Fishing Robot





[Version: Bluetooth Ble]

Le Fishing Robot est un système combiné sans fil incluant le guidage GPS du bateau ainsi qu'un échosondeur. Tout ceci sur votre tablette ou smartphone.

Les éléments sont les suivants

- Un boitier de réception autonome Bluetooth.
- Un chargeur pour le boitier Bluetooth
- Un boitier de contrôle (déjà installé)

- Un interrupteur de mise sous tension pour activer ou désactiver le contrôleur. (déjà installé)

- Deux antennes (1 pour le boitier Bluetooth et une pour le boitier de contrôle) (déjà installé)

- Un câble d'alimentation (déjà installé)
- Cinq câbles de contrôle (déjà installé)
- Un support de montage (déjà installé)

Caractéristiques techniques

Carte Support Google Map Fréquence 2,4Ghz Distance de contrôle 200-300 (dépendant de la météo, des obstacles, ...) Alarme batterie faible Information en direct puissance du signal, nombre de satellite, niveau de batterie, vitesse de déplacement, distance et direction du bateau, profondeur, température de l'eau. APP Software Support IOS/Android

Alimentation de boitier de contrôle 6~12V (batterie du bateau) Puissance 15W

Installation de l'application

Avant de démarrer le Fishing Robot, vous devez installer l'application sur votre smartphone ou votre tablette

Pour les utilisateurs d'IOS :

Vous devez télécharger l'application sur l'APP Store.

Pour les utilisateurs d'Android :

Vous connecter sur le lien suivant : http://101.200.194.90/android/DEVICT-FISHINGROBOT.apk

Affichage des informations Instantanées



Indique la qualité de transmission des informations entre le boitier Bluetooth sur la berge et le boitier de contrôle dans le bateau.



Indique le nombre de satellites connectés, plus le nombre est grand plus les informations de position sont précises. Lorsque le nombre est inférieur à 6 il peut y avoir des erreurs de positionnement.



Donne la distance entre le bateau et le point HOME



Informe du niveau de batterie du bateau



Indique la vitesse de déplacement du bateau



Donne la direction du bateau en ° (Nord 0°, Est 90°, Sud 180°, Ouest 270°)



Indique la profondeur sous la sonde



Donne la température sous la sonde

Icone de l'application



Icone d'accès au menu déroulant

Première icone du menu déroulant : donne accès à vos points d'intérêt sauvegardés



Seconde icone du menu déroulant : réglages de l'application



Troisième icone du menu déroulant : calibration de l'application et du bateau



Icone de point d'intérêt enregistré



Icone de localisation de l'appareil connecté



Icone de position de bateau



Icone du point HOME



For a second sec



Icone d'enregistrement du point où se trouve le bateau



Icone servant pour recentrer la vue sur le bateau







Icone informant que le bateau est en déplacement autonome vers sa cible.

Icone informant que le bateau est en mode manuel (utilisation de la radiocommande)

Icone de retour au point HOME.

Instructions d'utilisation

1: Connexion du smartphone/tablette avec le bateau

1-1 Allumer la radiocommande

1-2 Installer les batteries dans le bateau puis allumer le bateau. Le bateau va par la suite émettre plusieurs « bips » dont 3 consécutifs.

1-3 Allumer le boitier Bluetooth

1-4 Lancer l'application sur le smartphone/tablette. Le système va localiser le téléphone sur la carte Google Map. (pensez à choisir dans les reglages Connection type: **Bluetooth-Ble**)



(Normalement, le système va charger la carte à l'aide du réseau internet. Si vous n'avez pas de réseau sur votre lieu de pêche vous pouvez quand même utiliser le système de pilotage.)



pour lancer la connexion Bluetooth avec le 1-4-1 Appuyer sur l'icône smartphone. Pour voir apparaitre la boite de dialogue « scan for devices » (Vérifier bien que votre connexion Bluetooth est active sur votre smartphone)



1-4-2 Appuyer sur l'icône « scan for devices » La boite de dialogue va afficher un nom avec l'intitulé « DEVICT », cliquer pour établir la connexion avec la bateau.



(Il est important de noter que le boitier de connexion Bluetooth doit être à moins de 10m du smartphone. Pour un fonctionnement optimal à 1.5m de hauteur.)

1-4-3 Le smartphone est à présent connecté à votre bateau comme l'image cidessous (exemple) :



2 : Création et gestion du point HOME

La première chose à faire est de créer le point HOME, c'est l'élément qui va servir de référence au bateau durant utilisation.

2-1 Lors de l'ouverture de l'application un point HOME est déjà existant. Il correspond au lieu où a été allumé le bateau. (Le bateau le signal par 3 « bips » consécutifs lors de sa mise sous tension).

2-2 Il est conseillé de créer un point HOME manuellement :

Pour cela, appuyer longtemps sur un lieu de la carte qui vous intéresse comme endroit sécurisé. Une boite de dialogue va apparaitre et proposer plusieurs choix.



<u>Current boat position set as Home</u>: définit le point HOME à partir de la position actuel du bateau. <u>Current map position set as Home</u>: définit le point « cliqué » comme point HOME.

3: Navigation

Une fois le point HOME créé, il est donc possible d'envoyer votre bateau sur le point GPS sans avoir besoin d'utiliser votre radiocommande.

