틱: ROV의 탐색을 제어하는 데 사용됩니다.
6. RJ45 인터페이스 1: 10 / 100Mbps 이더넷.
7. RJ45 인터페이스 2: 제어 콘솔 충전 포트, ROV 테더 포트, 핸들 포트 및 USBL 수신기 포트.
8. 리프팅 플랫폼: USV의 ROV 리프팅 플랫폼을 제어합니다.
9. USB 인터페이스 1: USB2.0
10. USB 인터페이스 2: USB2.0
11. USB 고속 충전 인터페이스: QC3.0 충전 인터페이스.
12. USV 기능 키 영역.
13. 사용자 정의 기능 키 영역.
14. ROV 마운트 1: 투광 등(누르면 강도 조정됨), 레이저 스케일러(누르면 켜짐/꺼짐), 그래버 클로(길게 누르면 켜짐/꺼짐).

*참고: 그래버 클로를 부착할 때 ROV 장착 1을 길게 눌러 활성화하십시오. 그런 다음 ROV의 오른쪽 썸 다이얼을 사용하면 그래버 클로를 제어할 수 있습니다. 그래버 클로를 비활성화하려면 ROV 장착 1을 다시 한 번 길게 누르십시오. 이제 ROV의 오른쪽 썸 다이얼이 ROV 롤 각도 조정 모드로 복원됩니다.

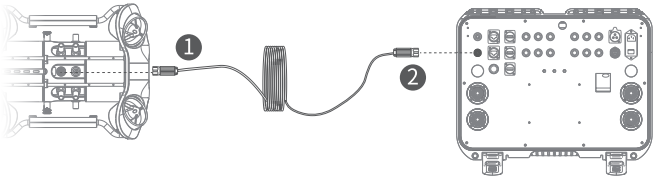
15. 사진 / 비디오: 길게 누르면 사진과 동영상 모드 간 전환됩니다. 짧게 누르면 사진 또는 동영상이 촬영됩니다.
16. 잠금 해제: 모터 잠금 해제 / 잠금
17. ROV 마운트 2: ROV 액세서리 작동 버튼 (사용자 정의).
18. 원키 재설정: 짧게 눌러 ROV 위치를 변경하고 수평 상태로 돌아가거나 길게 눌러 제어 모드를 전환합니다.
19. LED 제어: ROV 필라이트 켜기/끄기
20. 12V DC 인터페이스: 12VDC / 3A 출력.
21. AC 전원 출력 인터페이스: ROV AC 전원 인터페이스.
22. AC 전원 소켓: AC 전원 입력.
23. AC 전원 스위치: I=켜기, O=끄기
24. ROV 오른쪽 각도 조정: ROV 오른쪽 썸 다이얼: ROV 롤 각도를 조정하거나 그래버 클로를 제어합니다.
25. USV 오른쪽 조종 스틱: USV의 탐색을 제어하는 데 사용됩니다.
26. ROV 오른쪽 조종 스틱: ROV의 탐색을 제어하는 데 사용됩니다.
27. AC 전원 보호 스위치: 공기 보호 스위치 및 누설 보호 스위치.
28. 신호 표시 등: 제어 콘솔, ROV 및 USV 표시 등. 작업시 녹색 표시등이 항상 켜져 있습니다.
29. 디스플레이 버튼: 디스플레이 화면의 매개 변수를 조정합니다.
30. 디스플레이: 터치 스크린.
31. 라이트 쉴드
32. 바퀴
33. 탈착식 브래킷: 제어 콘솔을 지원하는 데 사용됩니다.
34. 기계식 스위치: 컨트롤 박스의 전원 끄기/켜기 작업에 사용, 기계식 스위치를 끈 후에 작동 전류가 소모되지 않는다.

설치 및 연결

KR

AC 전원 공급 장치에 연결되지 않은 경우:

① 테더의 한쪽을 ROV 상단에 있는 4핀 포트(SD 카드 슬롯 옆)에 연결하고 고정 너트를 조여줍니다. ② 테더의 반대쪽 끝을 제어 콘솔에 있는 표준 포트에 연결하고 고정 너트를 조여줍니다.

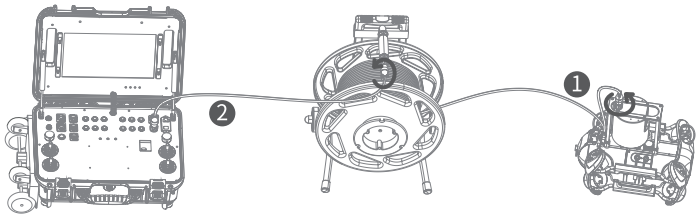


AC 전원 공급 장치에 연결된 경우:

(I) ROV가 도킹되지 않은 경우

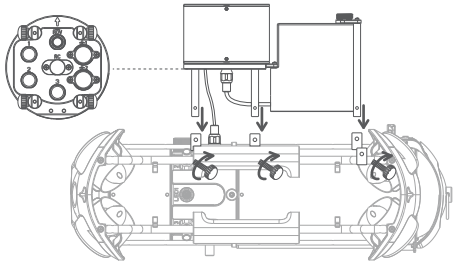
① AC 테더의 한 쪽을 AC 전원 모듈 상단에 있는 AC 테더 포트에 연결합니다. AC 전원 모듈 하단에 있는 4핀 케이블을 ROV의 4핀 포트에 연결한 다음 고정 너트를 조여줍니다.

② AC 테더의 반대편 끝을 제어 콘솔에 있는 AC 전원 공급 장치 출력용 포트 21에 연결하고 고정 너트를 조여 연결을 완료합니다.



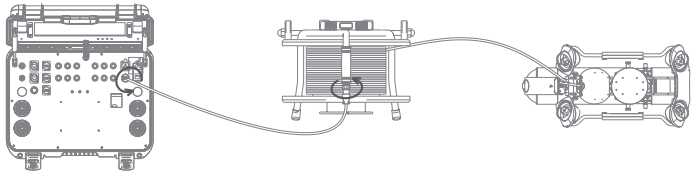
(II) ROV가 도킹된 경우

① AC 전원 모듈 하단에 있는 4핀 케이블을 도킹 스테이션의 중앙에 있는 "RC" 포트에 연결합니다. 테더를 사용해 도킹 스테이션 상단에 있는 "ROV" 포트와 ROV의 4 핀 포트를 연결한 다음 고정 너트를 조여줍니다.



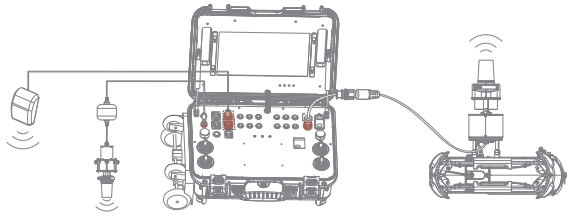
② AC 전원 모듈 상단에 있는 AC 테더 포트에 AC 테더의 한쪽을 연결합니다. 그런 다음 AC 테더의 나머지 한쪽을 제어 콘솔에 있는 AC 전원 공급 장치 출력용 포트 21에 연결하고 고정 너트를 조여 연결을 완료합니다.

KR



(III) USBL 수중 포지셔닝 키트를 사용하는 경우

외부 GPS를 컨트롤 박스 패널의 USB 인터페이스 1 또는 USB 인터페이스 2에 연결한다.



전원 켜기

· AC 전원 공급 장치를 사용하지 않음

컨트롤 박스 중앙의 기계식 스위치 ㉞ 를 짧게 누른 후, 컨트롤 박스 패널 좌측 상단의 전원 스위치 ①을 1초간 누르면 잠수정이 켜지고 자가 검사 소리가 나며 동시에 컨트롤 박스의 터치 스크린이 켜진다. 터치 스크린이 완전히 켜진 후 화면에서 CHASING GO1 앱을 찾아 클릭하여 열고 조작 화면에 들어가면 실시간 이미지 전송을 얻을 수 있고 기계를 정상적으로 조작할 수 있다.

· AC 전원 공급 장치 사용

컨트롤 박스 중앙의 기계식 스위치 ㉞ 를 짧게 누른 후 컨트롤 박스 패널의 AC 품자 소켓 옆에 있는 전원 버튼23을 I 상태로 눌러 전원을 인가하고 AC를 사용하지 않는 단계를 참조하여 부팅을 완성하면 된다. AC 전원 공급 장치 기능을 사용할 때 ROV가 앱에 성공적으로 연결되면 앱 잠수정 설정에서 AC 전원 공급 장치 스위치 옵션을 켜야 한다.

*참고: AC 전원 공급 장치 시스템 설치 및 작동에 관한 자세한 내용은 웹사이트의 사용자 매뉴얼 및 AC 전원 공급 장치 시스템 튜토리얼을 참조하십시오.

· USBL 수중 포지셔닝 키트를 사용하는 경우

컨트롤 박스 중앙의 기계식 스위치 ㉞를 짧게 누른 후, 컨트롤 박스 패널 좌측 상단의 전원 스위치 ①을 1초간 누르면 잠수정이 켜지고 자가 검사 소리가 나며 동시에 컨트롤 박스의 터치 스크린이 켜진다. 터치 스크린이 완전히 켜진 후 화면에서 CHASING GO1 앱을 찾아 클릭하여 열고 조작 화면에 들어가면 실시간 이미지 전송 및 GPS 포지셔닝 신호를 얻을 수 있고 기계를 정상적으로 조작할 수 있다.

*참고: 외부 GPS 사용을 지원하려면 공식 웹사이트에서 최신 버전의 CHASING GO1 앱을 다운로드해야 한다.

사양

제어 콘솔

크기	484×375×178mm
무게	11 Kg
작동 온도	-10°C~45°C

화면

크기	13.3 인치
해상도	1920×1080
디스플레이 밝기	1000 cd/m2

인터페이스

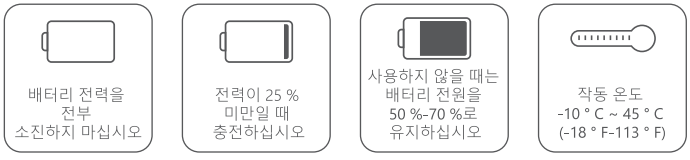
인터페이스	RJ45 × 2
	USB 2.0 호스트 × 2
	QC 3.0 USB ×1
AC 입력	200 V ~ 240 V
AC 출력	200V ~ 240V

배터리

작동 시간	최대 8시간
배터리	226.8Wh
충전 시간	8A 충전기: 2.5시간

충전 안내사항

1. CHASING 제어 콘솔은 25.2V 2.9A 및 25.2V 8A 충전기를 지원합니다.
2. 빨간색 표시등은 충전 중, 녹색 표시등은 완전히 충전되었음을 나타냅니다.
3. 충전이 완료되면 적시에 충전기를 분리하십시오.
4. 충전 후 충전기를 분리하십시오.



지침사항

1. 한 달에 한 번 누출 방지 스위치의 오른쪽 상단 코너에 있는 버튼을 누릅니다 스위치가 제대로 작동하는지 확인하십시오.
2. 화면이나 기타 부품의 손상을 방지하기 위해 제어 콘솔을 조심히 취급하십시오.
3. 하드웨어 손상을 방지하기 위해 제어 콘솔에 물이나 액체를 뿌리지 마십시오.침수로 인해 손상될 경우 보증이 적용되지 않음에 유의하십시오.
4. 당사 웹사이트 www.chasing.com을 방문해 귀하 콘솔의 소프트웨어 업그레이드 패키지 및 오프라인 지도를 다운로드받으십시오.

KR

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-inno vation.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

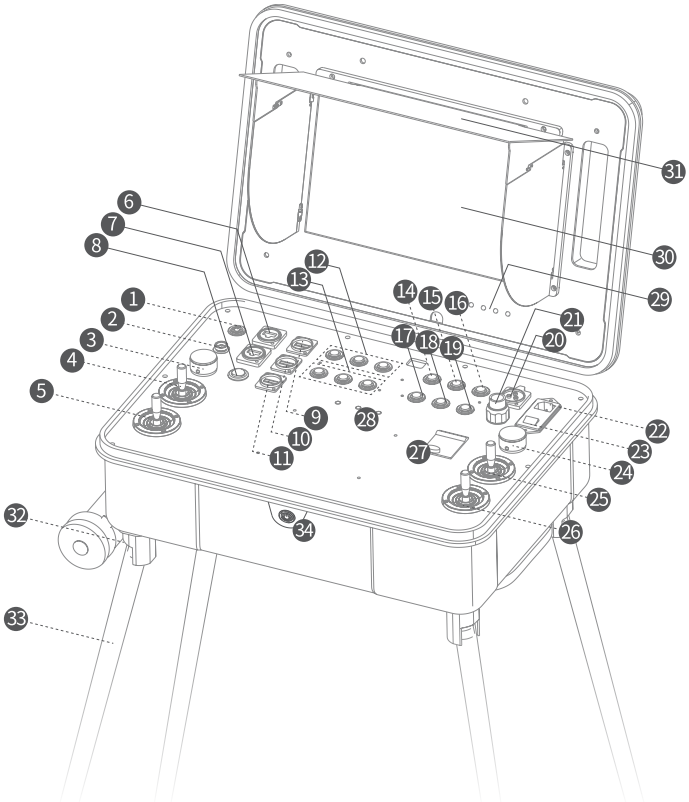
CHASING Bedienpult

DE

Benutzerhandbuch

V1.0

Das CHASING Bedienpult ist eine professionelle Steuerkonsole, die für gewerbliche High-End-Anwender entwickelt wurde. Das Gehäuse aus einer Aluminium-Legierung ist stabil und langlebig. Das integrierte 13,3-Zoll-1080p-Display liefert Echtzeit-Unterwasserbilder vom ROV, die auch bei direkter Sonneneinstrahlung gut sichtbar sind. Die ergonomische Steuerkonsole mit einer Reihe von gut durchdachten Schaltern, Tasten und Anschlüssen ermöglicht die gleichzeitige Steuerung von ROV und USV sowie direkte Netzstromversorgung, USBL, Manipulatorarm, Echolot, externe Beleuchtung und anderem professionellen Zubehör. Vier Standbeine können separat eingestellt werden, um sich an verschiedene Terrains anzupassen. Mit Rollen kann das Bedienpult nach dem Zusammenklappen leicht wie ein Koffer bewegt werden. So ist es überall leicht einsetzbar.



