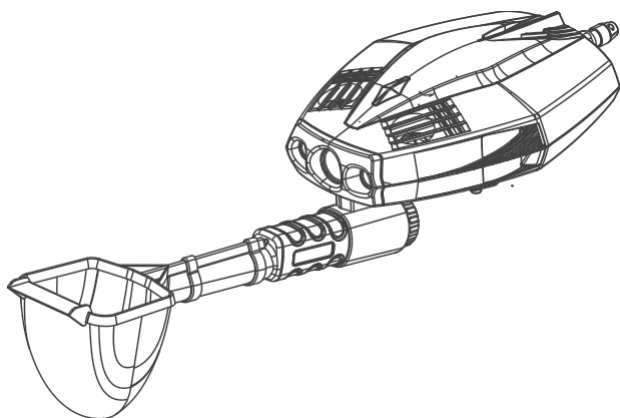


CHASING

DORY ODKRYWAJ

Nurkuj, odkrywaj i korzystaj z dodatkowych funkcji



Instrukcja obsługi

V1.0

Spis treści

Zastrzeżenie	01
CHASING DORY ODKRYJ ROV	02
Boja	03
Kołowrotek (z linką)	03
Kontroler Bluetooth	04
Stojak na pilota zdalnego sterowania	05
Instalacja i podłączenie	05
Zainstaluj podstawkę pod pilota zdalnego sterowania	05
Zainstaluj baterię wykrywacza metalu	06
Zainstaluj wykrywacz metalu i kieszeń siatkową w pojeździe ROV	07
Pobierz i zainstaluj aplikację CHASING GO2	07
Podłącz ROV, boję i kołowrotek	08
Włącz zasilanie	08
Połączenie Wi-Fi	08
Podłącz kontroler Bluetooth	09
Odblokuj silnik, uruchom wykrywacz metalu i rozpocznij pracę	09
Wprowadzenie do ekranu aparatu w aplikacji	10
Pobieranie filmów i zdjęć	11
Pozycja podczas nawigacji	12
Wskazówki dotyczące ładowania	12
Parametry specyfikacji	13
Konserwacja i środki ostrożności	14
Inne	15
Wsparcie	15

! Zastrzeżenie

Przed rozpoczęciem korzystania z aplikacji CHASING DORY EXPLORE należy uważnie zapoznać się z niniejszym zastrzeżeniem. Korzystanie z produktu oznacza akceptację i zgodę na wszystkie warunki niniejszego zastrzeżenia.

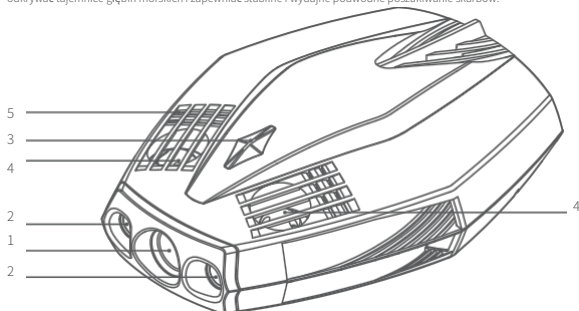
CHASING nie ponosi odpowiedzialności za odszkodowania z tytułu obrażeń ciała i strat materialnych (w tym strat bezpośrednich i pośrednich) spowodowanych następującymi przyczynami podczas korzystania z produktu:

1. Uszkodzenia spowodowane przez operatora działającego w złym stanie fizycznym lub psychicznym.
2. Uszkodzenia ciała i straty materialne spowodowane subiektywnymi intencjami operatora.
3. Odszkodowanie za wszelkie szkody wynikające z wypadków.
4. Nieprzestrzeganie prawidłowych wskazówek zawartych w niniejszej instrukcji dotyczących montażu lub obsługi produktu.
5. Inne szkody spowodowane nieprawidłową obsługą pojazdu ROV w wyniku samodzielnej modyfikacji lub użycia akcesoriów/części innych niż CHASING.
6. Uszkodzenia spowodowane użyciem produktów nie wyprodukowanych przez firmę CHASING lub imitujących produkty firmy CHASING.
7. Odszkodowanie za szkody spowodowane błędem obsługi lub subiektywną błędną oceną operatora.
8. Niewłaściwa obsługa spowodowana naturalnym zużyciem, korozją, starzeniem się przewodów i innymi problemami związanymi z ROV.
9. Brak kontaktu i zwrotu pojazdu ROV nawet po uruchomieniu przez pojazd ROV sygnału ostrzegawczego o niskim poziomie naładowania baterii.
10. Uszkodzenia spowodowane zanurzeniem ROV w wodzie pomimo świadomości, że znajduje się on w stanie nieprawidłowym (np. oczywista awaria głównych komponentów, oczywiste wady lub brakujące akcesoria).
11. Uszkodzenia spowodowane wprowadzeniem pojazdu ROV do wrażliwych wód, takich jak strefa zarządzania wojskowego i obszar otwartego morza, bez oficjalnego zezwolenia.
12. Urządzenie ROV działające w wodzie o złej jakości (np. podczas gwałtownej burzy, przy wzburzonych falach, w błotnistym osadzie).
13. Niekontrolowane warunki napotkane przez ROV, takie jak gwałtowne zderzenie, tsunami i połączenie przez podwodne stworzenie.
14. Wszelkie szkody spowodowane naruszeniem praw do danych obrazowych uzyskanych przez operatora za pomocą zdalnie sterowanego pojazdu podwodnego (ROV).
15. Inne straty nieobjęte zakresem odpowiedzialności CHASING.

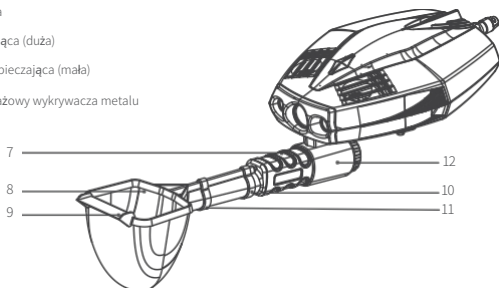
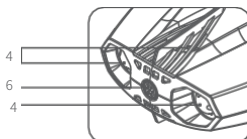
CHASING DORY EXPLORE ROV

CHASING DORY EXPLORE to miniaturowy podwodny dron do wykrywania metali, zaprojektowany z myślą o podróżnikach. Jest przenośny i można go trzymać w jednej ręce. Wyposażony w obiektyw Full HD 1080p, może zanurzać się na głębokość do 15 m. Oparty na zaawansowanej technologii CHASING GLADIUS MINI i konstrukcji z 5 śmigłami, jest o 65% mniejszy i 56% lżejszy, łatwy w obsłudze i umożliwia podłączenie typu plug-and-play. Ekskluzywna aplikacja zawiera 19 wbudowanych filtrów obrazu i funkcję szybkiej edycji wideo, co ułatwia udostępnianie zdjęć lub filmów za pośrednictwem WeChat Moments. Jest to doskonały towarzysz dla rodziny i przyjaciół podczas wycieczek.

Jako mini robot do odkrywania podwodnych skarbów, jest wyposażony w precyzyjny wykrywacz metalu, elastyczną siatkową kieszeń oraz łatwą w obsłudze i przechowywaniu szpulę. Dzięki kompaktowej konstrukcji i funkcji zdalnego sterowania może odkrywać tajemnice głębin morskich i zapewniać stabilne i wydajne poszukiwanie skarbów.

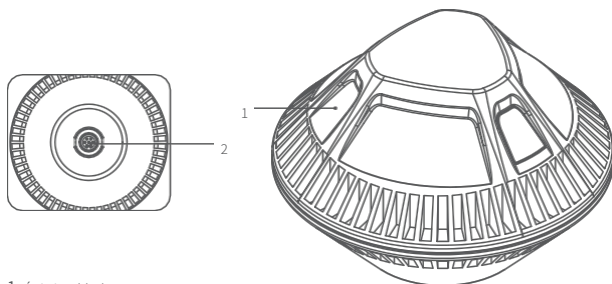


1. Kamera
2. Reflektor
3. Światło oddechowe
4. Silnik odrzutowy
5. Otwór spustowy/otwór wentylacyjny
6. Złącze kabla mocującego/port ładowania
7. Wykrywacz metalu
8. Kieszeń z siateczką
9. Łopata przednia
10. Klamra mocująca (duża)
11. Klamra zabezpieczająca (mała)
12. Uchwyt montażowy wykrywacza metalu



Boja

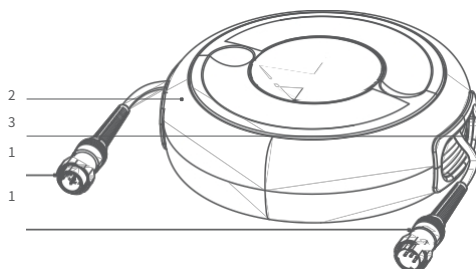
Boja służy do zapewnienia sygnału Wi-Fi, umożliwiając połączenie telefonu komórkowego z ROV za pośrednictwem Wi-Fi, sterowanie ROV w czasie rzeczywistym oraz przesyłanie przechwyconych obrazów. Jest kompaktowa i przenośna.



