



MANUAL DE INSTALACION

Kit ecosonda TF740 color GPS autopilot
(ilustración realizada en un barco cebador Anatec Maxboat)



1) Conexión en el barco.

1 – Abrir el barco

En primer lugar, desatornille los dos tornillos situados en la parte superior del barco, entre las escotillas de cebado.

A continuación, desatornilla los dos tornillos de plástico laterales.

Levante la cubierta del barco.

2 – Accede a la caja de control del barco.

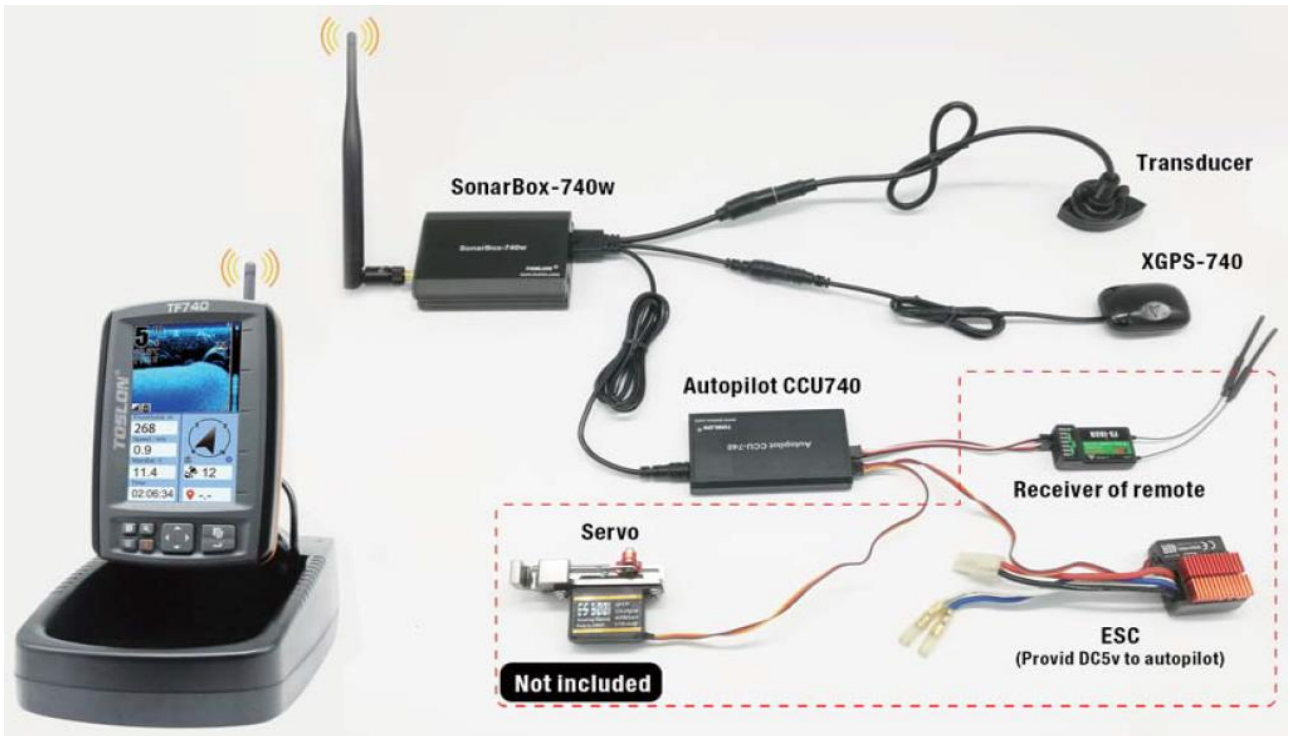
Desatornille los 2 tornillos de la cubierta negra plana para tener acceso a los cerebros del motor del barco y a la caja Devict, como se muestra abajo en la imagen.



3 – Instale la caja del « autopilot » TF740.