1. Ein/Aus-Schalter: Zum Ein- und Ausschalten der des Bedienpults gedrückt halten.
2. Standardanschluss: Ladeanschluss der Steuerkonsole, ROV-Leinenanschluss, Griffanschluss und USBL-Empfängeranschluss.
3. ROV links Winkel einstellen: ROV-Neigungswinkel einstellen.
4. USV linker Joystick: Zur Navigation des USV.
5. ROV linker Joystick: Zur Navigation des ROV.
6. RJ45-Anschluss 1: 10/100 Mbps Ethernet.
7. RJ45-Anschluss 2: 10/100 Mbps Ethernet.
8. Hebeplattform: Zur Steuerung der ROV-Hebeplattform des USV.
9. USB-Port 1: USB2.0
10. USB-Port 2: USB2.0
11. USB-Schnellladeanschluss: QC3.0-Ladeschnittstelle.
12. USV-Funktionstastenbereich
13. Benutzerdefinierter Funktionstastenbereich
14. ROV-Halterung 1: Scheinwerfer (drücken, um die Helligkeit einzustellen), Laser-Frequenzteiler (drücken, um ein-/auszuschalten), Greiferklaue (gedrückt halten, um ein-/auszuschalten).

*Hinweis: Wenn Sie eine Greiferklaue anbringen, halten Sie die ROV-Halterung 1 gedrückt, um sie zu aktivieren. Verwenden Sie dann das rechte Rändelrad des ROV, um die Greiferklaue zu steuern. Halten Sie die ROV-Halterung 1 erneut gedrückt, um die Greiferklaue zu deaktivieren. Jetzt wird das rechte Rändelrad des ROV wieder in den Einstellmodus für den Rollwinkel des ROV versetzt.

15. Foto/Video: Gedrückt halten, um zwischen Foto- und Videomodus umzuschalten. Drücken, um Fotos oder Videos aufzunehmen.
16. Entsperren: Motoren entsperren/sperren
17. ROV-Halterung 2: Bedientaste des ROV-Zubehörs (benutzerdefiniert).
18. 1-Tasten-Rücksetzung: Drücken, um das ferngesteuerte Fahrzeug (ROV) wieder in die Horizontale zu bringen; gedrückt halten, um den Steuerungsmodus umzuschalten.
19. LED-Steuerung: ROV-Aufhelllicht ein- und ausschalten.
20. 12 V/DC-Anschluss: 12 V/DC, 3 A Ausgang.
21. Netzstromausgang: ROV-Netzanschluss.
22. AC-Eingang: Netzstromeingang.
23. Netzschalter: I = EIN, O = AUS
24. ROV rechts Winkel einstellen: ROV-Rändelrad rechts: ROV-Rollwinkel einstellen oder Greiferklaue steuern.
25. USV rechter Joystick: Zur Navigation des USV.
26. ROV rechter Joystick: Zur Navigation des ROV.
27. AC-Leistungsschutzschalter: Schutzschalter und Erdschutzschalter.
28. Signalanzeige: Betriebsanzeige für Bedienpult, ROV und USV. Die grüne LED leuchtet währed des Betriebs.
29. Display-Taste: Zum Einstellen der Parameter des Bildschirms.
30. Display: Touchscreen.
31. Lichtabschirmung
32. Laufrolle
33. Abnehmbares Standbein: Zum Aufstellen der Bedienkonsole.
34. Mechanischer Schalter: Es wird zur Steuerung des Stroms für das Steuerkästchen verwendet. Nach dem Ausschalten des mechanischen Schalters wird kein Arbeitsstrom verbraucht.

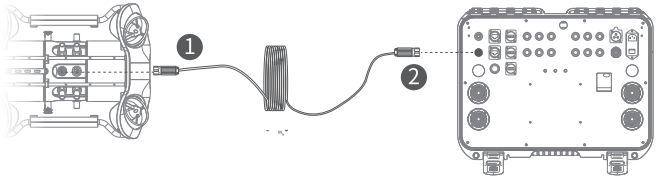
DE

Installieren und anschließen

DE

Wenn es nicht an der Netzstromversorgung angeschlossen ist:

① Schließen Sie eine Seite der Leine am 4-poligen Anschluss (neben dem SD-Karten-steckplatz) am oberen Teil des ROV-Moduls an und ziehen Sie die Befestigungsmuttern fest. ② Schließen Sie das andere Ende der Leine am Standardanschluss an der Steuerkonsole an und ziehen Sie die Befestigungsmuttern fest.

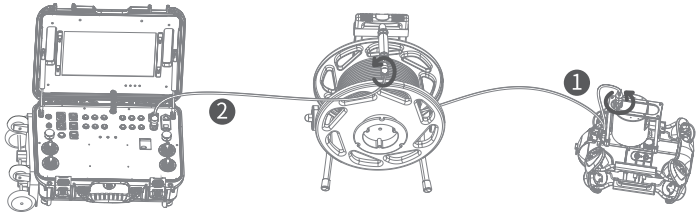


Bei Anschluss an die Netzstromversorgung:

(I) Wenn das ROV nicht angedockt ist

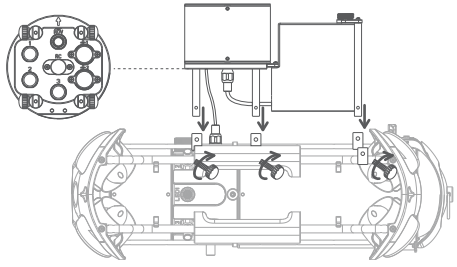
① Schließen Sie das Netzkabel am Netzkabelanschluss am oberen Teil des Netzmoduls an. Schließen Sie das 4-polige Kabel am unteren Teil des Netzmoduls am 4-poligen Anschluss am ROV an und ziehen Sie dann die Befestigungsmuttern fest.

② Schließen Sie das entgegengesetzte Ende des Netzkabels mit der Leine am Anschluss 21 für Netzstromausgang an der Steuerkonsole an und ziehen Sie die Befestigungsmuttern fest, um die Verbindung herzustellen.



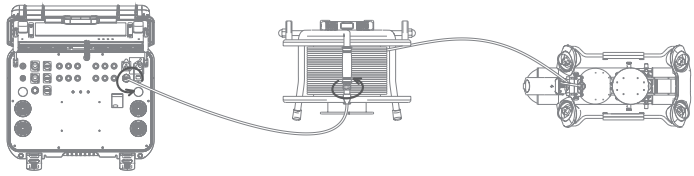
(II) Wenn das ROV angedockt ist

① Schließen Sie das 4-polige Kabel am unteren Teil des Netzmoduls am Anschluss „RC“ in der Mitte der Dockingstation an. Verbinden Sie den Anschluss „ROV“ am oberen Teil der Dockingstation und den 4-poligen Anschluss am ROV mit der Leine und ziehen Sie dann die Befestigungsmuttern fest.



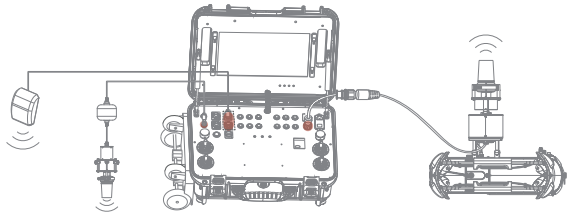
② Schließen Sie das Netzmodul mit Leine am Anschluss am oberen Teil des Netzmoduls an. Schließen Sie dann die andere Seite am Anschluss 21 für den Netzstromausgang an der Steuerkonsole an und ziehen Sie die Befestigungsmuttern fest, um die Verbindung abzuschließen.

DE



(III) Verwendung des USBL-Unterwasserpositionsierungssets

Schließen das externe GPS an den USB-Anschluss 1 oder USB-Anschluss 2 auf dem Bedienfeld des Steuerkastens an.



Einschalten

- **Ohne Netzstromversorgung**

Kurzes Drücken des mechanischen Schalters ㉞ in der Mitte des Steuerkastens, gefolgt von einem langen Drücken des Netzschalters ① in der oberen linken Ecke des Bedienfelds des Steuerkastens für 1 Sekunde. Zu diesem Zeitpunkt startet das Tauchgerät und gibt einen Selbsttest-Ton aus. Gleichzeitig leuchtet der Touchscreen des Steuerkastens auf. Warten bitte, bis der Touchscreen vollständig hochgefahren ist. Suchen im Interface nach der CHASING GO1 App, öffnen sie und betreten das Bedienfeld der App, um die Echtzeitbildübertragung zu erhalten und die Maschine ordnungsgemäß zu steuern.

- **Mit Netzstromversorgung**

Kurzes Drücken des mechanischen Schalters ㉞ in der Mitte des Steuerkastens, gefolgt von einem Drücken der Netzschalters 23 neben der AC-Steckdose auf dem Bedienfeld auf den I-Status, um die Stromversorgung einzuschalten. Befolgen dann die Anweisungen für das Einschalten gemäß den Schritten, wenn keine AC-Stromver-sorgung verwendet wird. Wenn die AC-Stromversorgung verwendet wird, müssen Sie nach erfolgreicher Verbindung von ROV und App in den Einstellungen der App für das Tauchgerät die Option für die AC-Stromversorgung aktivieren.

*Hinweis: Informationen zur Installation und zum Betrieb des Netzstromversorgungssystems finden Sie im Benutzerhandbuch und im Tutorium auf der Website.

·Verwendung des USBL-Unterwasserpositionsierungssets

Kurzes Drücken des mechanischen Schalters ㉞ in der Mitte des Steuerkastens, gefolgt von einem langen Drücken des Netzschalters ① in der oberen linken Ecke des Bedienfelds des Steuerkastens für 1 Sekunde. Zu diesem Zeitpunkt startet das Tauchgerät und gibt einen Selbsttest-Ton aus. Gleichzeitig leuchtet der Touchscreen des Steuerkastens auf. Warten Sie, bis der Touchscreen vollständig hochgefahren ist. Suchen Sie im Interface nach der CHASING GO1 App, öffnen sie und betreten das Bedienfeld der App, um die Echtzeitbildübertragung sowie das GPS-Positionierungssignal zu erhalten und die Maschine ordnungsgemäß zu steuern.

*Hinweis: Bitte laden die neueste Version der CHASING GO1 App von der offiziellen Website herunter, um die Verwendung des externen GPS zu unterstützen.

Tehnische Daten

Bedienpult	
ABMESSUNGEN	484×375×178mm
GEWICHT	11 Kg
BETRIEBSTEMPERATUR	-10°C~45°C

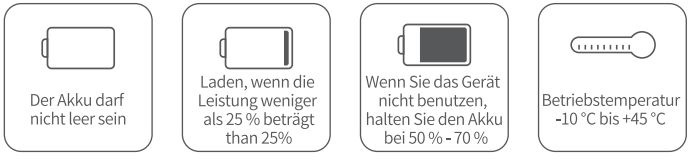
Bildschirm	
ABMESSUNGEN	13.3 Zoll
AUFLÖSUNG	1920×1080
DISPLAYHELLIGKEIT	1000 cd/㎡

Anschluss	
ANSCHLUSS	RJ45 × 2
	USB 2.0 Host × 2
	QC 3.0 USB ×1
NETZEINGANG	200 V ~ 240 V
AC-AUSGANG	200 V ~ 240 V

Akku	
LAUFZEIT	Maximal 8 Stunden
AKKU	226.8Wh
LADEZEIT	8 A-Ladegerät: 2,5 Stunden

Anleitung zum Laden

1. Das CHASING Bedienpult unterstützt 25,2 V/2,9 A und 25,2 V/8 A Ladegeräte.
2. Die rote LED zeigt den Ladevorgang an, die grüne LED zeigt an, dass das Gerät vollständig geladen ist.
3. Trennen Sie das Ladegerät rechtzeitig nach Abschluss des Ladevorgangs vom Gerät.
4. Trennen Sie das Ladegerät nach dem Ladevorgang vom Stromnetz.



Sicherheitshinweise

1. Drücken Sie einmal im Monat die Taste oben rechts am Leckageschutzschalters rechts, um zu überprüfen, ob der Schutzschalter ordnungsgemäß arbeitet.
2. Behandeln Sie das Bedienpult vorsichtig, um mögliche Schäden am Bildschirm und anderen Teilen zu vermeiden.
3. Lassen Sie kein Wasser oder andere Flüssigkeiten in das Bedienfeld eindringen, um Schäden an der Hardware zu vermeiden.Beachten Sie, dass die Garantie nicht für Schäden gilt, die durch Wassereinwirkung entstanden sind.
4. Besuchen Sie unsere Website, um das Software-Aktualisierungspaket und die Offline-Karte für Ihre Steuerkonsole herunterzuladen: www.chasing.com.