1. Światło oddechowe
2. Złącze kabla tether

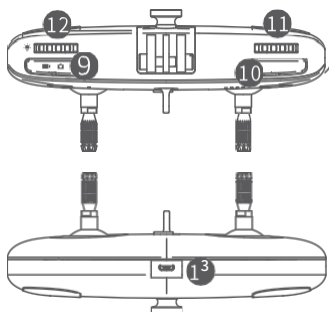
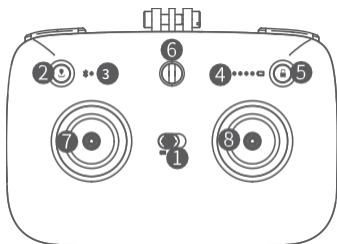
Szpula (z kablem)

Szpula jest wyposażona w kabel, łatwa w obsłudze i przechowywaniu. Służy do podłączenia ROV do boi i uruchomienia ROV.



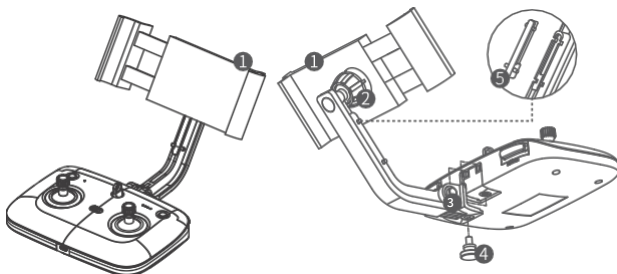
1. Wtyczka kabla kołowrotka
2. Korpus bębna
3. Kabel przyczepny (14,5 m)

Kontroler Bluetooth



1. Przycisk zasilania: włącza/wyłącza pilota.
2. Przycisk powrotu: Naciśnij, aby włączyć/wyłączyć funkcję powrotu, lub naciśnij i przytrzymaj, aby zresetować punkt powrotu.
3. Wskaźnik Bluetooth: Jeśli miga, Bluetooth nie jest podłączony; jeśli świeci się światłem ciągłym, jest podłączony.
4. Wskaźnik poziomu baterii: Wskazuje aktualny poziom naładowania baterii pilota.
5. Przycisk blokady: Odblokowuje/blokuje ROV; po odblokowaniu można sterować DORY EXPLORE.
6. Klamra bezpieczeństwa: służy do przymocowania linki bezpieczeństwa, aby zapobiec upadkowi pilota.
7. Lewy drążek: steruje nawigacją ROV; szczegółowe informacje na temat obsługi znajdują się w sekcji dotyczącej pozycji nawigacyjnej.
8. Prawy drążek: steruje nawigacją ROV; szczegółowe informacje na temat obsługi można znaleźć w sekcji „Pozycja nawigacyjna”.
9. Przycisk przełączania aparatu/video: Naciśnij, aby przełączyć między trybem zdjęć a trybem wideo.
10. Przycisk zdjęcia/video: naciśnij, aby zrobić zdjęcie, lub naciśnij i przytrzymaj, aby rozpocząć/zakończyć nagrywanie.
11. Prawe pokrętko: Regulacja kąta nachylenia ROV.
12. Lewe pokrętko: włącza/wyłącza reflektor.
13. Port micro USB: Port ładowania.

Pilot zdalnego sterowania Stand



1. Uchwyt na telefon komórkowy/tablet: Obsługuje urządzenia mobilne o rozmiarach od 5 do 10,5 cala.
2. Regulowana nakrętka a: Utrzymuje uchwyt w stałej pozycji.
3. Regulowana nakrętka b: Utrzymuje pozycję podpory.
4. Regulowana nakrętka c: Utrzymuje cały stojak w miejscu i ułatwia jego szybki demontaż.
5. Wbudowane narzędzie: reguluje nakrętkę b; jest przechowywane w pręcie stojaka i można je wyjąć z pręta za pomocą wystających punktów po obu stronach.



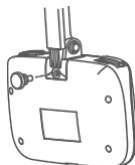
Instalacja i podłączenie pilota

1 Zainstaluj stojak na pilota zdalnego sterowania

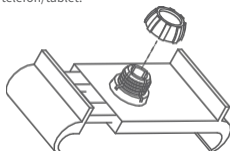
1. Włóż stojak do otworu montażowego z tyłu pilota.



2. Przymocuj za pomocą śrub M5*8.



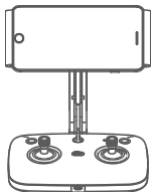
3. Zdejmij nakrętkę z tyłu uchwytu na telefon/tablet.



4. Za pomocą podstawki na uchwycie telefonu/tabletu i dokręć nakrętkę.



5. Umieść telefon komórkowy/tablet; telefon komórkowy/tablet można obracać pod różnymi kątami.

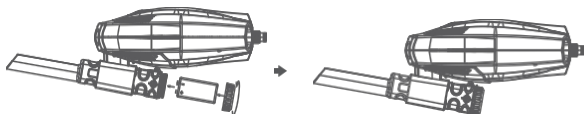


2 Zainstaluj wykrywacz metalu Bateria

1. Zdejmij folię laminowaną z baterii, aby bateria działała normalnie.



2. Otwórz pokrywę komory wykrywacza metalu, obracając ją w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, włóż baterię zgodnie z kierunkiem biegunów dodatnich i ujemnych oznaczonych w komorze, a następnie dokręć pokrywę, obracając ją zgodnie z ruchem wskazówek zegara.

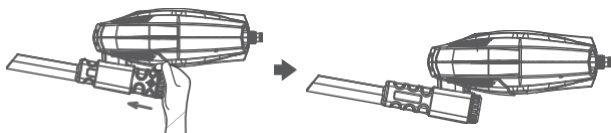


* Uwaga:

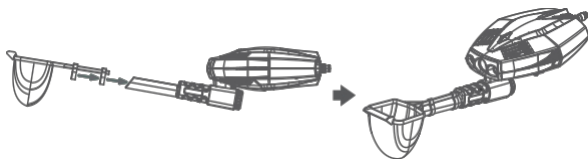
1. Zwróć uwagę na kierunek biegunów dodatnich i ujemnych baterii i zainstaluj baterię prawidłowo, zgodnie z oznaczeniami biegunów dodatnich i ujemnych w komorze baterii, aby nie uszkodzić ROV ani nie spowodować problemów z baterią.
2. Dokręć pokrywę komory wykrywacza metalu i upewnij się, że jest dobrze zamknięta.
3. Po zainstalowaniu baterii sprawdź, czy zasilanie wykrywacza metalu można prawidłowo włączyć. Naciśnij i przytrzymaj przełącznik zasilania, aby upewnić się, że wykrywacz można normalnie włączyć.
4. Jeśli zapali się lampka przełącznika wykrywacza metalu, oznacza to, że bateria została pomyślnie zainstalowana i jest gotowa do użycia.

3 Zainstaluj wykrywacz metalu i kieszeń siatkową w pojeździe ROV typu „”

1. Wyrównaj zatrzask mocujący wykrywacz metalu z otworem w dolnej części pojazdu ROV i zamontuj go na miejscu, upewniając się, że wykrywacz metalu jest dobrze przymocowany do pojazdu ROV.



2. Włóż kolejno duże i małe zatrzaski mocujące do wykrywacza metalu i zamocuj dołączoną kieszeń siatkową w szczelinie montażowej wykrywacza metalu, upewniając się, że kieszeń siatkowa jest dobrze zamocowana i może być używana do podwodnych akcji ratowniczych.



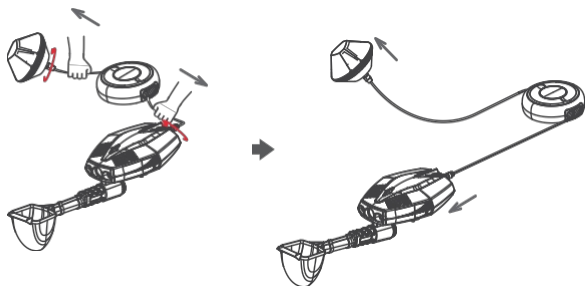
4 Pobierz i zainstaluj aplikację CHASING GO2

Aplikacja CHASING GO2: (dla systemów iOS 9.0/Android 5.0 i nowszych) Aby pobrać aplikację, zeskanuj poniższy kod QR lub odwiedź sklep iOS App Store/GooglePlay.



5 Podłącz ROV, boję i kołowrotek

1. Wyciągnij wtyczki kabla z obu końców szpuli i podłącz je odpowiednio do portów ROV i boi, a następnie dokręć nakrętkę mocującą zgodnie z ruchem wskazówek zegara.
2. Podłącz ROV do boi i całkowicie rozwinąć kabel. W tym momencie zielona lampka boi zacznie powoli migać.