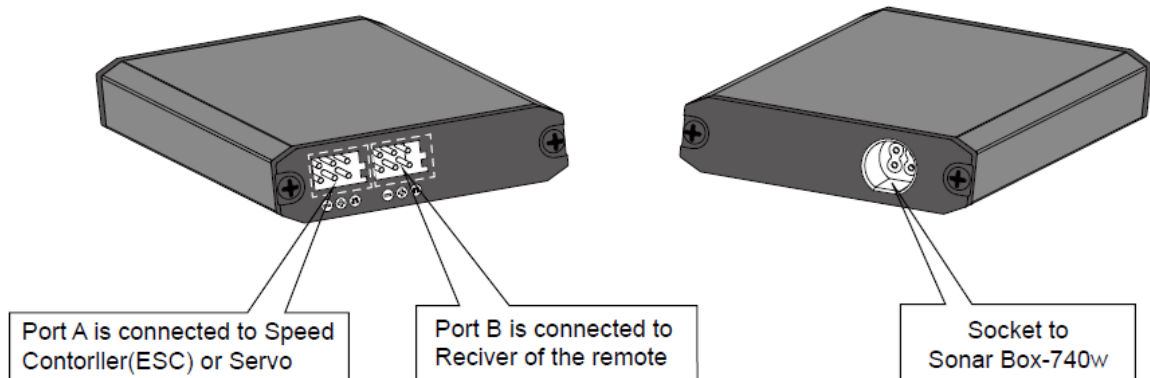
La caja del "autopilot" debe estar conectada entre los motores del barco y el "receiver of remote "





del barco.



Connection of Autopilot CCU740

The following figures instruct how to connect the Autopilot CCU740 with your bait boat.
The system could control most 2 engines or 1 engine (with rudder) boat with proper settings.



	Transmitter connection & function			
	Port A		Port B	
				
Xboat mode	ESC of Right Motor	ESC of Left Motor	channel-3	channel-1
2 Engines	ESC of Right Motor	ESC of Left Motor	channel of right Motor	channel of left Motor
1 Engine	ESC	Servo	channel of ESC	channel of servo

Para ello, siga las instrucciones de conexión del manual del TF740 en la página 10.

En el « receiver of remote », desconecte las clavijas 2 y 3 (se identifican por el color negro/rojo/blanco de los tres hilos que contienen). Estos enchufes deben conectarse a la caja del piloto automático en el puerto A (indicado en la caja del piloto automático por "motor"). El cable CH 3 debe conectarse al enchufe superior y el cable CH2 al enchufe inferior.

Tome las dos clavijas suministradas en el paquete de accesorios del TF740 y conecte el puerto B de la caja del "autopilot" (marcado como "receiver" en la parte inferior) a las clavijas 2 y 3 del receptor del mando a distancia en lugar de las clavijas conectadas anteriormente.

Asegúrese de conectar la clavija superior del piloto automático a la posición 3 del receptor del « receiver of remote » y la clavija inferior a la posición 2 del « receiver of remote ».

4 – Conectar el resto del TF740.

Conecte todos los componentes del TF740 conectando la caja del "autopilot" a la caja del transmisor.

2) Configuración del TF740.

1- Encender el TF740

Una vez realizadas todas las conexiones, enciende el barco y la pantalla del TF740.

2 – Ir al menú de « l'autopilot »

Por defecto, el menú del "autopilot" no es accesible. Para acceder a él, ve al menú "BASIC", desplázate hasta "Advanced mode", entra en el menú y ponlo en "ON". Los menús ocultos son ahora accesibles.

Ahora puede cambiar de menú hasta llegar al menú "AUTOPILOT".

3 – Configurar su autopilot

En el menú "Autopilot", baje y seleccione "Boat type". Si el barco tiene dos motores diferentes, elige 2 motores, por ejemplo.

En el menú "autopilot", baje y seleccione "Channel reverse". En el caso de un barco con dos motores diferenciados, comprueba que ningún canal está en modo inverso desmarcando las casillas.

4 – Probar el autopilot

Para probar el funcionamiento del piloto automático antes de utilizarlo sobre el terreno, compruebe la configuración en el menú "Autopilot" del TF740, seleccione "Wiring test".

Hay 4 opciones posibles en este parámetro.

- Go forward : Confirme que el barco avanza. Ambos motores deben estar en marcha hacia delante.
- Turn left : confirme si el barco gira a la izquierda. En marcha hacia delante sólo debe activarse el motor derecho.
- Turn right : confirme si el barco gira a la derecha. Sólo debe activarse el motor izquierdo al avanzar.
- Stop : cuando seleccione una de las tres opciones anteriores, desplácese hacia el stop y confirme para detener la prueba en curso.