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**

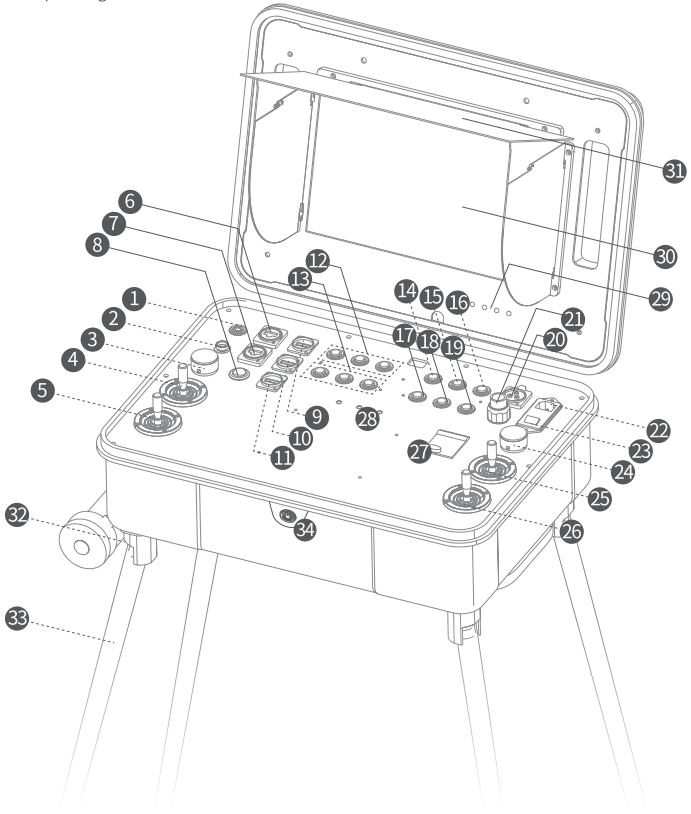
la consola de control CHASING

ES

Manual del usuario

V1.0

La consola de control CHASING es una plataforma de control profesional diseñada para usuarios profesionales experimentados. La carcasa de aleación de aluminio es resistente y duradera. La pantalla incorporada de 13,3 pulgadas y 1080p ofrece imágenes submarinas del ROV en tiempo real y claramente visibles, incluso con luz solar directa. La plataforma de control ergonómica, con una serie de interruptores, botones e interfaces bien diseñados, hace que pueda controlar el ROV y el USV simultáneamente, así como la alimentación directa de CA, el USBL, el brazo manipulador, el sónar de imagen, las luces externas y otros accesorios profesionales. Se pueden montar cuatro soportes por separado para adaptarse a diversos terrenos. Gracias a las ruedas de la parte inferior, se puede transportar fácilmente como una maleta después de cerrarla. Puede trabajar en cualquier lugar fácilmente.



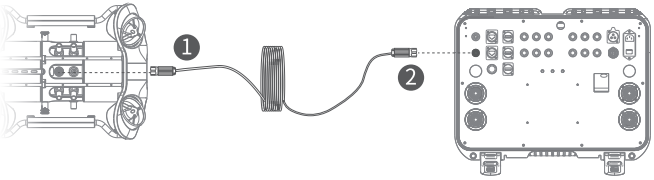
1. Interruptor de encendido: una pulsación larga para encender/apagar la consola de control.
2. Interfaz estándar: Puerto de carga de la consola de control, puerto del tether del ROV, puerto del asa y puerto del receptor para USBL
3. Ruedecilla izquierda de ajuste del ROV: ajusta el ángulo de cabeceo del ROV.
4. Palanca de control izquierdo del USV: se utiliza para controlar la navegación del USV.
5. Palanca de control izquierdo del ROV: se utiliza para controlar la navegación del ROV.
6. Interfaz RJ45 1: Ethernet de 10/100 Mbps.
7. Interfaz RJ45 2: Ethernet de 10/100 Mbps.
8. Plataforma de elevación: controla la plataforma de elevación del ROV del USV.
9. Interfaz USB 1: USB 2.0
10. Interfaz USB 2: USB 2.0
11. Interfaz de carga rápida USB: interfaz de carga QC3.0.
12. Área de teclas de funciones del USV
13. Área de teclas de funciones definidas por el usuario
14. Montaje 1 del ROV: Foco (Luz Led) (pulsa para ajustar la intensidad), escalador láser (pulsa para encender/apagar), pinza manipuladora (mantén pulsado para encender/apagar)

*Nota: Al fijar el manipulador pinza, mantenga pulsado ROV Mount 1 para activarla. Puede usar el dial derecho (o rueda) del ROV para controlar el Manipulador pinza. Mantenga pulsado el ROV Mount 1 de nuevo para desactivar la pinza manipuladora. Ahora, la rueda (dial) derecha del ROV volverá al modo de ajuste del ángulo de inclinación del ROV.

15. Foto/Vídeo: Mantener pulsado para cambiar entre el modo foto y vídeo. Pulsar brevemente para hacer fotos o grabar vídeos.
16. Desbloquear: desbloquear/bloquear motores
17. Montaje 2 del ROV: botón de funcionamiento de los accesorios del ROV (definidos por el usuario).
18. Tecla de restablecimiento: una pulsación corta para restablecer la posición horizontal del ROV. Una pulsación larga para cambiar el modo de control.
19. Control de la luz LED: Encender/apagar la luz del ROV
20. Interfaz de 12 V CC: salida 12 VCC/3 A.
21. Interfaz de salida de corriente CA: interfaz de alimentación de CA del ROV.
22. Toma de corriente CA: entrada de alimentación de CA.
23. Interruptor de alimentación de CA: I = ENCENDIDO, O = APAGADO
24. Ruedecilla derecha de ajuste del ROV: Rueda derecha (o dial) del ROV: ajusta el ángulo de inclinación, alaveo del ROV o controla el manipulador pinza.
25. Palanca de control derecho del USV: se utiliza para controlar la navegación del USV.
26. Palanca de control derecho del ROV: se utiliza para controlar la navegación del ROV.
27. Interruptor de protección de la alimentación de CA: interruptor de protección de aire e interruptor de protección contra fugas.
28. Luz de señalización: luz indicadora para la consola de control, el ROV y el USV. La luz verde está siempre encendida cuando se trabaja.
29. Botón de visualización: ajusta los parámetros de la pantalla de visualización.
30. Visualización: pantalla táctil.
31. Cubierta protectora para la luz
32. Rueda
33. Soporte extraíble: se utiliza para sostener la consola de control.
34. Interruptor mecánico: se utiliza para controlar la operación de apagado / encendido de la caja de control, después de apagarlo, no habrá consumo de corriente de trabajo.

Cuando no está conectado a una fuente de alimentación de CA:

① Conecte un lado del Tether o umbilical en el puerto de 4 pines (junto a la ranura para tarjetas SD) situado en la parte superior del módulo del ROV y apriete manualmente las tuercas de sujeción. ② Conecte el extremo opuesto del tether en el puerto estándar de la consola de control y apriete manualmente las tuercas de sujeción.

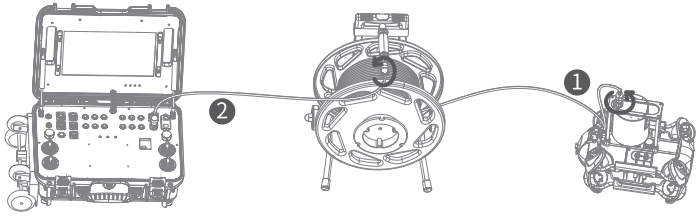


Cuando está conectado a una fuente de alimentación de CA:

(I) Cuando el ROV no está acoplado

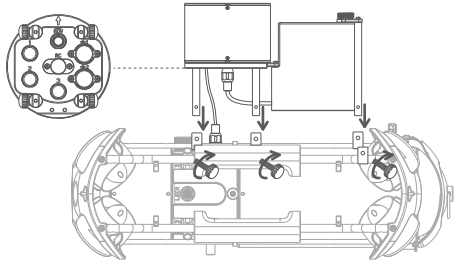
① Conecte un lado del tether de CA en el puerto situado en la parte superior del módulo de alimentación de CA. Conecte el cable de 4 pines situado en la parte inferior del módulo de alimentación de CA en el puerto de 4 pines del ROV, y apriete manualmente.

② Conecte el extremo opuesto del anclaje de CA en el puerto 21 para suministrar una fuente de alimentación de CA a la consola de control y apriete las tuercas de fijación para completar la conexión.

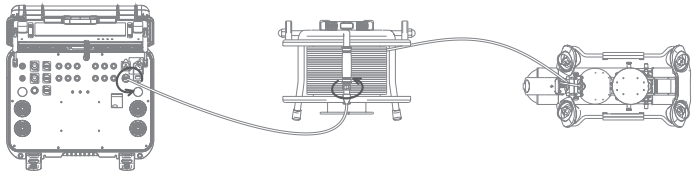


(II) Cuando el ROV está acoplado

① Conecte el cable de 4 pines situado en la parte inferior del módulo de alimentación de CA en el puerto "RC" que hay en medio la estación de acoplamiento. Use el tether para conectar el puerto "ROV" en la parte superior de la estación de acoplamiento y el puerto de 4 pines en el ROV, y apriete las tuercas de sujeción, y apriete manualmente las tuercas de sujeción.

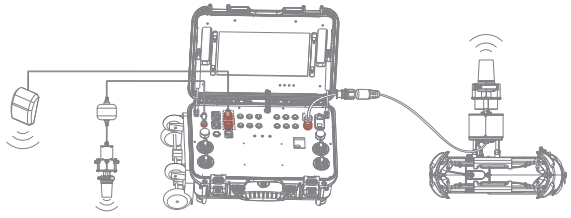


② Conecte un lado del tether de CA en el puerto receptor situado en la parte superior del módulo de alimentación de CA. Luego, conecte el extremo opuesto del tether de CA en el puerto 21 para suministrar una fuente de alimentación de CA a la consola de control y apriete las tuercas de fijación manualmente para completar la conexión.



(III) Al utilizar el kit de posicionamiento subacuático USBL

Conecte el GPS externo al puerto 1 o 2 de USB en el panel de la caja de control.



Encendido

・Sin utilizar la fuente de alimentación de CA

Presione brevemente el interruptor mecánico ㉞ en el medio de la caja de control, y luego mantenga presionado el interruptor de encendido ① en la esquina superior izquierda del panel de la caja de control durante 1s, en este momento, el ROV se arranca y emite un sonido de autoprueba, y la pantalla táctil de la caja de control se ilumina al mismo tiempo, espere a que la pantalla táctil se inicie por completo, busque la aplicación CHASING GO1 en la interfaz, haga clic para abrir e ingresar a la interfaz de control de la aplicación, así obteniendo la transmisión de video en tiempo real y controlando la máquina normalmente.

・Uso de la fuente de alimentación de CA

Presione brevemente el interruptor mecánico ㉞ en el medio de la caja de control, y luego presione el botón de encendido 23 en el lado del enchufe CA en el panel de la caja de control al estado de I para encender, consulte los pasos que no usan fuente de alimentación de CA para completar el arranque. Al utilizar la función de fuente de alimentación de CA, después de que el ROV se haya conectado correctamente a la aplicación, deba activar la opción de fuente de alimentación de CA en la configuración de ROV de la aplicación.

*Nota: Para instalar y manejar el sistema de alimentación de CA, consulte el manual de usuario y el tutorial sobre el sistema de alimentación de CA en la página web.

· Al utilizar el kit de posicionamiento subacuático USBL

Presione brevemente el interruptor mecánico ㉞ en el medio de la caja de control, y luego mantenga presionado el interruptor de encendido ① en la esquina superior izquierda del panel de la caja de control durante 1s, en este momento, el ROV se arranca y emite un sonido de autoprueba, y la pantalla táctil de la caja de control se ilumina al mismo tiempo, espere a que la pantalla táctil se inicie por completo, busque la aplicación CHASING GO1 en la interfaz, haga clic para abrir e ingresar a la interfaz de control de la aplicación, así obteniendo la transmisión de video en tiempo real y la señal de posicionamiento GPS y controlando la máquina normalmente.

*Nota: Descargue la última versión de la aplicación CHASING GO1 desde el sitio web oficial para admitir el uso de GPS externo.

Especificaciones

Consola de control	
TAMAÑO	484×375×178mm
PESO	11 Kg
TEMP. DE FUNCIONAMIENTO	-10°C~45°C

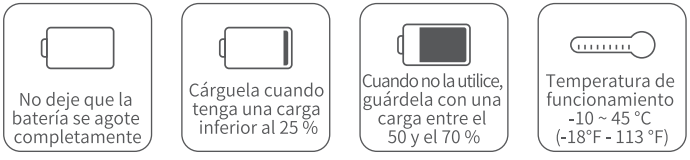
Pantalla	
TAMAÑO	13,3 pulgadas
RESOLUCIÓN	1920 × 1080
BRILLO DE LA PANTALLA	1000 cd/m2

Interfaz	
INTERFAZ	2 RJ45
	2 Host USB 2.0
	1 USB QC 3.0
ENTRADA DE CA	200 V ~ 240 V
SALIDA DE CA	200 V ~ 240 V

Batería	
AUTONOMÍA	Máximo 8 horas
BATERÍA	226,8 Wh
TIEMPO DE CARGA	Cargador 8A: 2,5 horas

Instrucciones de carga

1. La consola de control CHASING admite cargadores de 25,2 V y 2,9 A, y 25,2 V y 8 A para la carga.
2. La luz roja indica que la batería se está cargando y la luz verde que ya está completamente cargada.
3. Desconecte el cargador después de que se complete la carga.
4. Desenchufe el cargador después de la carga.



Precauciones

1. Pulse el botón en la esquina superior derecha del dispositivo de protección contra fugas una vez al mes，todos los meses para verificar si el interruptor de protección funciona correctamente.
2. Agarre con cuidado la consola de control para evitar posibles daños en la pantalla u otras partes.
3. No salpique agua o líquidos sobre la consola de control para evitar dañar el hardware. Tenga en cuenta que la garantía no cubre daños provocados por la inmersión.
4. Visite nuestra página web para descargar el paquete de actualización del software y los mapas sin conexión en su consola de control: www.chasing.com.