* Uwaga:

1. Sprawdź, czy pierścień uszczelniający na złączu kabla łączącego nie wypadł lub nie jest uszkodzony. Jeśli tak, wymień go w odpowiednim czasie. Przed włożeniem złączu kabla łączącego do ROV/boi upewnij się, że jest ono suche.
2. Aby zwinąć kabel, obróć szpulę w prawo.
3. Sprawdź, czy zielone światło boi miga powoli. Powolne miganie oznacza, że boja jest podłączona do ROV i znajduje się w trybie czuwania.

6 Zasilanie — włącz

Po podłączeniu ROV do boi urządzenie włączy się automatycznie. Dwie diody LED ROV zapalą się na krótko, czemu towarzyszą dwa sygnały dźwiękowe samokontroli, a diody oddechowe ROV i boi będą migać na zielono ze stałą prędkością, wskazując, że ROV uruchomił się normalnie.

7 Połączenie Wi-Fi

1. Otwórz telefon lub tablet i przejdź do ekranu ustawień Wi-Fi.
2. Wyszukaj sieć Wi-Fi o nazwie Dory_XXXXX i kliknij „Połącz”.
3. Wprowadź hasło Wi-Fi „12345678”, aby zakończyć łączenie. Po pomyślnym połączeniu telefon wyświetli komunikat.



8 Podłącz kontroler Bluetooth

EN

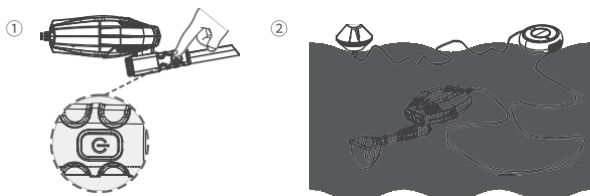
1. Najpierw włącz Bluetooth w telefonie, a następnie włącz przełącznik kontrolera Bluetooth. Wskaźnik Bluetooth zacznie migać, a wskaźnik baterii będzie świecić się światłem ciągłym.
2. Otwórz aplikację CHASING GO2 i włącz uprawnienia Bluetooth. Ekran połączenia kontrolera Bluetooth pojawi się automatycznie w aplikacji. Wybierz nazwę kontrolera Bluetooth i kliknij Wybierz. Po pomyślnym nawiązaniu połączenia wskaźnik Bluetooth na kontrolerze Bluetooth będzie świecić się światłem ciągłym.
3. Po potwierdzeniu pomyślnego połączenia można używać kontrolera Bluetooth do sterowania pojazdem ROV.

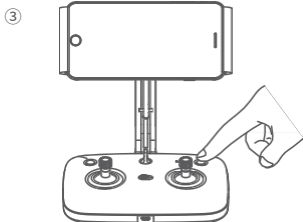
EN



9 Odblokuj silnik, uruchom wykrywacz metalu i rozpocznij pracę.

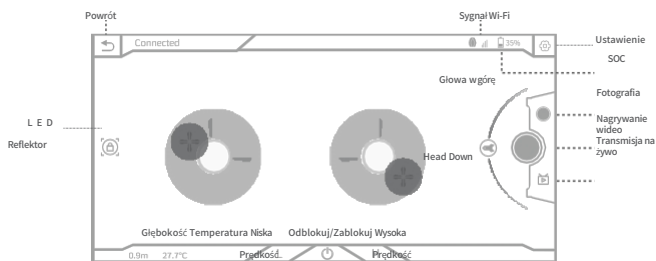
1. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania wykrywacza metalu. Jeśli wskaźnik wykrywacza metalu zaświeci się, oznacza to, że wykrywacz metalu został uruchomiony.
2. Wrzuć ROV i wykrywacz metalu do wody.
3. Otwórz aplikację CHASING GO2 na telefonie i poczekaj, aż aplikacja wyświetli komunikat o połączeniu ROV.
4. Kliknij przycisk „Odblokuj silnik” w kontrolerze Bluetooth, aby odblokować silnik odrzutowy ROV.
5. Wykrywacz metalu rozpocznie pracę i będzie skanował środowisko podwodne w czasie rzeczywistym. Po wykryciu metalowego obiektu dioda wykrywacza metalu zacznie migać. Użytkownik zobaczy migającą diodę na ekranie transmisji obrazu, co oznacza, że ROV użyje siatkowej kieszeni do wydobycia wykrytego metalowego obiektu.
6. Użyj aplikacji lub kontrolera Bluetooth, aby sterować ruchem ROV i rozpocząć podwodne poszukiwanie skarbów. Możesz sterować ROV, aby poruszał się do przodu, do tyłu, w górę i w dół, a także regulować kąt nachylenia, aby oglądać warunki podwodne pod różnymi kątami za pomocą aplikacji lub kontrolera.





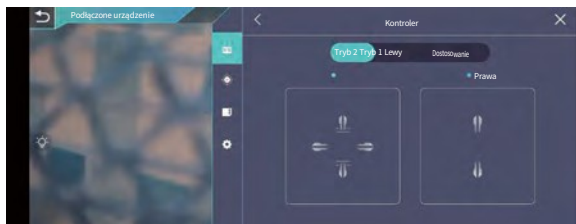
10 Wprowadzenie do aplikacji Kamera Ekran „ ”

Otwórz aplikację. Gdy w lewym dolnym rogu pojawi się komunikat o pomyślnym nawiązaniu połączenia, kliknij przycisk Start w prawym dolnym rogu, aby przejść do ekranu sterowania aplikacją. Jak pokazano na poniższym rysunku, kliknij przycisk poniżej ekranu, aby odblokować silnik, a następnie steruj pojazdem ROV, przesuwając wirtualny drążek na ekranie.

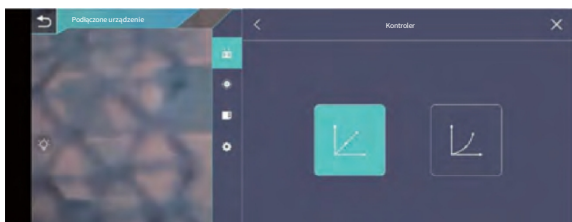


⚠ Aby zoptymalizować komfort użytkowania, aplikacja jest stale aktualizowana, co wiąże się z pewnymi zmianami w wyglądzie ekranu i funkcjonalności.

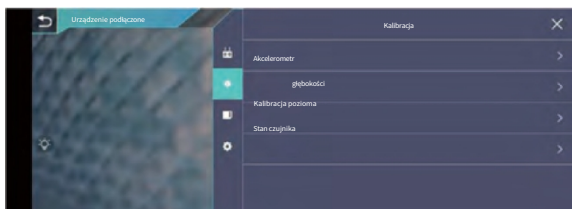
1. W aplikacji można zdefiniować tryb pracy.



2. W aplikacji można zdefiniować krzywą przyspieszenia wirtualnego drążka lub kontrolera.

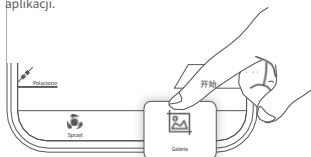


3. Kalibrację urządzenia CHASING DORY EXPLORE można przeprowadzić w aplikacji.



obrazu i wideo Pobieranie

Po połączeniu się z siecią Wi-Fi boi, wejdź do aplikacji i kliknij Galeria na dole ekranu głównego aplikacji.

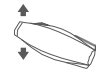


- 2 Otwórz obraz/film, który chcesz pobrać w galerii, kliknij przycisk Pobierz, a obraz/film zostanie zapisany bezpośrednio w folderze Zdjęcia w telefonie/tablecie.



Nawigacja Pozycja

ROV ma łącznie 8 stanów: pływanie, nurkowanie, skręt w lewo, skręt w prawo, ruch do przodu, ruch do tyłu, głowa w dół i głowa w górę. Pozycja nawigacyjna jest powiązana z wirtualnym drążkiem sterującym w następujący sposób.

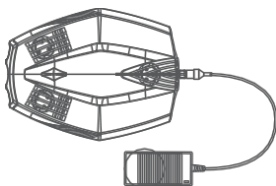
ROV (kierunek)	Wirtualny drążek (tryb 2)	Wirtualny drążek (tryb 1)	Zdefiniowany wirtualny drążek
Pływanie/Nurkowanie 	Lewy drążek w górę/w dół 	Prawy drążek w górę/w dół 	Obsługa dostosowywania
Skręt w lewo / Skręt w prawo 	Lewy drążek w lewo/w prawo 	Prawy drążek w lewo/w prawo 	Obsługa dostosowywania
Do przodu / Do tyłu 	Prawy drążek w górę/w dół 	Lewy drążek w górę/w dół 	Obsługa dostosowywania
ROV (kierunek)	Wirtualny drążek (tryb 2)	Wirtualny drążek (tryb 1)	Zdefiniowany wirtualny drążek
Głowa w górę/w dół 	Przesuń w górę/w dół 	Przesuwanie w górę/w dół 	

 Aplikacja CHASING GO2 jest domyślnie ustawiona w trybie 1. Możesz przełączyć się na tryb 2 lub zdefiniować go w ustawieniach.