Appuyer longtemps sur un lieu de la carte qui vous intéresse.



Appuyer sur « Go to the goal (XXXm)».

Une boite de dialogue demandera la confirmation, « Yes » pour donner l'ordre au bateau d'aller sur le point sélectionné.

| 000 🛶 🔶 🔶 🖛 | | | | | § \$ | 🗢 🛿 🛆 81% 🖹 11:21 AM |
|---|--------------------|---------|----------|---------------|---------|----------------------|
| $= \underbrace{\widehat{\partial \mathcal{E}}}_{DEVET} AutoPilot$ | रू 100% | 🕲 18,3D | 🔮 32.7 m | 4 7.6v | CAN 0.2 | Southeast(123.7) |
| | | | | | | |
| | If go to the goal? | | | | | |
| | No | 1) | | Yes | _ | |
| | | | C | | | + |
| Google | ? | • | | - | | - |

Lorsque le bateau est en déplacement, l'icône remplace pour signifier que le bateau est en navigation autonome vers le point demandé.

Lors que le bateau arrive sur le point, un cercle rouge apparait sur l'écran et le bateau passe en mode manuel.



Vous pouvez donc prendre votre radiocommande pour lâcher vos appâts et vos lignes.

4 : Options de navigation

4-1 Option :

Lors de la sélection d'un point sur la carte, une boite dialogue indique la distance entre ce point sélectionné et le point HOME écrite en couleur, du vert jusqu'au rouge. Plus la couleur s'approche du rouge plus il y a de risque de perte de signal.



Dans le cas où la bateau perd le signal plus de 15sec il retournera de manière autonome à son point de référence HOME.

De plus lors du retour du bateau au point Home il est possible de reconnecter le bateau et en rependre le contrôle.

Vitesse de déplacement : Il est possible de contrôler la vitesse de déplacement du bateau en variant le % du « Cruising Speed »



4-2 Fonction retour

Lorsque le bateau n'est pas sur son point HOME, appuyer sur l'icône

donner l'ordre de revenir, l'icône change en autonome vers son point HOME.

le bateau en en route de manière

5 Configuration des points.

Un des grands avantages de ce système c'est qu'il va permettre d'enregistrer les points d'intérêts. (500 points de sauvegardes disponibles)

5-1 Sauvegarder un point :

Lorsque le bateau est sur le point d'intérêt, appuyer sur l'icône pour sauvegarder le point, lui donner un nom ainsi qu'inscrire d'éventuelles remarques.







Une fois sauvegardé une icône





Il est ensuite possible de cliquer sur l'icône puis sur le nom pour ouvrir la boite de dialogue, et choisir entre :

« Go to the bait spot » pour retourner sur le point d'intérêt

« Delete baiting spot » pour supprimer le point.

| China Mobile 🖓 🎭 🙆 | ۰۰۰ 🛃 🛞 | | \odot | \$`©?≑".⊪∎ | 3:50 pm | | |
|--------------------|---------------------|------------|-----------------|---------------|---------|--------------------|--|
| AutoPilot | 奈 100% | 🛞 10,3D | Q 27.7 m | 4 7.6v | ••• | | |
| • | Baiting Spot |) Spot | | | | | |
| | Go to Baiting Spot | | | | | 0 | |
| | Delete Baiting Spot | | | | | | |
| | No | | Yes | / | | \bigtriangledown | |
| 25m 高德拉图 | 0 | \bigcirc | | | · | | |

5-2 Gestion des points

L'icône permet d'accéder à tous les spots enregistrés. Il est possible de renommer, supprimer ou de modifier les remarques de chaque points.

« Output » vous permet de copier ses informations dans la mémoire du téléphone pour les partager avec un autre téléphone (Uniquement Android)

| 0000 🖬 🖬 🔶 🤌 | 6 g | | ê # | 훅 🛿 ∕☐ 78% 🖺 11:36 am |
|--------------|--------------|-----------|-------------------|-----------------------|
| Save Time FM | 2017-4-26 TO | 2017-5-26 | Baiting Spot Name | Find |
| □ Select all | Time | Name | Latitude | Longitude |
| □ 1 | 2017-05-26 | Meihu1 | 30°5'25.643" | 121°13'52.724" |
| □ 2 | 2017-05-26 | Meihu2 | 30°5'24.081" | 121°13'50.488" |
| | | | | |
| Delete | | | | Input Output |

Pour récupérer les informations il faut utiliser l'icône « input » pour extraire les fichiers du téléphone.

6 : Sondeur

La double flèche côté droit de l'écran vous donne accès au sondeur



Il permet de distinguer :

- des poissons en suspensions
- la profondeur.
- les herbiers en vert.

7 : Ecran double

Il est possible d'afficher le guidage GPS ainsi que le sondeur simultanément à l'aide de l'option « split screen » disponible dans l'onglet supérieur.



8: Réglage

Settings : L'icône du menu déroulant permet d'accéder aux différents réglages.

Map type : choix du type de carte Google

Tracking saving time : Taux de rafraîchissement de la carte Google (s)

Alarm Voltage : La tension d'alarme de votre bateau (V) (Pour les batteries plomb le

niveau et de 6v pour les batteries lithium 7v) Run simulation : Mode démonstration