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-inno vation.com - América del Norte, del Sur y África

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

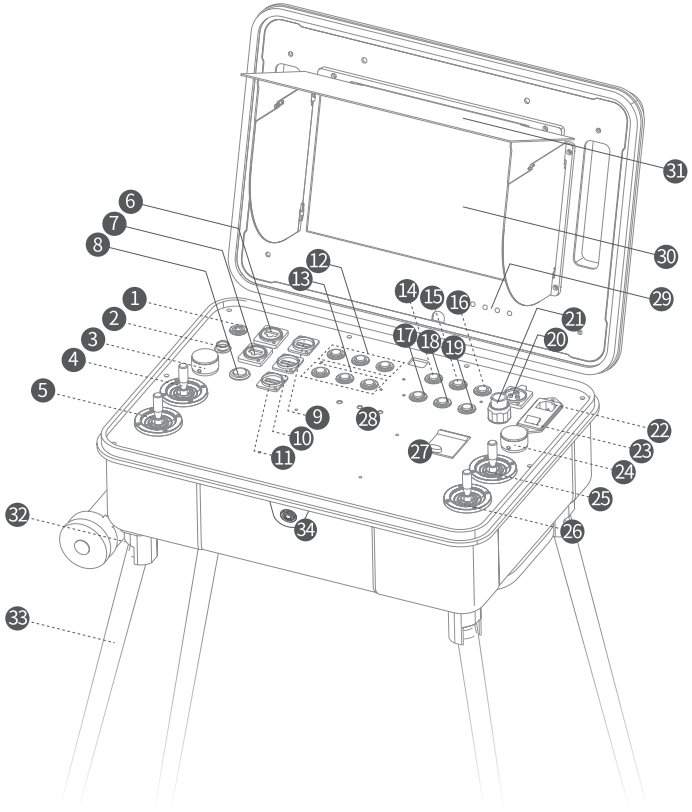
La Console de contrôle CHASING

FR

Manuel d'utilisation

V1.0

La Console de contrôle CHASING est une plate-forme de contrôle professionnelle conçue pour les utilisateurs professionnels haut de gamme. La coque en alliage d'aluminium est solide et durable. L'écran de 13,3 pouces intégré de 1080P fournit des images sous-marines en temps réel du drone, qui sont clairement visibles même en plein soleil. La plate-forme de contrôle ergonomique, avec ces différents interrupteurs, boutons et interfaces bien conçus, permet de contrôler simultanément le drone et le véhicule de surface autonome (USV), ainsi que l'alimentation directe CA, l'USBL, le bras manipulateur, le sonar, les lumières externes et d'autres accessoires professionnels. Quatre supports peuvent être réglés séparément pour s'adapter à divers terrains. Avec des roulettes en bas, il peut être facilement transporté comme une valise après avoir été replié. Il peut fonctionner n'importe où facilement.



FR

1. Interrupteur de mise sous tension : Appuyez longuement pour allumer/éteindre la console de contrôle.
2. Interface standard : Le port de charge de la console de commande, le port de l'ombilical du drone, le port de la poignée et le port du récepteur USBL.
3. Ajustement de l'angle gauche du drone : Ajuster l'angle d'inclinaison du drone.
4. Joystick gauche du véhicule de surface autonome (USV) : Utilisé pour contrôler la navigation du véhicule de surface autonome (USV).
5. Joystick gauche du drone : Utilisé pour contrôler la navigation du ROV.
6. Interface RJ45 1 : Ethernet 10/100 Mbits/s.
7. Interface RJ45 2 : Ethernet 10/100 Mbits/s.
8. Plate-forme élévatrice : Contrôlez la plate-forme élévatrice du drone du véhicule de surface autonome (USV).
9. Interface USB 1 : USB2.0
10. Interface USB 2 : USB2.0
11. Interface de charge rapide USB : Interface de charge QC3.0.
12. Zone des touches de fonction du véhicule de surface autonome (USV)
13. Zone de touches de fonction définie par l'utilisateur
14. Support 1 du drone : Lumière de plongée (appuyez pour régler l'intensité), laser scaler (appuyez pour allumer/éteindre), pince robotique (appuyez et maintenez enfoncée pour allumer/éteindre).

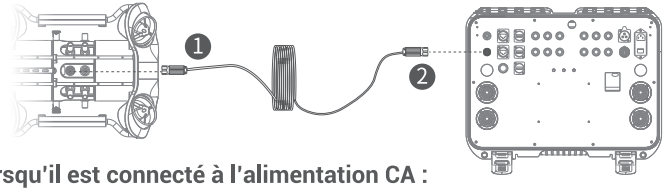
*Remarque : Lorsque vous fixez une pince robotique, appuyez sur le support 1 du drone et maintenez-le enfoncé pour l'activer. Vous pouvez alors utiliser la molette de pouce droit du drone pour contrôler la pince robotique. Appuyez à nouveau sur le support 1 du drone et maintenez-le enfoncé pour désactiver la pince robotique. La molette de pouce droit du drone est maintenant rétablie en mode de réglage de l'angle de roulis du drone.

15. Photo/Vidéo : Appuyez sur cette touche et maintenez-la enfoncée pour passer du mode photo au mode vidéo. Appuyez brièvement pour prendre des photos ou enregistrer des vidéos.
16. Déverrouiller : Déverrouiller/verrouiller les moteurs
17. Support 2 du drone : Bouton de commande des accessoires du drone (défini par l'utilisateur).
18. Réinitialisation à une touche : Appuyez brièvement pour repositionner le ROV à un état horizontal/Appuyez longuement pour changer de mode de contrôle.
19. LED de contrôle : Activer/désactiver l'option fill flash du drone.
20. Interface 12 V CC : Sortie 12 V CC/3A.
21. Interface de sortie alimentation CA : Interface d'alimentation CA drone.
22. Prise d'alimentation CA : Entrée alimentation CA.
23. Interrupteur d'alimentation CA : I = ON, O = OFF
24. Ajustement de l'angle droit du drone : Molette de pouce droit du drone : Ajustez l'angle de roulis du drone ou contrôlez la pince robotique.
25. Joystick droit du véhicule de surface autonome (USV) : Utilisé pour contrôler la navigation du véhicule de surface autonome (USV).
26. Joystick droit du drone : Utilisé pour contrôler la navigation du ROV.
27. Commutateur de protection d'alimentation CA : Interrupteur de protection d'air et interrupteur de protection contre les fuites.
28. Voyant lumineux de signal : Voyant lumineux pour console de commande, drone et véhicule de surface autonome (USV). Le voyant vert est toujours allumé lorsque l'appareil est en fonctionnement.
29. Bouton Affichage : Permet d'ajuster les paramètres de l'écran d'affichage.
30. Affichage : Écran tactile.
31. Bouclier léger
32. Roue
33. Support amovible : utilisé pour soutenir la console de contrôle.
34. IInterrupteur mécanique: Dédié à réaliser la mise sous tension ou la mise hors tension de l'armoire de commande. Après le déclenchement de l'interrupteur mécanique, ne produire aucune consommation du courant de service.

Installation et connexion

Lorsqu'il n'est pas connecté à l'alimentation CA :

① Connectez une extrémité de l'ombilical au port à 4 broches (à côté du logement de la carte SD) sur la partie supérieure du module du drone et serrez les écrous de fixation. ② Connectez l'extrémité opposée de l'ombilical au port standard de la console de commande et serrez les écrous de fixation.

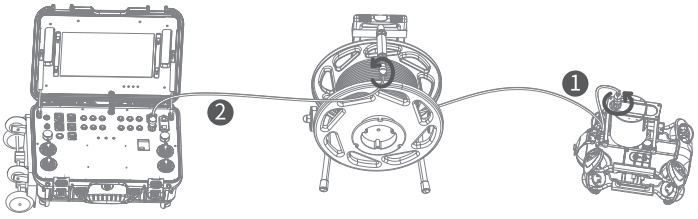


Lorsqu'il est connecté à l'alimentation CA :

(I) Lorsque le drone n'utilise pas la station d'accueil

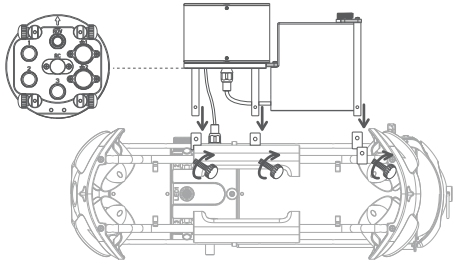
① Connectez une extrémité de l'ombilical d'alimentation CA au port de l'ombilical d'alimentation CA sur la partie supérieure du module d'alimentation CA. Connectez le câble à 4 broches de la partie inférieure du module d'alimentation CA au port à 4 broches du drone, puis serrez les écrous de fixation.

② Connectez l'extrémité opposée de l'ombilical d'alimentation CA au port 21 de sortie de l'alimentation CA de la console de commande et serrez les écrous de fixation pour terminer la connexion.

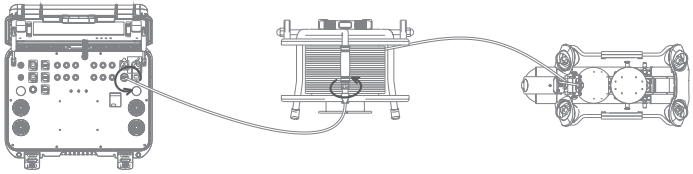


(II) Lorsque le drone utilise la station d'accueil.

① Connectez le câble à 4 broches de la partie inférieure du module d'alimentation CA au port « RC » situé au milieu de la station d'accueil. À l'aide de l'ombilical, connectez le port « ROV » de la partie supérieure de la station d'accueil et le port à 4 broches du drone, puis serrez les écrous de fixation.

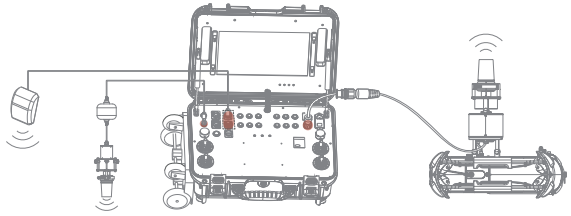


② Connectez une extrémité de l'ombilical d'alimentation CA au port de l'ombilical CA sur la partie supérieure du module d'alimentation CA. Connectez ensuite l'autre extrémité de l'ombilical d'alimentation CA au port 21 de sortie de l'alimentation CA de la console de commande et serrez les écrous de fixation pour terminer la connexion.



(III) En cas d' utilisation du kit de positionnement sous-marin USBL

Connecter le GPS extérieur à l' interface USB 1 ou à l' interface USB 2 sur le panneau de l' armoire de commande.



Mise sous tension

- **Si vous n'utilisez pas l'alimentation CA**

Appuyer brièvement sur l' interrupteur mécanique ㉞ dans l' armoire de commande, et puis appuyer sur le commutateur général ① sur le coin supérieur gauche du panneau de l' armoire de commande durant 1s, à ce moment, mettre le véhicule sous-marin sous tension, donner ainsi la voix d' autocontrôle, allumer l' écran tactile de l' armoire de commande en même temps, après le démarrage complet de l' écran tactile, trouver l' application CHASING GO1 sur l' interface, accéder à l' interface de commande de l' Application après le clic sur « Activer », et puis obtenir les informations téléchargées relatives au schéma en temps réel et réaliser la manipulation normale de la machine.

· Si vous utilisez l' alimentation CA

Appuyer brièvement sur l' interrupteur mécanique ㉞ dans l' armoire de commande, et puis appuyer sur le bouton d' alimentation 23 à proximité de la prise CA du panneau de l' armoire de commande jusqu' à l' état I pour réaliser la mise sous tension, et procéder ensuite aux étapes de mise sous tension selon les méthodes de non utilisation de l' alimentation CA. En cas d' activation de la fonction d' alimentation CA, configurer l' option du commutateur CA dans l' Application du véhicule sous-marin après la connexion avec succès entre ROV et Application.

* Remarque : Pour obtenir des informations sur l' installation et le fonctionnement du système d' alimentation CA, consultez le manuel d' utilisation et le tutoriel relatif au système d' alimentation CA sur le site Web.

· En cas d' utilisation du kit de positionnement sous-marin USBL

Appuyer brièvement sur l' interrupteur mécanique ㉞ dans l' armoire de commande, et puis appuyer sur le commutateur général ① sur le coin supérieur gauche du panneau de l' armoire de commande durant 1s, à ce moment, mettre le véhicule sous-marin sous tension, donner ainsi la voix d' autocontrôle, allumer l' écran tactile de l' armoire de commande en même temps, après le démarrage complet de l' écran tactile, trouver l' application CHASING GO1 sur l' interface, accéder à l' interface de commande de l' Application après le clic sur « Activer », et puis obtenir les informations téléchargées relatives au schéma en temps réel et les signaux de positionnement GPS et réaliser la manipulation normale de la machine.

* Remarque :Veuillez télécharger la dernière version de l' Application CHASING GO1 sur le site officiel afin de prendre en charge l' utilisation d' un GPS extérieur.

Caractéristiques

Console de contrôle	
TAILLE	484×375×178mm
POIDS	11 Kg
TEMPÉRATURE DE FONCTIONNEMENT	-10 à 45 °C

Écran	
TAILLE	13,3 pouces
RÉSOLUTION	1920 × 1080
LUMINOSITÉ DE L'AFFICHAGE	1 000 cd/m2

Interface	
INTERFACE	RJ45 × 2
	Hôte USB 2.0 × 2
	USB QC 3.0 ×1
ENTRÉE CA	200 à 240 V
SORTIE CA	200 à 240 V

Batterie	
AUTONOMIE	8 heures maximum
BATTERIE	226.8Wh
TEMPS DE CHARGE	Chargeur 8 A 2,5 heures

Precautions

FR

1.Une fois par mois, appuyez sur le bouton situé dans le coin supérieur droit de l' interrupteur de protection contre les fuites. upérieur droit du commutateur de protection contre les fuites pour vérifier si le commutateur de protection fonctionne correctement.
2. Veuillez tenir la console de contrôle délicatement pour éviter d'endommager l'écran ou d'autres pièces.
3. Faites attention à ne pas éclabousser d'eau ou de liquide sur la console de contrôle pour éviter d'endommager le matériel,Notez que la garantie ne couvre pas les dommages causés par une immersion.
4. Visitez notre site web à l' adresse www.chasing.com pour télécharger le paquet de mise à jour du logiciel et la carte hors ligne de votre console de commande.