Ładowanie Wskazówki

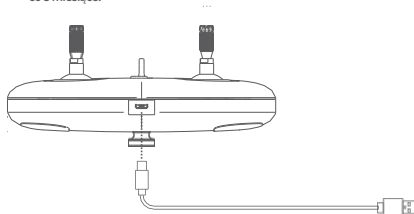
ROV: Po podłączeniu ROV do zasilacza wskaźnik zasilacza świeci się na czerwono, a ROV ładuje się normalnie; gdy wskaźnik zmieni kolor na zielony, ładowanie jest zakończone. Po zakończeniu ładowania należy odłączyć zasilacz.

 Boja nie posiada baterii i nie wymaga ładowania.



Kontroler Bluetooth: Użyj kabla danych, aby naładować pilota zdalnego sterowania przez port Micro USB, przy napięciu wejściowym 5 V. Pełne naładowanie trwa około 1 godziny. Podczas ładowania pilota zdalnego sterowania wskaźnik Bluetooth miga, a wskaźnik poziomu naładowania baterii pokazuje aktualny poziom.

- ⚠ Uwagi: ① Stan wskaźnika można sprawdzić tylko poprzez włączenie przełącznika pilota podczas ładowania.
 ② Aby utrzymać baterię pilota w najlepszym stanie, należy w pełni ładować co 3 miesiące.



Specyfikacja Parametry

ROV

Rozmiar	247*188*92 mm
Waga	≈ 1,1 kg
Maks. głębokość	15 m
podpowiedź dla rzeczywista czas nurkowania)	Maksymalny czas pracy baterii: 4 godziny (bez włączonego światła w środowisku stojącej wody); Minimalny czas pracy baterii: 35 min (przy pełnym otwarciu przepustnicy)
Bateria	≥ 300 cykli (SOC: nie mniej niż 80%)
Temperatura pracy	-10~50°C

Boja

Rozmiar	φ130*80 mm 160 g
Waga	16G
Pamięć	
Maksymalny zasięg Wi-Fi	15 m

Ładowarka

Moc	12,6 V/1,8 A
Czas ładowania ROV	3 godz.

Kamera

CMOS	1/2,9" CMOS
Przysłona	F1,6
Zakres ogniskowania	1 m-∞
Zakres ISO	100-3200
Pole widzenia	100
Maksymalna rozdzielczość obrazu	2M (1920*1080)
Format obrazu	JPEG
Rozdzielczość wideo	FHD: 1920*1080 30 klatek na sekundę
Maks. przepływność wideo	4M
Format wideo	MP4

Czujnik

IMU	Trójosiowy żyroskop/akcelerometr/kompas
Czujnik głębokości	< ±0,5 m
Czujnik temperatury	< ±2°C

Reflektor LED

Jasność	2*250 lm
Temperatura barwowa	4500 K-5000 K
CRI	80

Wykrywacz metalu

Zasięg wykrywania	Moneta 1 RMB w odległości 4 cm
Prąd	35 mA
Moc	0,315 MW
Częstotliwość	3 kHz
Bateria	Bateria 9 V
Tryb wykrywania	Migające światło
Napięcie wytrzymałościowe	15 m

Kontroler Bluetooth

Wymiary (bez uchwytu montażowego)	162*109*63 mm
Protokół Bluetooth	4.0
Częstotliwość robocza	2,400-2,4835 GHz
Bateria	400mAh@3.7V
Żywotność baterii	5 godzin
Ładowanie	1 godzina (5 V USB ładowarka)
Uchwyt na telefon komórkowy/tablet	Maksymalny dostępny rozmiar: 10,5 cala

Kieszeń z siateczką

Rozmiar	Szerokość: 9 cm*8 cm
Głębokość	8 cm

 Środki ostrożności dotyczące konserwacji i

1 Bezpieczeństwo nawigacji



Nawigacja na obszarze morskim



Nawigacja po spokojnych wodach



Względnie czysta woda bez glonów



Brak gestywnych fal radiowych lub radiowych w pobliżu



Nurkowanie na głębokości nie większej niż 15 m



Boja nie dalej niż 15 m od telefonu

2 Ochrona baterii



Nie należy rozładowywać akumulatora



Proszę ładować, gdy poziom naładowania SOC spadnie poniżej 25%



Wstanie spoczynku utrzymaj poziom naładowania baterii (SOC) na poziomie 30-70%



Temperatura pracy: od -10°C do 50°C

 Raz na 3 miesiące należy naładować i rozładować akumulator.

3 Inne środki ostrożności



Nie wystawiaj ROV na bezpośrednie działanie promieni słonecznych, gdy nie jest używany, ale przechowuj go w chłodnym miejscu lub w specjalnym pudełku.



Opieki powinien nadzorować rodziców.



Przed i po użyciu sprawdź, czy na łączniku złącza i kabla łączącego ROV nie ma śladów wody. Jeśli tak, wytrzyj je i osusz. Sprawdź, czy przyciski uruchamiające na złączu kabla łączącego nie wypadły lub nie są uszkodzone. Jeśli tak, wymień go w odpowiednim czasie.



Po każdym użyciu należy niezwłocznie wyczyścić silnik i koparkę z wody.

Inne

1. Nie włączaj reflektora przed wejściem do wody, aby go nie przepalić.
2. Natychmiast wymień zardzewiałe śruby.
3. Po każdym użyciu wytrzyj ROV ściereczką do kurzu, upewnij się, że w gnieździe ogona nie pozostała woda, a następnie włóż go z powrotem do torby do przechowywania;
4. Nie należy umieszczać ciężkich przedmiotów na ROV, aby uniknąć uszkodzeń.
5. Nie wystawiaj ROV na bezpośrednie działanie promieni słonecznych, gdy nie jest używany, ale przechowuj go w chłodnym miejscu lub w torbie do przechowywania.
6. Nie pozostawiaj silnika na biegu jałowym w powietrzu przez ponad 2 minuty, aby uniknąć uszkodzenia.
7. Nie należy siłą podnosić przedmiotów, które przekraczają nośność siatki kieszeni, aby nie uszkodzić ROV.
8. Nie należy zanurzać pilota w wodzie ani rozlewać na niego żadnych płynów, aby uniknąć uszkodzenia.
9. Jeśli podstawka pilota i jego elementy zostaną zamoczone lub ulegną uszkodzeniu, nie będą objęte gwarancją.

Pomoc techniczna

1. W przypadku jakichkolwiek pytań lub problemów technicznych prosimy o wysłanie wiadomości e-mail do działu obsługi posprzedażowej CHASING lub kontakt z nami za pośrednictwem naszej oficjalnej infolinii dla klientów.

Infolinia serwisu posprzedażowego: 400-667-6959

E-mail działu obsługi posprzedażowej: support01@chasing-innovation.com – Europe
support02@chasing-innovation.com – Azja i Oceania support03@chasing-innovation.com –
Ameryka Północna i Południowa oraz Afryka

2. Zeskanuj kod QR, śledź nasze oficjalne konto WeChat i dołącz do społeczności użytkowników, aby uzyskać instrukcję obsługi, serwis posprzedażowy, ograniczoną czasowo ofertę i aktualizację oprogramowania.



Zeskanuj i śledź nasze oficjalne konto WeChat
, aby dołączyć do społeczności użytkowników

Niniejsza instrukcja może zostać zaktualizowana bez uprzedniego powiadomienia.

Najnowsza wersja instrukcji obsługi jest dostępna na oficjalnej stronie internetowej CHASING.

<https://www.chasing.com/zh/service-support-dory>

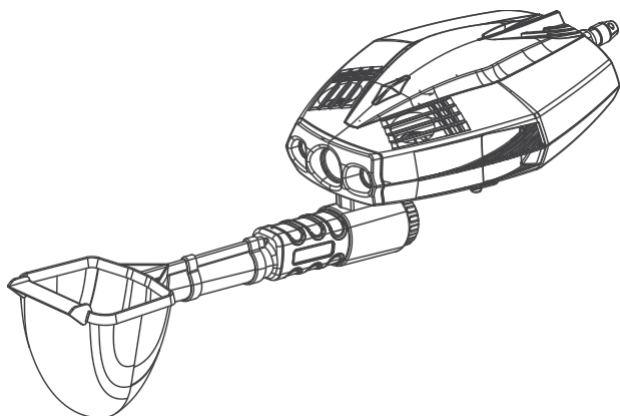
CHASING
潜 行 创 新

www.chasing.com
400-667-6959
support@chasing-innovation.com

CHASING

DORY EXPLORE

Nurkuj, odkrywaj, baw się w nowy



Instrukcja obsługi

V1.0

Spis treści

Zastrzeżenie prawne	01
CHASING DORY EXPLORE 潜航器	02
浮标	03
绕线器(含线)	03
Uchwyt Bluetooth	04
Uchwyt pilota	05
Instalacja i podłączenie	05
Montaż uchwytu pilota zdalnego sterowania	05
Instalacja baterii w wykrywaczu metalu	06
Zamontowanie wykrywacza metalu i małej siateczki do korpusu urządzenia	07
Pobierz i zainstaluj aplikację CHASING GO2	07
Podłącz pojazd podwodny, boję i bęben na linkę	08
Uruchom urządzenie	08
Połączenie Wi-Fi	08
Podłączanie kontrolera Bluetooth	09
Odblokuj silnik, uruchom wykrywacz metalu i rozpocznij pracę	09
Opis interfejsu aparatu w aplikacji	10
Pobieranie filmów i zdjęć	11
Pozycja podczas lotu	12
Instrukcja ładowania	12
Specyfikacja techniczna	13
Konserwacja i uwagi	14
Inne	15
Wsparcie	15

! Zastrzeżenie prawne

Przed użyciem drona podwodnego CHASING DORY EXPLORE każdy użytkownik powinien uważnie przeczytać niniejsze oświadczenie. Korzystanie z produktu oznacza akceptację i zgodę na wszystkie warunki niniejszego oświadczenia.

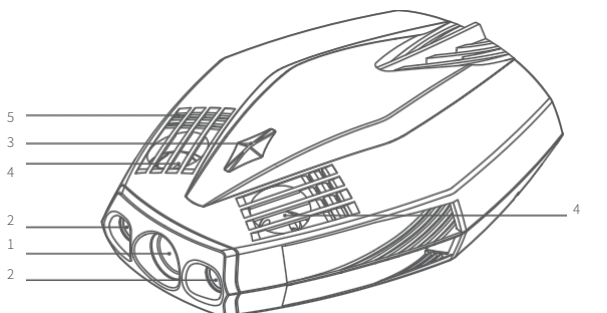
~~Podczas korzystania z produktu firma Submarine Innovation nie ponosi odpowiedzialności za obrażenia ciała, straty materialne itp. (w tym straty bezpośrednie lub pośrednie) spowodowane następującymi przyczynami:~~

1. Uszkodzenia spowodowane użyciem produktu przez operatora w stanie złego samopoczucia fizycznego lub psychicznego.
2. Subiektywne działanie operatora powodujące obrażenia ciała, straty materialne itp.
3. Odszkodowanie za wszelkie szkody spowodowane wypadkiem.
4. Nieprawidłowy montaż lub obsługa produktu niezgodnie z instrukcją zawartą w niniejszym podręczniku.
5. Samodzielna modyfikacja lub wymiana części lub elementów nieprodukowanych przez Submarine Innovation, powodująca nieprawidłowe działanie całego pojazdu podwodnego i inne szkody.
6. Uszkodzenia spowodowane użyciem produktów innych niż wyprodukowane przez Submersive Innovation lub podróbek produktów Submersive Innovation.
7. Odszkodowanie za szkody spowodowane błędami operatora lub subiektywną oceną sytuacji.
8. Nieprawidłowe działanie pojazdu podwodnego spowodowane naturalnym zużyciem, korozją, starzeniem się przewodów itp.
9. Nie wycofanie pojazdu podwodnego pomimo sygnału ostrzegawczego o niskim poziomie naładowania baterii, co spowodowało utratę łączności z pojazdem.
10. Uszkodzenia spowodowane przymusowym zanurzeniem pojazdu podwodnego pomimo świadomości, że znajduje się on w stanie nieprawidłowym (np. wyraźna awaria głównych części, oczywiste uszkodzenia lub braki części zamiennych).
11. Uszkodzenia spowodowane przez zanurzenie pojazdu w wrażliwych obszarach wodnych, takich jak strefy zarządzania wojskowego lub morze pełne, bez oficjalnego zezwolenia.
12. Uruchomienie pojazdu podwodnego w złych warunkach wodnych (np. silny wiatr, wysokie fale, mętna woda).
13. Podwodny statek może napotkać niekontrolowane sytuacje, takie jak gwałtowne zderzenia, tsunami lub pożar, które spowodowały szkody wynikające z naruszenia praw autorskich.
14. Wszelkie materiały wideo uzyskane przez operatora za pomocą pojazdu podwodnego, które spowodowały szkody wynikające z naruszenia praw autorskich.
15. Inne straty nieobjęte zakresem odpowiedzialności firmy Submersible Innovations.

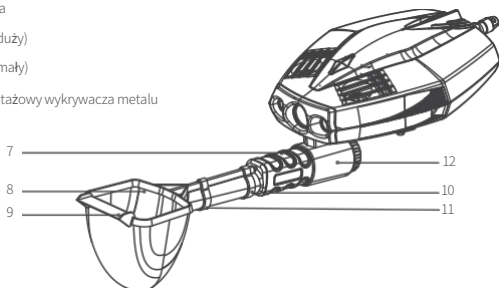
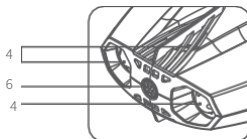
CHASING DORY EXPLORE Podwodny statek

CHASING DORY EXPLORE to miniaturowy dron z wykrywcem metalu przeznaczony dla podróżników. Jest niezwykle poręczny i można go obsługiwać jedną ręką. Wyposażony w kamerę Full HD 1080p, może zanurzać się na głębokość 15 metrów. Długość wykonania i konstrukcję z 5 pędnikami modelu GLADIUS MINI, ale jest o 65% mniejszy i lżejszy o 56%. Obsługa jest prosta, wystarczy podłączyć i używać. Specjalna aplikacja zawiera 19 filtrów obrazu i funkcję szybkiego montażu wideo, dzięki czemu można jednym kliknięciem udostępniać zdjęcia i filmy znajomym. Jest to doskonały towarzysz podróży dla rodziny i przyjaciół.

Jako miniaturowy robot do odkrywania podwodnych skarbów, wyposażony jest w precyzyjny wykrywacz metalu i elastyczną małą siateczkę, a także nową prostą w przechowywaniu i nawiązanie. Dzięki kompaktowej konstrukcji i funkcjonalnego sterowania odkrywamy tajemnice głębin morskich, zapewniając stabilne i wydajne poszukiwanie skarbów pod wodą.

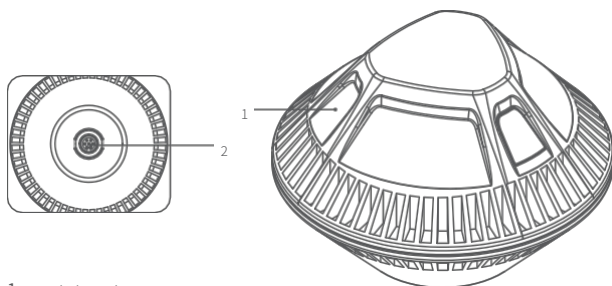


1. Kamera
2. Lampa uzupełniająca
3. Dioda LED
4. Pędnik
5. Otwór odpływowy/odpowietrzający
6. Złącze linki pływalności/port ładowania
7. Wykrywacz metalu
8. Mała siatka
9. Łopata przednia
10. Złącze montażowe (duży)
11. Złącze montażowe (mały)
12. Uchwyt montażowy wykrywacza metalu



浮标

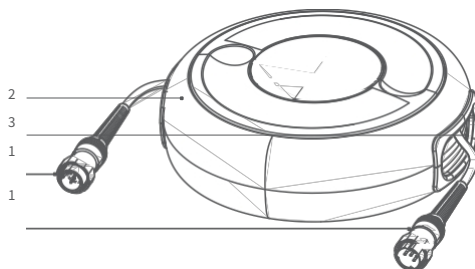
Funkcją boi jest zapewnienie sygnału Wi-Fi, dzięki czemu telefon komórkowy może łączyć się z pojazdem podwodnym za pośrednictwem Wi-Fi, sterować urządzeniem w czasie rzeczywistym i przysyłać obrazy z kamery. Jest to niewielkie i przenośne urządzenie.



1. Lampka kontrolna
2. Złącze linki wypornościowej

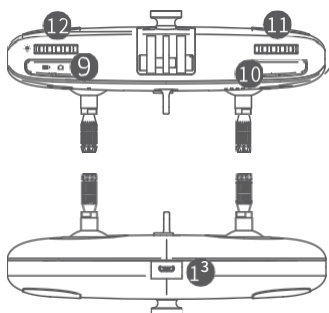
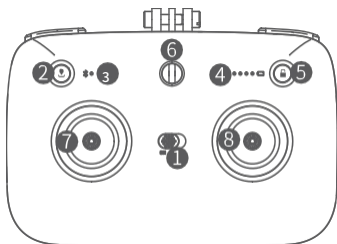
Przewijarka (w zestawie z linką)

Prosty i łatwy w przechowywaniu zwijacz (z linką) służy do połączenia łodzi podwodnej z boją i uruchomienia urządzenia.