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**

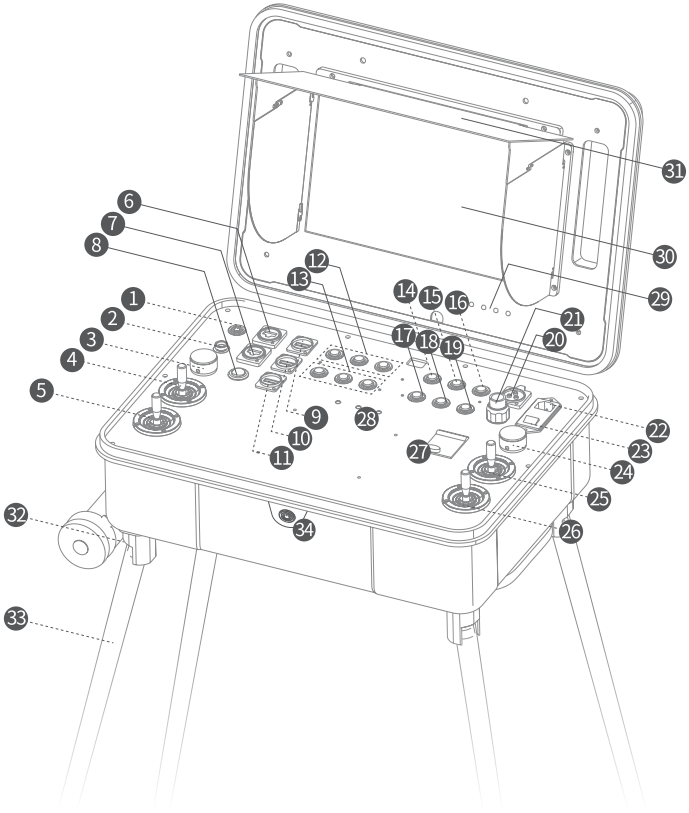
Console di comando CHASING

IT

Manuale utente

V1.0

La console di comando CHASING è una piattaforma di controllo professionale progettata per utenti professionisti di alta gamma. L'involucro in lega di alluminio è resistente e duraturo. Il display 1080P integrato da 13,3 pollici offre immagini con ROV subacqueo in tempo reale, chiaramente visibili anche alla luce solare diretta. Questa piattaforma di controllo ergonomica, con una serie di interruttori, pulsanti e interfacce perfettamente progettate, consente di controllare contemporaneamente ROV e USV, ma anche sistemi di alimentazione diretta CA, USBL, bracci manipolatori, sonar a immagini, luci esterne e altri accessori professionali. È possibile montare separatamente anche quattro staffe per poggiarla su vari tipi di suolo. Con le rotelle in basso, è possibile trasportarla facilmente come una valigia dopo averla ripiegata. È possibile utilizzarla ovunque e facilmente.



1. Interruttore di alimentazione: tenere premuto a lungo per accendere/spegnere la console di comando.
2. Interfaccia standard: La porta di carica della console di comando, la porta del cavo ROV, la porta di controllo del cavo e la porta del ricevitore USBL.
3. Adattatore ad angolo sinistro per ROV: per regolare l'angolo di inclinazione del ROV.
4. Leve di comando USV a sinistra: utilizzate per controllare la navigazione dell'USV.
5. Leve di comando ROV a sinistra: Utilizzate per controllare la navigazione del ROV.
6. Interfaccia RJ45 1: 10/100 Mbps Ethernet.
7. Interfaccia RJ45 2: 10/100 Mbps Ethernet.
8. Piattaforma di sollevamento: per controllare la piattaforma di sollevamento dell'USV.
9. Interfaccia USB 1: USB2.0
10. Interfaccia USB 2: USB2.0
11. Interfaccia di ricarica rapida USB: Interfaccia di ricarica QC3.0.
12. Area dei tasti funzione dell'USV
13. Area dei tasti funzioni definiti dall'utente
14. Montaggio ROV 1: Proiettore (premere per regolare l'intensità), scaler laser (premere per attivare/disattivare), grabber (tenere premuto per attivare/disattivare)

*Nota: quando si collega un grabber, tenere premuto ROV Mount 1 per attivarlo. Usare la rotella di destra del ROV per controllare il grabber. Tenere premuto nuovamente ROV Mount 1 per disattivare il grabber. A questo punto, la rotella di destra del ROV viene reimpostata sulla modalità di regolazione dell'angolo di rollio del ROV.

15. Foto/Video: Tenere premuto per alternare le modalità foto e video. Premere normalmente per scattare foto o registrare video.
16. Sblocca: sblocca/blocca i motori
17. Montaggio ROV 2: Pulsante di comando per accessori ROV (definito dall'utente).
18. Reset con un tasto: Premere brevemente per riportare il ROV ad una posizione orizzontale/Premere a lungo per passare ad un'altra modalità di funzionamento.
19. Controllo LED: Attivare/disattivare la luce di riempimento del ROV.
20. Interfaccia da 12 V CC: uscita da 12 V CC/3 A.
21. Interfaccia di potenza CA in uscita: interfaccia di potenza CA con ROV.
22. Presa di connessione CA: ingresso alimentazione CA.
23. Interruttore CA: I=ON, O=OFF
24. Adattatore ad angolo destro per ROV: Rotella di destra del ROV: regolazione dell'angolo di rollio del ROV o controllo del grabber.
25. Leve di comando USV a destra: utilizzate per controllare la navigazione dell'USV.
26. Leve di comando ROV a destra: Utilizzate per controllare la navigazione del ROV.
27. Interruttore di protezione alimentazione CA: interruttore di protezione dell'aria e interruttore di protezione dalle perdite.
28. Spia indicatrice di segnale: spia di segnale per console di comando, ROV e USV. La spia verde è sempre accesa durante l'uso.
29. Pulsante display: per regolare i parametri della schermata del display.
30. Display: touch screen.
31. Schermo luce
32. Ruota
33. Staffa removibile: utilizzata per sostenere la console di comando.
34. Interruttore meccanico: serve per disalimentare/alimentare la scatola di controllo. Dopo lo spegnimento dell' interruttore meccanico, non si genererà il consumo della corrente di lavoro.

IT

Installazione e collegamento

IT

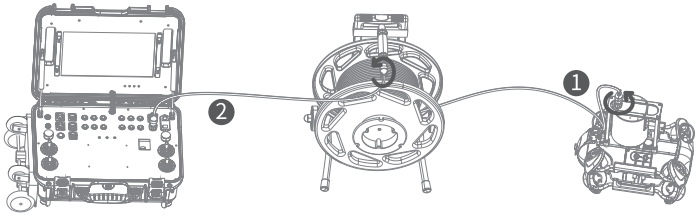
Quando non è collegato all'alimentazione CA:

① Collegare un'estremità del cavo alla porta a 4 pin (accanto allo slot della scheda SD) sulla parte superiore del modulo ROV e stringere i dadi di serraggio.
② Collegare l'estremità opposta del cavo alla porta standard sulla console di comando e stringere i dadi di serraggio.

Quando è collegato all'alimentazione CA:

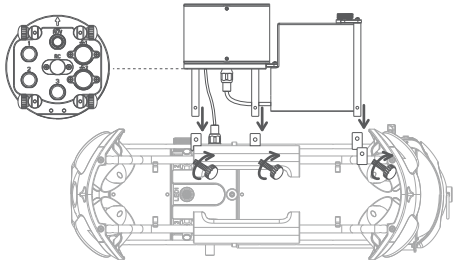
(I) Quando il ROV non sulla docking station

① Collegare un'estremità del cavo CA all'apposita porta sulla parte superiore del modulo di alimentazione CA. Collegare il cavo a 4 pin sulla parte inferiore del modulo di alimentazione CA alla porta a 4 pin sul ROV, quindi stringere i dadi di serraggio.
② Collegare l'estremità opposta del cavo CA alla porta 21 per l'alimentazione CA in uscita sulla console di comando e stringere i dadi di serraggio per completare la procedura di connessione.



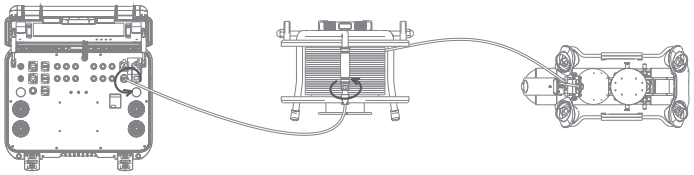
(II) Quando il ROV è sulla docking station

① Collegare il cavo a 4 pin sulla parte inferiore del modulo di alimentazione CA alla porta "RC" nel centro della docking station. Usare il cavo per collegare la porta "ROV" sulla parte superiore della docking station alla porta a 4 pin sul ROV, quindi stringere i dadi di serraggio.



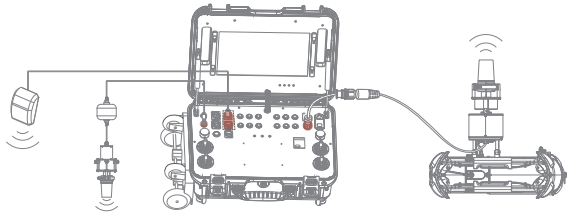
② Collegare un'estremità del cavo CA all'apposita porta sulla parte superiore del modulo di alimentazione CA. Quindi collegare l'altra estremità del cavo CA alla porta 21 per l'alimentazione CA in uscita sulla console di comando e stringere i dadi di serraggio per completare la procedura di connessione.

IT



(III) Quando si utilizza il set di posizionamento sotto acqua USBL

Inserire il GPS esterno nella porta USB 1 o nella porta USB 2 sul pannello della scatola di controllo.



Accensione

- **Se non si utilizza alimentazione CA**

Premere l' interruttore meccanico㉞ al centro della scatola di controllo, poi tenere premuto l' interruttore dell' alimentazione① a sinistra in alto sul pannello della scatola di controllo per 1 sec. A tal punto, il sottomarino si accende ed emette il suono dell' autotest, mentre il pannello tattile della scatola di controllo si accende. Dopo l' attivazione completa del pannello tattile, individuare l' app CHASING GO1 dall' interfaccia, cliccare su Apri ed accedere alla pagina di controllo dell' app per ottenere le immagini in tempo reale e comandare normalmente la macchina.

- **Se si utilizza alimentazione CA**

Premere l' interruttore meccanico㉞ al centro della scatoladi controllo, poi premere sul pulsante dell' alimentazione 23 al fianco della presa a tre buchi CA sul pannello della scatola di controllo fino allo stato I per accensione. In seguito, è sufficiente fare riferimento al passaggio senza alimentazione CA per accensione. Quando si utilizza la funzione dell' alimentazione CA, dopo la connessione riuscita tra ROV e l' app, occorre attivare l' opzione di Alimentazione CA ON dalle impostazioni del sottomarino nell' app.

· Quando si utilizza il set di posizionamento sotto acqua USBL

Premere l' interruttore meccanico㉞ al centro della scatola di controllo, poi tenere premuto l' interruttore dell' alimentazione① a sinistra in alto sul pannello della scatola di controllo per 1 sec. A tal punto, il sottomarino si accende ed emette il suono dell' autotest, mentre il pannello tattile della scatola di controllo si accende. Dopo l' attivazione completa del pannello tattile, individuare l' app CHASING GO1 dall' interfaccia, cliccare su Apri ed accedere alla pagina di controllo dell' app per ottenere le immagini in tempo reale e comandare normalmente la macchina.

Attenzione: si pregadi scaricare l' ultima versione dell' app CHASING GO1 dal sito ufficiale per sostenere l' uso del GPS esterno.

Specifiche

Console di comando

DIMENSIONI	484×375×178mm
PESO	11 Kg
TEMP DI ESERCIZIO	-10°C~45°C

Interfaccia

INTERFACCIA	RJ45 × 2
	Porta USB 2.0 × 2
	USB QC 3.0 ×1
INGRESSO CA	200 V ~ 240 V
USCITA CA	200 V ~ 240 V

Schermo

DIMENSIONI	13,3 pollici
RISOLUZIONE	1920×1080
LUMINOSITÀ DEL DISPLAY	1000 cd/㎡

Batteria

AUTONOMIA	Massimo 8 h
BATTERIA	226,8 Wh
TEMPO DI CARICA	Caricabatterie da 8 A: 2,5 h

Guida alla ricarica

1. Per la procedura di ricarica, la console di comando CHASING è compatibile con caricabatterie da 25,2 V a 2,9 A e 25,2 V a 8 A.
2. La luce rossa indica che la carica è in corso, la luce verde che la carica è stata completata.
3. Scollegare il caricabatterie subito dopo il completamento della carica.
4. Scollegare il caricabatterie dopo la ricarica.

Precauzioni

1. Una volta al mese, premere il tasto sull'angolo superiore destro dell'interruttore di protezione dalle perdite，dell'interruttore di protezione dalle perdite, per verificare il corretto.
   funzionamento dell'interruttore di protezione.
2. Maneggiare con delicatezza la console di comando, onde evitare di danneggiarne lo schermo o altre parti.
3. Non bagnare con acqua o altri liquidi la console di comando, onde evitare di danneggiarne l'hardware，Tenere in considerazione che la garanzia non copre i danni causati da immersione.
4. Visitare il sito web www.chasing.com per scaricare il pacchetto di aggiornamento software e le mappe offline della console di comando.

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.

CHASING

La presente guida può essere aggiornata senza preavviso.
Accedere al sito web ufficiale di Chasing per consultare la versione più recente: https://www.chasing.com

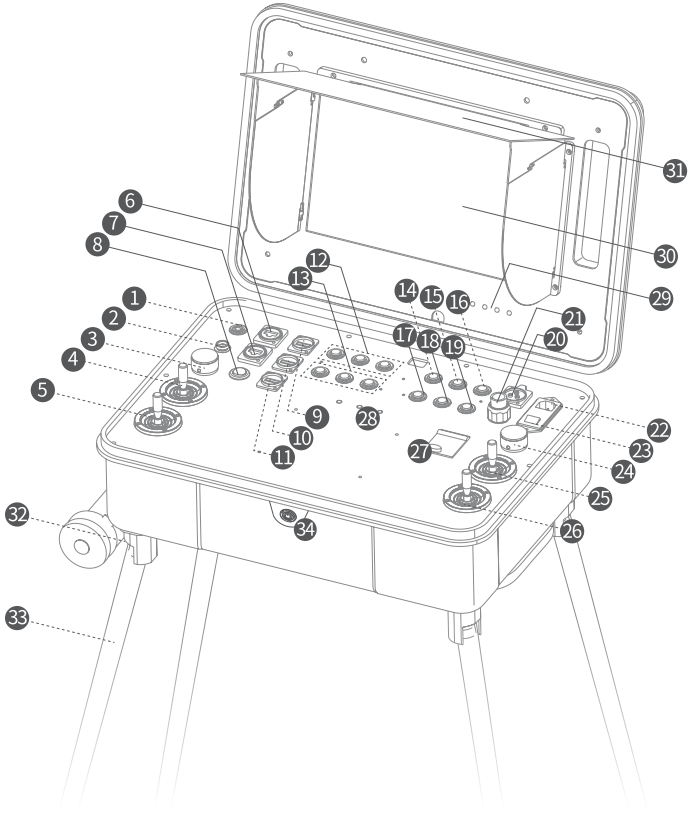
CHASING-kontrollkonsoll

NO

Bruksanvisning

V1.0

CHASING-kontrollkonsoll er en profesjonell kontrollplattform, utformet for krevende profesjonelle brukere. Skallet av aluminiumslegering er slitesterkt og holdbart. Innebygd 13,3" 1080P skjerm leverer ROV-undervannsbilder i sanntid, som er tydelige selv i direkte sollys. Den ergonomiske kontrollplattformen – som har et antall godt utformede brytere, knapper og grensesnitt – sørger or at den kan kontrollere ROV og USV samtidig, samtidig som den har direkte AC-strømforsyning, USBL, manipulatorarm, bildesonar, eksterne lys og annet profesjonelt tilbehør. Fire braketter kan kobles til separat for å tilpasses forskjellige terreng. Med ruller nederst kan den bæres enkelt som en koffert etter sammenfolding. Den kan enkelt fungere hvor som helst.



1. Strømbryter: Langt trykk for å slå på/av kontrollkonsollens strøm.
2. Standard grensesnitt: Kontrollkonsollens ladeport, ROV-ens tetherport, håndtakport og USBL-mottakerport.
3. ROV-ens venstre vinkeljustering: Juster ROV-ens stigningsvinkel.
4. USV venstre kontrollspaker: Brukes til å kontrollere navigeringen av USV.
5. ROV venstre kontrollspaker: Brukes til å kontrollere navigeringen av ROV.
6. RJ45-grensesnitt 1: 10/100 Mbps Ethernet.
7. RJ45-grensesnitt 2: 10/100 Mbps Ethernet.
8. Løfteplattform: Kontrollere ROV-ens løfteplattform til USV.
9. USB-grensesnitt 1: USB2.0
10. USB-grensesnitt 2: USB2.0
11. USB-hurtigladegrensesnitt: QC3.0-ladegrensesnitt.
12. USV-funksjonstastområde
13. Område for brukerdefinert tast
14. ROV-montering 1: Flomlys (trykk for å justere intensiteten), lasermåler(trykk for å slå på/av), gripeklo (trykk og hold for å slå på/av)

*Merk: Når du kobler til en gripeklo, trykker du og holder ROV-feste 1 for å aktivere den. Deretter kan du bruke høyre tommelhjul på ROV-en for å kontrollere gripekloen. Trykk og hold ROV-feste 1 igjen for å deaktivere gripekloen. Nå er høyre tommelhjul på ROV-en gjenopprettet til modus for justering av ROV-rullevinkelen.

15. Foto/video: Trykk og hold for å bytte mellom foto- og videomodus. Kort trykk for å ta bilder eller spille inn video.
16. Låse opp: Lås opp / lå motorer
17. ROV-montering 2: Betjeningsknapp (brukerdefinert) for ROV-tilbehør.
18. En-knapps tilbakestilling: Kort trykk for å reposisjonere ROV-returen til en horisontal status / langt trykk for å bytte kontrollmodus.
19. LED-kontroll: Slå på/av ROV-fyllingslyset
20. 12 V DC-grensesnitt: 12 VDC/3A-utgang.
21. AC-strømutgangsgrensesnitt: ROV AC-strømgrensesnitt.
22. AC-strømuttak: AC-strøminngang.
23. AC-strømbryter: I=PÅ, O=AV
24. ROV-ens høyre vinkeljustering: ROV-ens høyre tommelhjul: Juster ROV-ens rullevinkel eller kontroller gripekloen.
25. USV høyre kontrollspaker: Brukes til å kontrollere navigeringen av USV.
26. ROV høyre kontrollspaker: Brukes til å kontrollere navigeringen av ROV.
27. AC-strømbeskyttelsesbryter: Luftbeskyttelsesbryter og lekkasjebeskyt telsesbryter.
28. Signalindikatorlys: Indikatorlys for kontrollkonsoll, ROV og USV. Det grønne lyset er alltid på når den arbeider.
29. Skjermknapp: Juster parameterne på skjermen.
30. Skjerm: Trykkskjerm.
31. Lett skjold
32. Hjul
33. Avtakbar brakett: brukes til å støtte kontrollkonsollen.
34. Mekanisk bryter: brukt til strøm av/på operasjon av kontrollboksen. Etter å ha slått av den mekaniske bryteren, kommer det ikke til å produsere arbeidsstrømforbruk.

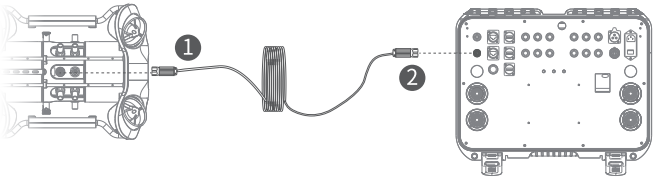
NO

Installasjon og tilkobling

NO

Når den ikke er tilkoblet AC-strømforsyning:

① Koble den ene siden av tetheren til 4-pinners porten (ved siden av SD-kortsporet) på den øvre delen av ROV-modulen. Stram festemutrene. ② Koble den motsatte enden av tetheren til standardporten på kontrollkonsollen og stram festemutrene.

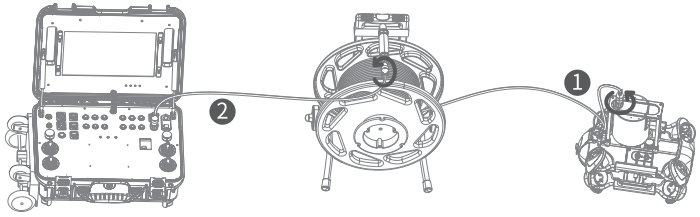


Når tilkoblet AC-strømforsyning:

(I) Når ROV-en ikke er dokket

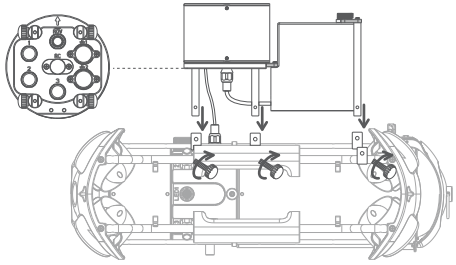
① Koble den ene siden av AC-tether til AC-tetherporten på den øvre delen av AC-strømmodulen. Koble 4-pinners kabelen på den nedre delen av AC-strømmodulen til 4-pinners porten på ROV-en, stram deretter festemutrene.

② Koble den motsatte enden av AC-tetheren til port 21 for AC-strømforsyningen på kontrollkonsollen. Stram festemutrene for å fullføre tilkoblingen.



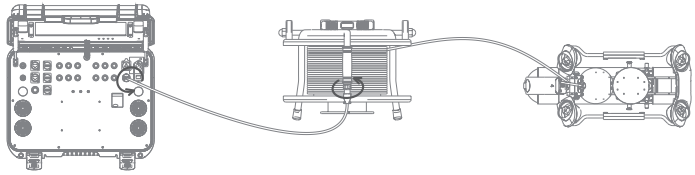
(II) Når ROV-en er dokket

① Koble 4-pinners kabelen på den nedre delen av AC-strømmodulen til «RC»-porten i midten av dokkingstasjonen. Bruk tetheren til å koble til «ROV»-porten på den øvre delen av dokkingstasjonen og 4-pins porten på ROV-en, stram deretter festemutrene.



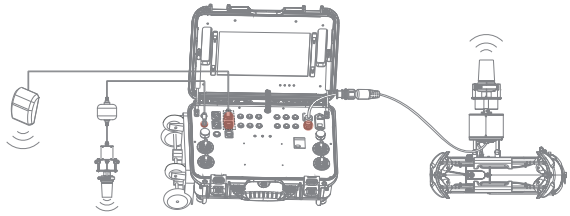
② Koble den ene siden av AC-tetheren inn i AC-tetherporten til den øvre delen av AC-strømmodulen. Koble deretter den andre siden av AC-tetheren til port 21 for AC-strømforsyningen på kontrollkonsollen. Stram festemutrene for å fullføre tilkoblingen.

NO



(III) Ved bruk av USBL undervannsposisjoneringskitt

Koble den ytre GPS til USB port 1 eller USB port 2 på kontrollboksen.



Slå PÅ

- **Uten bruk av AC-strømforsyning**

Kort trykk på den mekaniske bryteren ㉞ midt i kontrollboksen og så trykk lenge på kraftbryteren ① i øvre venstre hjørne av panelet av kontrollboksen i 1 sekund. På denne tiden vil undervaansbåten starte og utsette en selvtestlyd. Samtidig vil berøringsskjermen av kontrollboksen lyse opp. Vent på kontaktskjermen for å begynne fullstendig. Finn CHASING GO1 App-en i interfacet, trykk på for å åpne og gå inn i App-kontrollinterfacet, og så oppnå sanntidsbildeoverføring og operere maskinen normalt.

- **Bruk av AC-strømforsyning**

Kort trykk på den mekaniske bryteren ㉞ midt i kontrollboksen og så trykk kraftknappen 23 til I-tilstand ved siden av AC-trefot-sokken på panelet av kontrollboksen til makt på, og se trinnene for ikke å bruke AC-kraftforsyning til å fullføre starten. Ved bruk av AC-kraftforsyningsfunksjonen, etter at ROV er vellykket koblet til App, må AC-kraftforsyningsbryteralternativet skrus på i undervannsbåtsinnstillinger i App.

*Merk: For installasjon og bruk av AC-strømforsyningssystem, kan du se brukerhåndboken og veiledningen for AC-strømforsyningssystemet på nettstedet.

• **Ved bruk av USBL undervannsposisjoneringskitt**

Kort trykk på den mekaniske bryteren ㉞ midt i kontrollboksen og så trykk lenge på kraftbryteren ① i øvre venstre hjørne av panelet av kontrollboksen i 1 sekund. På denne tiden vil undervaansbåten starte og utsette en selvtestlyd. Samtidig vil berøringsskjermen av kontrollboksen lyse opp. Vent på kontaktskjermen for å begynne fullstendig. Finn CHASING GO1 App-en i interfacet, trykk på for å åpne og gå inn i App-kontrollinterfacet, og så oppnå sanntidsbildeoverføring og operere maskinen normalt.

Merk: Laste ned den siste versjonen av CHASING GO1-appen fra det offisielle nettstedet for å støtte bruk av ytre GPS.

Spesifikasjoner

Kontrollkonsoll	
STØRRELSE	484×375×178mm
VEKT	11 Kg
BRUKSTEMP.	-10°C~45°C

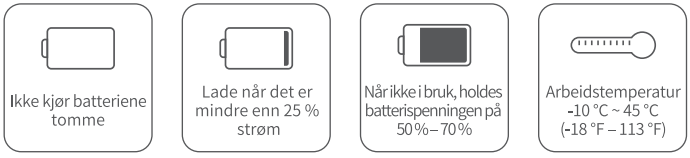
Skjerm	
STØRRELSE	13,3”
OPPLØSNING	1920×1080
SKJERMLYSSTYRKE	1000 cd/㎡

Grensesnitt	
GRENSESNITT	RJ45 × 2
	USB 2.0 vert × 2
	QC 3.0 USB ×1
AC-INNGANG	200 V ~ 240 V
AC-UTGANG	220V

Batteri	
KJØRETID	8 timer maksimalt
BATTERI	226,8 Wh
LADETID	8 A-lader: 2,5 timer

Veiledning for lading

1.CHASING-kontrollkonsollen støtter 25,2 V 2,9 A og 25,2 V 8 A ladere for lading.
2. Rødt lys indikerer lading, grønt lys indikerer fulladet.
3. Frakoble laderen etter at ladingen er fullført.
4. Koble av laderen etter lading.



Forholdsregler

1. Trykk på knappen i øvre høyre hjørne av lekkasjebeskyttelsesbryteren en gang i måneden，for å verifisere at beskyttelsesbryteren fungerer ordentlig.
2. Behandle kontrollkonsollen lett for å unngå mulig skade på skjerm eller andre deler.
3. Ikke søl vann eller væsker på kontrollkonsollen, for å unngå skade på maskinvaren,Merk at garantien ikke dekker skader forårsaket av nedsen kning i vann.
4. Besøk nettstedet vårt for å laste ned programvareoppgraderingspakken og frakoblet kart til kontrollkonsollen: www.chasing.com.