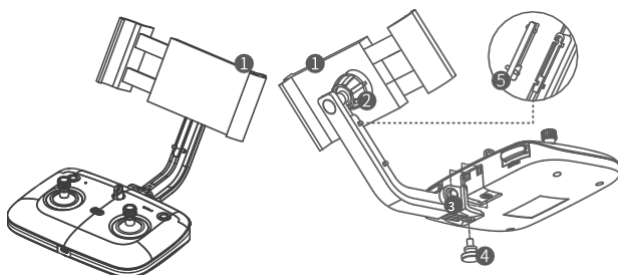
1. Złącze przewodu nawijarki
2. Korpus szpuli
3. Linka (14,5 m)

Kontroler Bluetooth



1. Przycisk zasilania: włącza/wyłącza zasilanie pilota.
2. Przycisk ustawienia powrotu: krótkie naciśnięcie uruchamia/wyłącza funkcję powrotu jednym przyciskiem, długie naciśnięcie resetuje punkt powrotu.
3. Wskaźnik Bluetooth: migający oznacza brak połączenia, ciągle świecenie oznacza połączenie.
4. Wskaźnik poziomu naładowania baterii: pokazuje aktualny poziom naładowania pilota.
5. Przycisk blokady: odblokowuje/blokuje pojazd podwodny, po odblokowaniu można sterować DORY EXPLORE.
6. Zatrzaśnięcie bezpieczeństwa: umożliwia zamocowanie linki bezpieczeństwa, zapobiegającej upadkowi pilota.
7. Lewy drążek: steruje nawigacją łodzi podwodnej, szczegółowe informacje na temat obsługi znajdują się w sekcji „Pozycja nawigacyjna”.
8. Prawy drążek: steruje poruszaniem się łodzi podwodnej, szczegółowe informacje na temat obsługi znajdują się w sekcji „Pozycja podczas pływania”.
9. Przycisk przełączania trybu zdjęć/filmów: krótkie naciśnięcie przełącza tryb zdjęć/filmów.
10. Przycisk robienia zdjęć/nagrywania filmów: krótkie naciśnięcie powoduje zrobienie zdjęcia, długie naciśnięcie powoduje rozpoczęcie i zakończenie nagrywania.
11. Prawe pokrętko: regulacja kąta nachylenia łodzi podwodnej.
12. Lewe pokrętko: włącza/wyłącza lampę uzupełniającą.
13. Złącze micro USB: port ładowania.

Uchwyt pilota

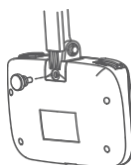
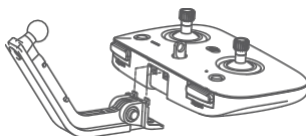


1. Uchwyt do telefonu komórkowego/tabletu: obsługuje urządzenia mobilne o rozmiarach od 5 do 10,5 cala.
2. Regulowana nakrętka a: ustalanie położenia uchwytu.
3. Regulowana nakrętka b: ustalanie położenia podpory.
4. Regulowana nakrętka c: służy do mocowania całego uchwytu, ułatwiając jego szybki montaż i demontaż.
5. Wbudowane narzędzie: służy do regulacji nakrętki b, przechowywane w ramieniu uchwytu, można je wyjąć z ramienia uchwytu za pomocą dwóch wystających punktów po obu stronach.

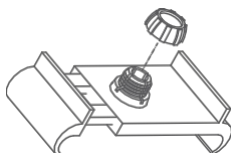
Montaż i podłączenie

1 Montaż uchwytu pilota

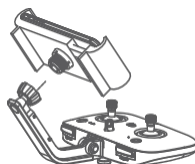
1. Włóż wspornik do rowka montażowego z tyłu pilota.
2. Przymocuj za pomocą śruby M5*8.



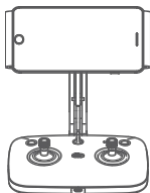
3. Odkręć nakrętkę z tyłu uchwytu na telefon/tablet.



4. Zatrzasnąć uchwyt na uchwycie do telefonu/tabletu, i dokręć nakrętkę.



5. Umieść telefon komórkowy/tablet, umożliwiając obrót urządzenia pod różnymi kątami.

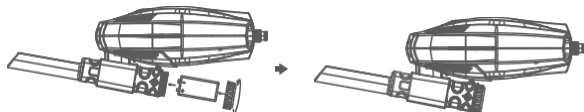


2 Wkładanie baterii do wykrywacza metalu

1. Zdejmij folię z baterii, aby zapewnić jej prawidłowe działanie.



2. Obróć pokrywę wykrywacza metalu w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, włóż baterię zgodnie z oznaczeniami biegunów na wykrywaczu metalu, a następnie dokręć pokrywę zgodnie z ruchem wskazówek zegara.

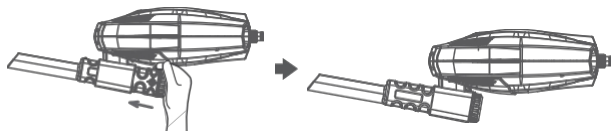


*Uwaga:

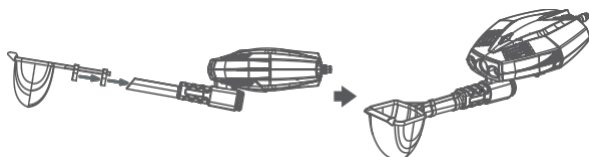
1. Zwróć uwagę na biegunowość baterii i zamontuj ją zgodnie z oznaczeniami biegunowości w komorze baterii, aby uniknąć uszkodzenia urządzenia lub problemów z baterią.
2. Dokręć pokrywę komory wykrywacza metalu i upewnij się, że jest dobrze zamknięta.
3. Po zainstalowaniu baterii sprawdź, czy zasilanie wykrywacza metalu działa prawidłowo: naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aby upewnić się, że urządzenie włącza się prawidłowo.
4. Jeśli lampka włącznika wykrywacza metalu świeci się, oznacza to, że bateria została prawidłowo zainstalowana i można z niej korzystać.

3 Zamontować wykrywacz metalu i małą siateczkę do korpusu urządzenia.

1. Ustawić zatrzask mocujący wykrywacz metalu w gnieździe na spodzie kadłuba pojazdu podwodnego i upewnić się, że wykrywacz metalu jest dobrze zamocowany do kadłuba i nie poluzowuje się.



2. Wsuń kolejno duże i małe zatrzaski do wykrywacza metalu, a następnie zamocuj dołączoną małą siateczkę w gnieździe montażowym wykrywacza metalu, upewniając się, że jest dobrze zamocowana i nadaje się do podwodnego wydobywania przedmiotów.



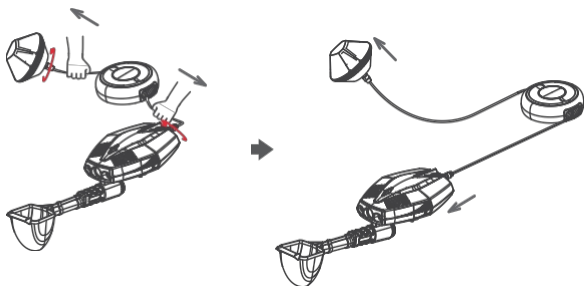
4 Pobierz i zainstaluj aplikację CHASING GO2

Aplikacja CHASING GO2: (dla systemów iOS 9.0/Android 5.0 i nowszych) Aby pobrać aplikację, zeskanuj poniższy kod QR lub odwiedź sklep iOS App Store/Google Play.



5 Podłącz pojazd podwodny, boję i szpulę

1. Wyciągnij jednocześnie wtyczki kabli z obu końców szpuli, podłącz je odpowiednio do interfejsu łodzi podwodnej i boi, a następnie dokręć nakrętki, obracając je w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.
2. Podłącz urządzenie do boi i całkowicie rozwin przewód. W tym momencie zielona lampka boi zacznie powoli migać.



*Uwaga:

1. Sprawdź, czy pierścień uszczelniający typu O na wtyczce linki pływalnościowej nie wypadł lub nie jest uszkodzony. Jeśli jest brakujący lub uszkodzony, należy go niezwłocznie wymienić. Upewnij się, że wtyczka linki pływalnościowej jest sucha przed podłączeniem jej do nurkującego urządzenia/boi.
2. Jeśli konieczne jest zwinienie linki, można to zrobić, obracając bęben w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.
3. Sprawdź, czy zielona lampka boja miga powoli. Powolne miganie zielonej lampki oznacza, że boja jest podłączona do drona i znajduje się w stanie gotowości.

6 Włączanie

Po połączeniu łodzi podwodnej i boi urządzenie włącza się automatycznie. Dwie diody LED łodzi podwodnej zapalają się na krótko i rozlega się dwukrotny sygnał dźwiękowy samokontroli, a diody LED łodzi podwodnej i boi migają równomiernie na zielono, co oznacza, że urządzenie uruchomiło się prawidłowo.

7 Połączenie Wi-Fi

1. Włącz telefon lub tablet i przejdź do ekranu ustawień Wi-Fi.
2. Znajdź sieć Wi-Fi o nazwie „Dory_XXXX” i kliknij, aby się połączyć.
3. Wprowadź hasło Wi-Fi „12345678”, aby zakończyć łączenie. Po pomyślnym połączeniu telefon wyświetli komunikat o nawiązaniu połączenia.