Støtte

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

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

CHASING

Dette innholdet kan endres uten forvarsel, du får den nyeste brukerhåndboken fra: www.chasing.com.

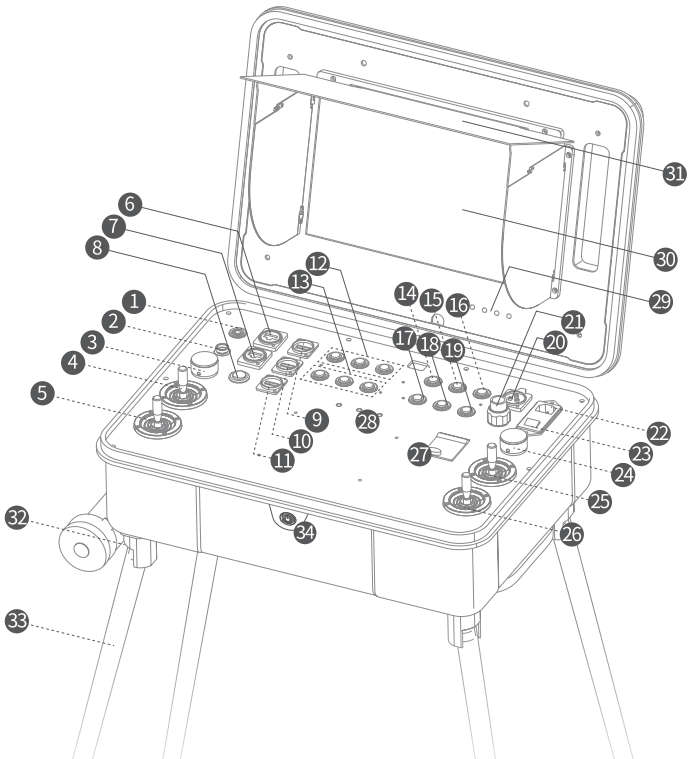
CHASING-kontrollkonsol

SV

användarmanual

V1.0

CHASING-kontrollkonsolen är en professionell kontrollplattform som är designad för avancerade professionella användare. Chassit i legerat aluminium är starkt och hållbart. Den inbyggda 13,3 tum 1080P-bildskärmen levererar ROV-undervattensbilder i realtid som även är tydligt synliga i direkt solljus. Den ergonomiska kontrollplattformen, med ett antal väldesignade brytare, knappar och gränssnitt, gör den kapabel att styra ROV och USV samtidigt, liksom direkt AC-strömförsörjning, USBL, manipulatorarm, bildsonar, externa lampor och andra professionella tillbehör. Fyra stöd kan ställas in separat för att anpassas till valfri terräng. Med rullhjul på undersidan kan den lätt bäras som en resväska efter att den har fälts ihop. Det kan enkelt använda var som helst.



1. Strömbrytare: Tryck på och håll nedtryckt för att slå på/av strömmen till kontrollkonsolen.
2. Standardgränssnitt: Kontrollkonsolens laddningsuttag, ROV-enhetens kabeluttag, handtagsuttag och mottagarport för USBL.
3. Justering av vänster vinkel för ROV: Justera stigningsvinkeln för ROV.
4. Vänster joystick för USV: Används för att navigera en USV.
5. Vänster joystick för ROV: Används för att navigera en ROV.
6. RJ45-gränssnitt 1: 10/100 Mbps Ethernet.
7. RJ45-gränssnitt 2: 10/100 Mbps Ethernet.
8. Lyftplattform: Kontrollera ROV-lyftplattformen på en USV.
9. USB-gränssnitt 1: USB2.0
10. USB-gränssnitt 2: USB2.0
11. Snabbladdningsgränssnitt via USB: QC3.0-laddningsgränssnitt.
12. Område med funktionsknappar för USV
13. Område med användardefinierade funktionsknappar
14. ROV-montering 1: Strålkastare (tryck för att justera ljusstyrkan), lasermätinstrument (tryck för att slå på/av), gripklo (tryck och håll ned för att slå på/av).

*Obs! Tryck och håll ned ROV-fäste 1 för att aktivera gripklon när du fäster den. Du kan sedan styra gripklon med höger tumhjul på ROV-enheten. Tryck och håll ned ROV-fäste 1 på nytt för att inaktivera gripklon. Nu återställs höger tumhjul på ROV-enheten till läget som justerar lutningsvinkeln.

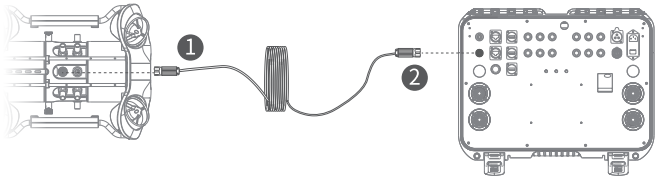
15. Foto/video: Tryck och håll ned för att växla mellan foto- och videoläge. Tryck kort för att ta foton eller spela in video.
16. Lås upp: Lås upp/lås motorer.
17. ROV-montering 2: Knapp för att styra ROV-tillbehör (användardefinierad).
18. Knapp för återställning: Tryck kort för att flytta ROV tillbaka till horisontellt läge/håll nedtryckt för att växla kontrolläge.
19. LED-kontroll: Slå på/av ROV-enhetens fyllnadsbelysning.
20. 12 VDC gränssnitt: 12 VDC/3 A utmatning.
21. Gränssnitt för växelströmsutgång: Växelströmsgränssnitt för ROV.
22. AC-uttag: AC-ströminmatning.
23. AC-strömbrytare: I=PÅ, O=AV
24. Justering av höger vinkel för ROV: ROV-enhetens högra tumhjul: Justera ROV-enhetens lutningsvinkel eller styr gripklon.
25. Höger joystick för USV: Används för att navigera en USV.
26. Höger joystick för ROV: Används för att navigera en ROV.
27. Skyddsbrytare för nätström: Skyddsbrytare för luft och läckage.
28. Signalindikatorlampa: Indikatorlampa för kontrollkonsol, ROV och USV. Det gröna ljuset lyser alltid vid drift.
29. Skärmknapp: Justera parametrarna på skärmen.
30. Skärm: Pekskärm.
31. Ljusskärm
32. Hjul
33. Avtagbar stöd: används för att stödja kontrollkonsolen.
34 Mekanisk brytare: används för ström av/på av kontrollboxen. Efter avstängning av den mekaniska strömbrytaren kommer det inte att finnas någon förbrukning av arbetsström.

SV

Montera och ansluta

När nätaggregatet inte är anslutet:

① Anslut kabelns ena ände till den 4-poliga porten (intill SD-kortfacket) på ROV-modulens övre del och dra åt fästmuttrarna. ② Anslut den andra änden på nätkabeln till standarduttaget kontrollkonsolen och dra åt fästmuttrarna.

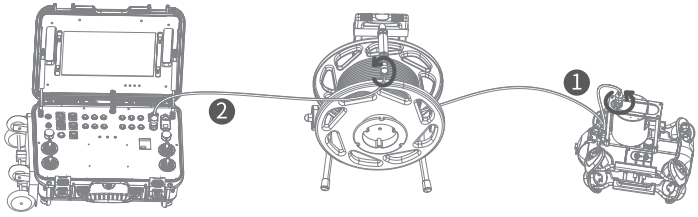


När nätaggregatet är anslutet:

(I) När ROV-enheten inte är dockad

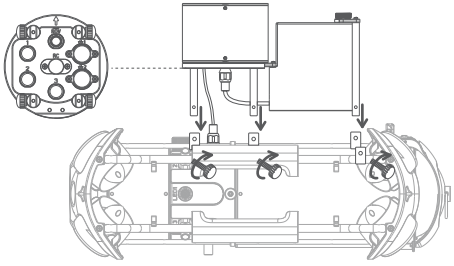
① Anslut ena änden på nätkabeln till nätkontakten på nätaggregatets övre del. Anslut den 4-poliga kabeln på nätaggregatets undre del till den 4-poliga porten på ROV-enheten och dra åt fästmuttrarna.

② Anslut den andra änden på nätkabeln till port 21 för strömförsörjning på kontrollkonsolen och dra åt fästmuttrarna för att slutföra anslutningen.

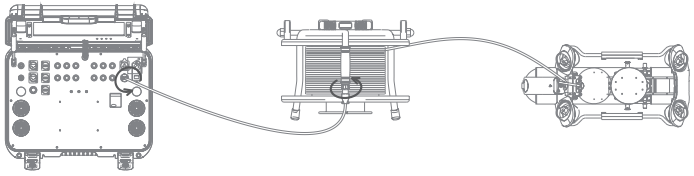


(II) När ROV-enheten är dockad

① Anslut den 4-poliga kabeln på nätaggregatets undre del till uttaget RC i mitten på dockningsstationen. Anslut uttaget ROV på dockningsstationens övre del till den 4-poliga porten på ROV-enheten med kabeln och dra sedan åt fästmuttrarna.

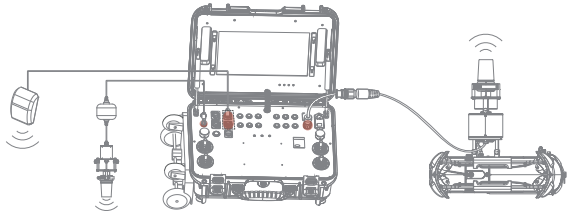


② Anslut ena änden på nätkabeln till nätkontakten på nätaggregatets övre del. Anslut sedan den andra änden på nätkabeln till port 21 för strömförsörjning på kontrollkonsolen och dra åt fästmuttrarna för att slutföra anslutningen.



(III) Vid användning av USBL undervattenspositioneringssats

Anslut den externa GPS:en till USB-port 1 eller USB-port 2 på kontrollboxen.



Slå på enheten

- **Utan ett nätaggregat**

Tryck kort på den mekaniska brytaren ㉞ i mitten av kontrollboxen och tryck sedan länge på strömbrytaren ① i övre vänstra hörnet av panelen av kontrollboxen i 1 sekund. Vid den här tiden startar undervattensbåten upp och avger ett självtestljud. Samtidigt lyser kontrollboxens pekskärm. Vänta tills pekskärmen startar helt, hitta CHASING GO1 App i gränssnittet, klicka för att öppna och gå in i App kontrollgränssnitt, och sedan få realtidsbildöverföring och använda maskinen normalt.

- **Med ett nätaggregat**

Tryck kort på den mekaniska brytaren ㉞ i mitten av kontrollboxen och tryck sedan på strömknappen 23 till **I**-läget bredvid AC-trefot-stiftsuttaget på panelen av kontrollboxen för att slå på, och se sedan stegen för att inte använda AC-strömförsörjning för att slutföra uppstarten. När du använder AC-strömförsörjningsfunktionen, efter att ROV har anslutits till appen, måste AC-strömförsörjningsbrytarealternativet aktiveras i undervattensbåtsinställningar i App.

*Obs: Mer information om installation och användning av nätaggregatet finns i användarmanualen och självstudierna till nätaggregatet på webbplatsen.

· Vid användning av USBL undervattenspositioneringssats

Tryck kort på den mekaniska brytaren ㉞ i mitten av kontrollboxen och tryck sedan länge på strömbrytaren ① i övre vänstra hörnet av panelen av kontrollboxen i 1 sekund. Vid den här tiden startar undervattensbåten upp och avger ett självtestljud. Samtidigt lyser kontrollboxens pekskärm. Vänta tills pekskärmen startar helt, hitta CHASING GO1 App i gränssnittet, klicka för att öppna och gå in i App kontrollgränssnitt, och sedan få realtidsbildöverföring och använda maskinen normalt.

*Obs: Vänligen ladda ner den senaste versionen av CHASING GO1 App från den officiella webbplatsen för att stödja användningen av extern GPS.

Specifikationer

Kontrollkonsol	
STORLEK	484×375×178mm
VIKT	11 Kg
DRIFTTEMP	-10 °C – 45 °C

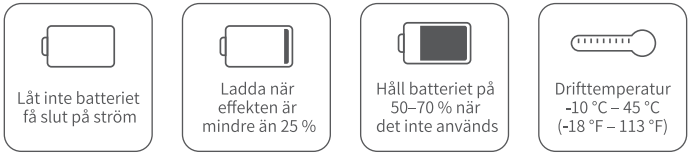
Skärm	
STORLEK	13,3 tum
UPPLÖSNING	1920×1080
SKÄRMENS LJUSSTYRKA	1000 cd/m2

Gränssnitt	
GRÄNSSNITT	RJ45 × 2
	VÄRD-USB 2.0 × 2
	QC 3.0 USB ×1
AC-INGÅNG	200–240 VAC
AC-UTGÅNG	200–240 VAC

Batteri	
DRIFTTID	Högst åtta timmar
BATTERI	226,8 Wh
LADDNINGSTID	8 A laddare: 2,5 timmar

Vägledning vid laddning

1. CHASING-kontrollkonsolen har stöd för en laddare med 25,2 V/2,9 A och 25,2 V/8 A.
2. Rött ljus indikerar laddning och grönt ljus indikerar fulladdat.
3. Koppla bort laddaren efter att laddningen är slutförd.
4. Koppla bort laddaren efter laddning.



Försiktighetsåtgärder

1. Tryck på knappen uppe till höger på läckskyddsbrytaren en gång i månaden, för läckage varje månad för att verifiera att den fungerar korrekt.
2. Håll lätt i kontrollpanelen för att undvika skador på skärmen eller andra delar.
3. Stänk inte vatten eller vätskor på kontrollkonsolen för att undvika skador på hårdvaran,Observera att garantin inte täcker skada orsakad genom nedsänkning.
4. Besök vår webbplats för att ladda ned programuppgraderingspaketet och offlinekartan över kontrollkonsolen: www.chasing.com.

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 förvarning.
Besök Chasings officiella webbplats för den senaste versionen:
https://www.chasing.com

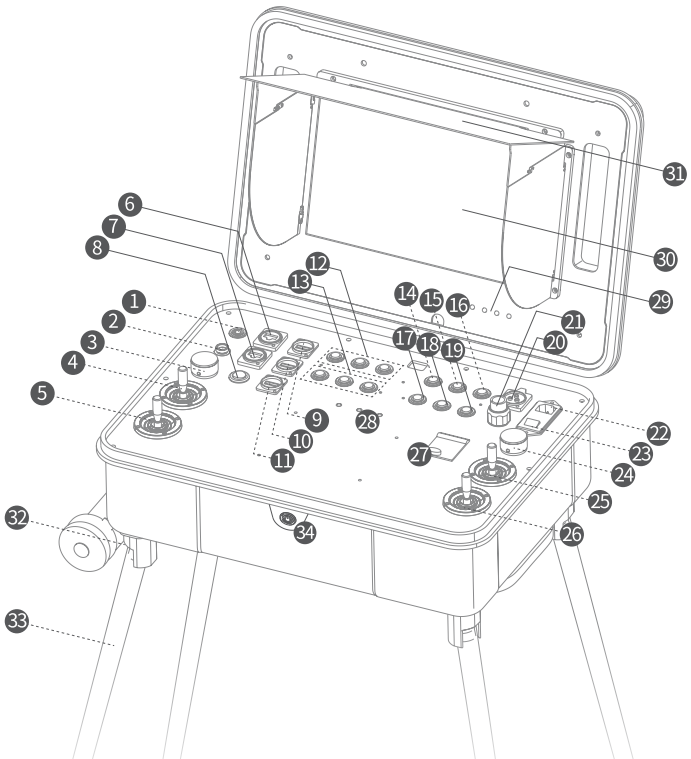
Консоль управления CHASING

RU

Руководство пользователя

V1.0

Консоль управления CHASING представляет собой платформу, предназначенную для профессионалов высокого класса. Корпус устройства изготовлен из прочного и долговечного алюминиевого сплава. Встроенный дисплей диагональю 13,3-дюйма (338 мм) с разрешением 1080P обеспечивает отображение с подводного дрона в реальном времени. Сверхъяркий экран позволяет получать изображение с подводного дрона даже попадании прямых солнечных лучей. Эргономичная платформа управления с рядом хорошо продуманных переключателей, кнопок и интерфейсов позволяет одновременно управлять подводным дронами надводными автоматическими транспортными средствами, а также источником питания переменного тока, USBL, манипулятором, визуальнымсонаром, внешними и сточниками света и другими профессиональными аксессуарами. Для адаптации к различным рельефам могут быть установлены четыре различных кронштейна. После складывания это устройство можно легко перемещать как чемодан благодаря установленным роликами снизу. Устройство может эффективно работать в любых условиях.



Кнопкавкл/выклпитания:

1. Выключатель питания: чтобы включить/отключить питание консоли управления, нажмите и удерживайте эту кнопку.
2. Стандартный интерфейс: Порт для зарядки консоли управления, порт для кабеля подводного дрона, порт контроля и порт приемника USBL
3. Левый регулятор угла подводного дрона: изменение угла наклона подводного дрона.
4. Левый джойстик надводного автоматического транспортного средства: используется для управления движением надводного автоматического транспортного средства.
5. Левый джойстик подводного дрона: используется для управления движением подводного дрона.
6. Интерфейс RJ45 1: Ethernet 10/100 Мбит/с.
7. Интерфейс RJ45 2: Ethernet 10/100 Мбит/с.
8. Подъемная платформа: Управление подъемной платформой подводного дрона на надводном автоматическом транспортном средстве.
9. USB-интерфейс 1: USB2.0
10. USB-интерфейс 2: USB2.0
11. USB-интерфейс быстрой зарядки: Интерфейс зарядки QC3.0.
12. Область функциональных кнопок надводного дрона.
13. Область функциональных кнопок, определяемая пользователем.
14. Крепление подводного дрона 1: Прожектор (нажмите, чтобы отрегулировать яркость), лазерный измерительный прибор (нажмите, чтобы включить/выключить), манипулятор с захватом (нажмите и удерживайте, чтобы включить/выключить)

*Примечание. При установке манипулятора с захватом нажмите и удерживайте кнопку «Навесной компонент ROV 1», чтобы активировать его. После этого вы сможете использовать правое колесико подводного дрона для управления манипулятором с захватом. Снова нажмите и удерживайте кнопку «Навесной компонент ROV 1», чтобы деактивировать манипулятор с захватом. Теперь правое колесико подводного дрона будет переключено в режим регулировки угла крена подводного дрона.

15. Фото/видео: Нажмите и удерживайте для переключения между режимами «фото» и «видео». Кратковременное нажатие запускает фотосъемку или запись видео.
16. Разблокировать: разблокирование/блокирование двигателей
17. Крепление подводного дрона 2: кнопка для управления аксессуарами подводного дрона (определяется пользователем).
18. Сброс одним нажатием кнопки: кратковременное нажатие для возврата подводного дрона в горизонтальное положение; длительное нажатие для переключения режима управления.
19. Управление светодиодами: Включение/выключение подсветки подводного дрона
20. Интерфейс 12 В пост. тока: выход 12 В пост. тока/3 А.
21. Выходной интерфейс переменного тока: интерфейс питания переменного тока подводного дрона.
22. Гнездо питания переменного тока: вход питания переменного тока.
23. Переключатель питания переменного тока: «I» = ВКЛ., «O» = ВЫКЛ.
24. Правый регулятор угла подводного дрона: Правое колесико с накаткой подводного дрона: позволяет регулировать угол крена подводного дрона или управлять манипулятором с захватом.
25. Правый джойстик надводного автоматического транспортного средства: используется для управления движением надводного автоматического транспортного средства.
26. Правый джойстик подводного дрона: используется для управления движением подводного дрона.
27. Переключатель защиты переменного тока: выключатель атмосферной защиты и выключатель защиты от утечки.
28. Световые индикаторы сигнала: индикаторы консоли управления, подводного дрона и надводного автоматического транспортного средства. В рабочем режиме всегда горит зеленый свет.
29. Кнопка дисплея: используется для настройки параметров экрана дисплея.
30. Дисплей: сенсорный экран.
31. Световой экран
32. Колесики
33. Съемный кронштейн: используется для крепления консоли управления.
34. Механический выключатель: используется для отключения / включения питания шкафа управления. После отключения механического выключателя рабочий ток не потребует.

Установка и подключение

RU

При отсутствии подключения к сети переменного тока:

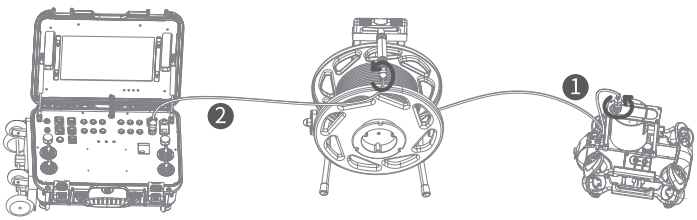
① Подключите один разъем кабеля к 4-контактному порту (рядом со слотом для SD-карты) в верхней части модуля подводного дрона и затяните крепежные гайки. ② Подключите другой разъем кабеля к стандартному порту на консоли управления и затяните крепежные гайки.

При подключении к сети переменного тока:

(I) Когда подводный дрон не подключен к док-станции

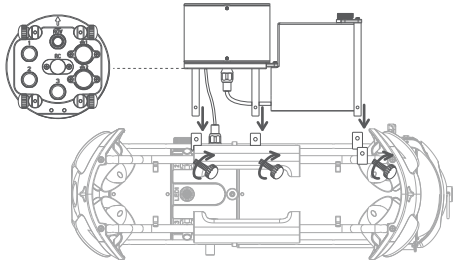
① Подключите один разъем кабеля переменного тока к порту в верхней части модуля питания переменного тока. Подключите 4-контактный кабель, выходящий из нижней части модуля питания переменного тока, к 4-контактному порту подводного дрона, а затем затяните крепежные гайки.

② Подключите другой разъем кабеля переменного тока к выходному порту 21 для питания переменного тока на консоли управления и затяните крепежные гайки, чтобы завершить подключение.



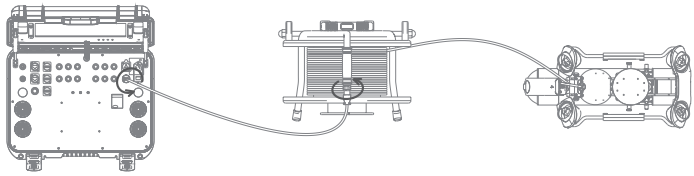
(II) Когда подводный дрон подключен к док-станции

① Подключите 4-контактный кабель, выходящий из нижней части модуля питания переменного тока, к порту «RC» в центре панели док-станции. Используйте кабель, чтобы соединить порт ROV в верхней части док-станции с 4-контактным портом на подводном дроне, а затем затяните крепежные гайки.



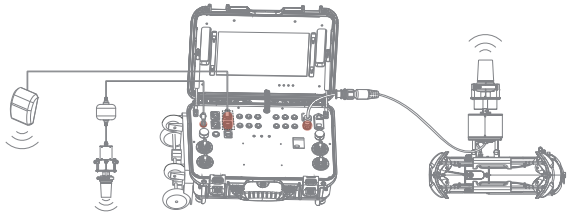
② Подключите один разъем кабеля переменного тока к порту в верхней части модуля питания переменного тока. Затем подключите другой разъем кабеля переменного тока к выходному порту 21 для питания переменного тока на консоли управления и затяните крепежные гайки, чтобы завершить подключение.

RU



(III) При использовании комплекта подводного позиционирования USBL

Подключите внешний GPS к USB-интерфейсу 1 или USB-интерфейсу 2 на панели шкафа управления.



Включение

- **Без использования источника питания переменного тока**

Коротко нажмите механический выключатель ㉞ в середине шкафа управления, а затем долго нажмите выключатель питания ① в верхнем левом углу панели шкафа управления на 1 секунду. В это время подводный аппарат включается и издает звук самопроверки. В то же время запускается сенсорный экран шкафа управления. После полного запуска сенсорного экрана найдите в интерфейсе приложение CHASING GO1 App, его нажмите, чтобы его открыть и войти в интерфейс управления App, потом можно реализовать передачу изображений в режиме реального времени и управлять машиной нормально.

- **С использованием источника переменного тока**

Коротко нажмите механический выключатель в середине шкафа управления, затем нажмите кнопку питания 23 вплоть до состояния I рядом с трехконтактной штепсельной розеткой AC на панели шкафа управления, чтобы включить питание, а затем выполнить шаги питания без использования AC для завершения включения. При использовании функции питания AC, после успешного подключения ROV к App, необходимо включить выключатель питания AC в настройках подводного аппарата App.

* Примечание. Для установки и эксплуатации системы питания переменного тока см. руководство пользователя и учебные материалы по системе питания переменного тока, доступные на веб-сайте.

RU

• **При использовании комплекта подводного позиционирования USBL**
Коротко нажмите механический переключатель ㉞ в середине блока управления, а затем долго нажмите выключатель питания ① в верхнем левом углу панели шкафа управления на 1 секунды. В это время подводный аппарат включается и издает звук самопроверки. В то же время запускается сенсорный экран шкафа управления. После полного запуска сенсорного экрана, найдите в интерфейсе CHASING GO1 App, его нажмите, чтобы его открыть и войти в интерфейс управления App, потом можно реализовать передачу изображений в режиме реального времени и сигналов позиционирования GPS, и управлять машиной нормально.

* Примечание. Пожалуйста, загрузите последнюю версию CHASING GO1 App с официального сайта, чтобы поддержать использование внешнего GPS.

Технические характеристики

Консоль управления

РАЗМЕРЫ (mm)	484×375×178
МАССА	11 кг
РАБОЧАЯ ТЕМПЕРАТУРА	от -10 до 45 °C

Интерфейс

ИНТЕРФЕЙС	RJ45×2
	Порт USB 2.0×2
	QC 3.0 USB×1
ВХОД ПЕР. ТОКА	200–240 В
ВЫХОД ПЕР. ТОКА	200–240 В

Экран

РАЗМЕР	13,3 дюйма (338 мм)
РАЗРЕШЕНИЕ	1920×1080
ЯРКОСТЬ ДИСПЛЕЯ	1000 кд/㎡

Аккумулятор

ВРЕМЯ РАБОТЫ	До 8 часов
АККУМУЛЯТОР	226,8 Вт-ч
ВРЕМЯ ЗАРЯДКИ	Зарядное устройство с током 8 А: 2,5 часа

Руководство по зарядке

1. Консоль управления CHASING поддерживает зарядные устройства со следующими параметрами: 25,2 В/2,9 А и 25,2 В/8 А.
2. Красный цвет индикатора означает, что идет процесс зарядки. Зеленый цвет указывает, что аккумулятор полностью заряжен.
3. По окончании зарядки, своевременно отключите зарядное устройство.И выньте его вилку из розетки.

RU

Руководство по зарядке

1. Нажимайте кнопку датчика защиты от протечек в правом верхнем углу один раз в месяц，переключателя защиты от утечки, чтобы проверить работу переключателя.
2. Аккуратно обращайтесь с консолью управления, чтобы не повредить э кран или другие части.
3. Не допускайте попадания воды или других жидкостей на консоль управления, чтобы не повредить оборудование，Обратите внимание, что гарантия не распространяется на повреждения, вызванные погружением в воду.
4. Посетите наш веб-сайт (www.chasing.com), чтобы загрузить пакет обновления программного обеспечения и автономную карту консоли управления.

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

CHASING

Настоящий документ может быть изменен без предварительного уведомления.
Последнюю версию руководства можно скачать на сайте: www.chasing.com.