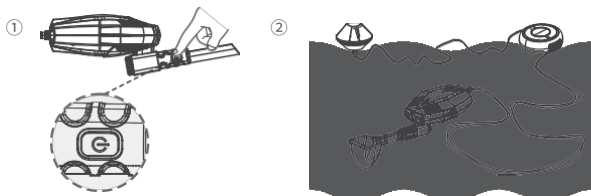
8 Podłącz kontroler Bluetooth

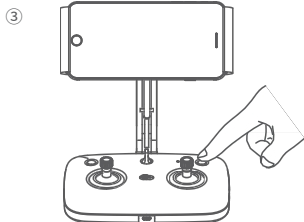
1. Najpierw włącz Bluetooth w telefonie, a następnie włącz przełącznik kontrolera Bluetooth. Dioda Bluetooth będzie migać, a dioda poziomu naładowania baterii będzie świecić się światłem ciągłym.
2. Otwórz aplikację CHASING GO2, zezwól na włączenie Bluetooth, a w aplikacji automatycznie pojawi się okno połączenia z kontrolerem Bluetooth. Wybierz nazwę kontrolera Bluetooth i kliknij, aby go wybrać. Po pomyślnym połączeniu dioda Bluetooth kontrolera będzie świecić się światłem ciągłym, co oznacza, że kontroler Bluetooth został pomyślnie podłączony.
3. Po potwierdzeniu pomyślnego połączenia kontroler Bluetooth może być używany do sterowania pojazdem podwodnym.



9 Odblokuj silnik, uruchom wykrywacz metalu i rozpocznij pracę

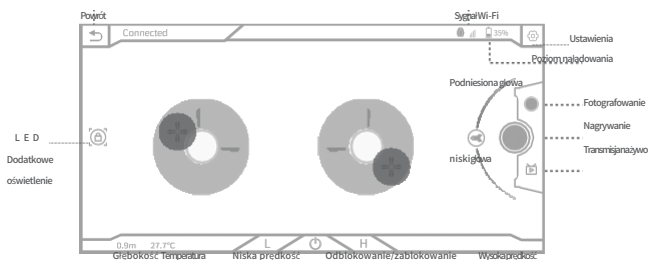
1. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania wykrywacza metalu, aż zapali się kontrolka, sygnalizując uruchomienie urządzenia.
2. Wrzuć łódź podwodną wraz z wykrywaczem metalu do wody.
3. Uruchom aplikację CHASING GO2 na telefonie komórkowym i poczekaj, aż aplikacja wyświetli komunikat o połączeniu z pojazdem podwodnym.
4. Naciśnij przycisk „Odblokuj silnik” na uchwyty Bluetooth, aby odblokować napęd pojazdu podwodnego.
5. Wykrywacz metalu rozpocznie pracę, skanując w czasie rzeczywistym środowisko podwodne. Po wykryciu metalowego przedmiotu lampka wykrywacza zacznie migać, a użytkownik zobaczy migające światło na ekranie aplikacji, co oznacza, że pojazd podwodny powinien wyłowić wykryty metalowy przedmiot za pomocą malejsiatki.
6. Za pomocą aplikacji lub uchwytu Bluetooth steruj ruchem drona i rozpocznij podwodną wyprawę w poszukiwaniu skarbow. Za pomocą aplikacji lub uchwytu możesz sterować ruchem podwodnego pojazdu na przed i do tyłu, w górę i w dół, a także regulować nadzienie, aby oglądać podwodną scenę z podziemnymi kłami.





10 Aplikacja Opis interfejsu aparatu

Po uruchomieniu aplikacji, gdy w lewym dolnym rogu pojawi się komunikat o połączeniu, kliknij przycisk Start w prawym dolnym rogu, aby przejść do interfejsu sterowania aplikacją. Jak pokazano na poniższym obrazku, kliknij przycisk znajdujący się bezpośrednio pod ekranem, aby odblokować silnik, a następnie steruj urządzeniem za pomocą wirtualnego drążka przesuwanego na ekranie.



⚠ Aby zapewnić optymalne działanie, aplikacja jest stale aktualizowana, co może powodować niewielkie zmiany w interfejsie i funkcjach.

1. W aplikacji można dostosować typ operacji



2. W aplikacji można dostosować krzywą przyspieszenia wirtualnego drążka lub kontrolera.

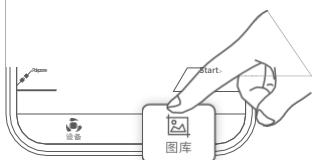


3. W aplikacji można przeprowadzić kalibrację wszystkich funkcji CHASING DORY EXPLORE.

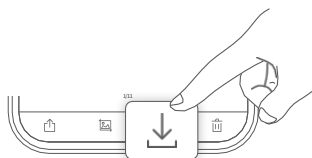


Pobieranie filmów i zdjęć

- Po połączeniu się z Wi-Fi boi, wejdź do aplikacji i kliknij galerię zdjęć znajdującą się tuż pod głównym ekranem aplikacji.



- 2 W galerii otwórz zdjęcie/film, które chcesz pobrać, i kliknij przycisk pobierania. Zdjęcie/film zostanie zapisane bezpośrednio w albumie telefonu/tabletu.



Pozycja podczas pływania

Łódź podwodna ma trzy pozycje: wznoszenie i zanurzenie, skręt w lewo i w prawo, przesuwanie do przodu i do tyłu, podniesienie głowy i opuszczenie głowy. Aby pozycje podczas pływania były wygodne, można wybrać jedną z następujących strategii.

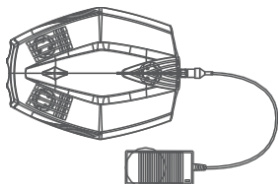
Łódź podwodna (kierunek)	Wirtualny joystick (amerykański)	Wirtualny joystick (wersja japońska)	Dostosowanie wirtualnego drążka
Wznoszenie/zanurzenie 	Lewy drążek w górę/w dół 	Prawy drążek w górę/w dół 	Obsługa dostosowywania
Skręt w lewo/w prawo 	Lewy drążek w lewo/w prawo 	Lewy drążek w lewo/w prawo 	Obsługa niestandardowych ustawień
Naprzód/do tyłu 	Prawy drążek w górę/w dół 	Lewy drążek w górę/w dół 	Obsługa niestandardowych ustawień
Podwodnik (kierunek)	Wirtualny drążek (amerykański)	Wirtualny drążek (japoński)	Dostosowanie wirtualnego drążka
Podniesienie/opuszczenie 	Przesuwanie w górę/w dół 	Przesuwanie w górę/w dół 	

⚠ W aplikacji CHASING GO2 domyślnie używany jest tryb japoński, ale w ustawieniach można przełączyć się na tryb amerykański lub niestandardowy.

Instrukcja ładowania

Podwodny pojazd: Po podłączeniu zasilacza do podwodnego pojazdu, czerwona lampka na zasilaczu oznacza prawidłowe ładowanie, a zielona lampka oznacza zakończenie ładowania. Po zakończeniu ładowania należy odłączyć zasilacz.

⚠ Boja nie zawiera baterii, więc nie trzeba jej ładować.

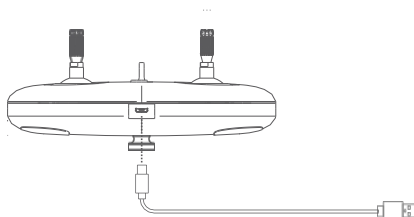


Kontroler Bluetooth: Kontroler należy ładować za pomocą kabla danych przez złącze Micro USB. Napięcie wejściowe wynosi 5 V, a pełne naładowanie trwa około 1 godziny. Podczas ładowania kontrolera dioda Bluetooth miga, a dioda poziomu naładowania pokazuje aktualny poziom naładowania.



Uwaga: ① Aby sprawdzić stan diody, należy włączyć przełącznik pilota podczas ładowania.

② Aby utrzymać baterię pilota w optymalnym stanie, należy co 3 miesiące całkowicie naładować pilota.



Parametry techniczne

Podwodna łódź

Wymiary	247*188*92 mm
Waga	≈ 1,1 kg
Maksymalna głębokość	15 m
czas pracy (w rzeczywistych warunkach nurkowania proszę kierować się wskazówkami aplikacji)	Maksymalny czas pracy: 4 godziny (w stanie spoczynku) w środowisku wodnym bez włączonego oświetlenia); Najkrótszy czas pracy: 35 minut (przy maksymalnej prędkości)
Bateria	≥ 300 cykli (pojemność nie mniej niż 80%)
Temperatura robocza	-10~50°C

Boja

Rozmiar	φ130*80 mm
Waga	160 g
Pamięć	16 GB
Maksymalny zasięg Wi-Fi	15 m

Ładowarka

相机

CMOS	1/2,9" CMOS
Przysłona	F1,6
Zakres ogniskowej	1 m-∞
Zakres ISO	100-3200
Kąt widzenia	100°
Maksymalna rozdzielczość zdjęć	2M (1920*1080)
Format zdjęć	JPEG
Rozdzielczość wideo	FHD: 1920*1080 30 klatek na sekundę
Maksymalny strumień wideo	4M
Format wideo	MP4

Czujnik

IMU	1-osiowy żyroskop/akcelerometr /kompas
Czujnik głębokości	$\pm 0,5\text{ m}$
Czujnik temperatury	$\pm 2\text{ C}$

Dodatkowe

oświetlenie LED

Moc	12,6 V/1,8 A
Czas ładowania łodzi podwodnej	3 godz.

Jasność	2*250 lm
Temperaturabarwowa	4500K-5000K
CRI	80

Wykrywacz metalu

Odległość wykrywania	Moneta o nominale 1 juana w odległości 4 cm
Prąd	35 mA
Moc	0,315 MW
Częstotliwość	3 kHz
Bateria	Bateria 9 V

Sposób wykrywania	Migające światło
Wyzwalacz nadświetlenia	15 m

Mała siatka

Rożmiar	Szerokość siatki 9 cm * 8 cm
Głębokość siatki	8 cm

Uchwyt Bluetooth

Wymiary (bez uchwytu)	162*109*63 mm
Protokół Bluetooth	4.0
Częstotliwość robocza	2,400~2,4835 GHz
Bateria	400mAh@3.7V
Czas pracy	5 godzin

czas ładowania	1 godzina (przy użyciu ładowarki USB 5V)
Uchwyt na telefon/tablet	Obsługuje maksymalnie 10,5 cala

Konserwacja i środki ostrożności

1 Bezpieczeństwo podczas żeglugi



Pływanie po otwartym morzu. Płynąć po spokojnych wodach

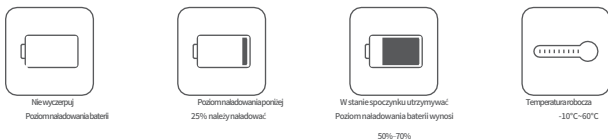
Woda stosunkowo czysta
Brak gęstych wodorostów

Brak gęstych
roślin wodnych w
okolicy

Nurkowanie na
głębokości
nieprzekraczającej 15
metrów

Boja nie oddala
się od telefonu
komórkowego
na odległość
więcej niż 15
metrów

2 Ochrona baterii



Nie wyczerpuj
poziom naładowania baterii

Poziom naładowania poniżej
25% należy naładować

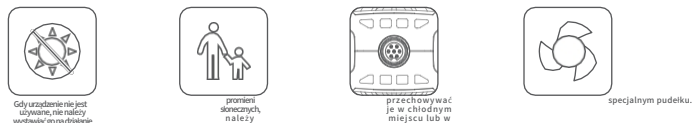
W stanie spoczynku utrzymywać
poziom naładowania baterii wynosi
50%-70%

Temperatura robocza
-10°C-60°C

Co 3 miesiące należy ładować i
rozładowywać akumulator.



3 Inne uwagi



Gdy urządzenie nie jest
używane, nie należy
wystawiać go na działanie

promieni
słonecznych,
należy

przechowywać
je w chłodnym
miejscu lub w

specjalnym pudełku.

Dzieci powinny korzystać z
drona pod nadzorem rodziców.

Przed i po użyciu należy
sprawdzić, czy na tylniej
części urządzenia i
złoty urządzenie
l i n k i o
w y p o r
n o s c i o
w e j nie ma
śladów wody. Jeśli
tak, należy je
wytrzeć do sucha. Należy
również sprawdzić, czy
pierścień uszczelniający
typu O₂ na szczelności
wypornościowej nie
wypadł lub nie jest
uszkodzony. Jeśli tak, należy
gorączkowo wymienić.

P
o

k
a
z
d
y
m

u
z
y
c
i
u

n
a
l
e
z
y

n
i
e
z
w
i
o
c
z
n
i
e

p
r
z
e
p
i
u
k
a
c

s
i
l
n
i
k

i
o
p
a
t
k
i

c
z
y
s
t
ą

w
o
d
ą
.

Inne

1. Przed zanurzeniem nie włączaj lampy uzupełniającej, aby uniknąć jej przepalenia.
2. W przypadku zauważenia zardzewiałych śrub należy je natychmiast wymienić.
3. Po każdym użyciu należy wytrzeć obudowę ściereczką, upewniając się, że wtyczka tylna nie ma śladów wilgoci, a następnie schować urządzenie do torby.
4. Nie należy umieszczać ciężkich przedmiotów na urządzeniu, aby nie spowodować jego uszkodzenia.
5. Gdy urządzenie nie jest używane, nie należy wystawiać go na działanie promieni słonecznych, należy przechowywać je w zacienionym miejscu lub w torbie.
6. Nie należy pozostawiać silnika w stanie bez obciążenia przez ponad 2 minuty, aby nie doszło do jego uszkodzenia.
7. Nie należy próbować wyciągać przedmiotów przekraczających nośność siatki, aby nie uszkodzić sprzętu nurkowego.
8. Nie należy zanurzać pilota w wodzie ani oblewać go płynami, aby nie uszkodzić urządzenia.
9. Uszkodzenia spowodowane przedostaniem się wody do uchwytu pilota lub elementów pilota oraz uszkodzenia zewnętrzne nie są objęte gwarancją.

Wsparcie

1. W przypadku jakichkolwiek pytań lub problemów technicznych prosimy o kontakt mailowy z działem obsługi posprzedażowej lub poprzez infolinię na oficjalnej stronie internetowej.
 Infolinia obsługi posprzedażowej: 400-667-6959
 Adres e-mail działu obsługi posprzedażowej: support01@chasing-innovation.com -- 欧洲 support02@chasing-innovation.com -- Azja i Oceania
 support03@chasing-innovation.com -- Ameryka Północna i Południowa oraz
 Afryka 2. Kod QR oficjalnego konta WeChat. Zeskanuj kod, aby śledzić oficjalne konto, dołączyć do społeczności użytkowników, uzyskać instrukcję obsługi, serwis posprzedażowy, ograniczone czasowo promocje i aktualizacje oprogramowania.



Zeskanuj kod QR,
aby śledzić
oficjalny profil i
dołączyć do
społeczności
użytkowników

Niniejsza instrukcja może zostać zaktualizowana bez uprzedniego powiadomienia.

Najnowszą wersję „Podręcznika użytkownika” można znaleźć na oficjalnej stronie internetowej Qiansheng.

<https://www.chasing.com/zh/service-support-dory>

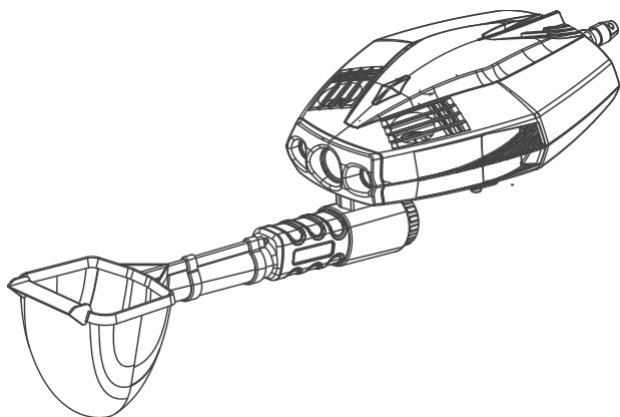
CHASING
潜 行 创 新

www.chasing.com
400-667-6959
support@chasing-innovation.com

CHASING

DORY EXPLORE

Podwodne zdjęcia, eksploracja, nowe sposoby zabawy



Instrukcja obsługi

V1.0

Katalog

Zastrzeżenie prawne	01
CHASING DORY EXPLORE ŁÓDŹ PODWODNA	02
バイ	03
Przewijarka (wraz z przewodem)	03
Uchwyt Bluetooth	04
Stojak na pilota	05
Montaż i podłączenie	05
Montaż podstawki pod pilota	05
Zamontowanie baterii w wykrywaczu metalu	06
Montaż wykrywacza metalu i małej siatki na głowicy urządzenia	07
Pobierz i zainstaluj aplikację CHASING GO2	07
Podłączenie łodzi podwodnej, boi i szpuli z linką	08
Uruchom	08
Połączenie Wi-Fi	08
Podłączanie uchwytu Bluetooth	09
Odblokuj silnik i włącz wykrywacz metalu	
i obsługę	09
Przegląd interfejsu aplikacji kamery	10
Pobieranie filmów i zdjęć	11
	12
Instrukcja ładowania	12
Parametry techniczne	13
Konserwacja i środki ostrożności	14
Inne	15
Ważne	15

! Zastrzeżenie prawne

Przed użyciem nadajnika fotografowania podwodnego CHASING DORY EXPLORE użytkownik powinien dokładnie zapoznać się z niniejszym oświadczeniem. Korzystanie z tego produktu oznacza akceptację wszystkich warunków niniejszego oświadczenia.

Firma Senko Innovation nie ponosi odpowiedzialności za obrażenia ciała, straty materialne (w tym straty bezpośrednie lub pośrednie) spowodowane podczas użytkowania tego produktu z następujących powodów:

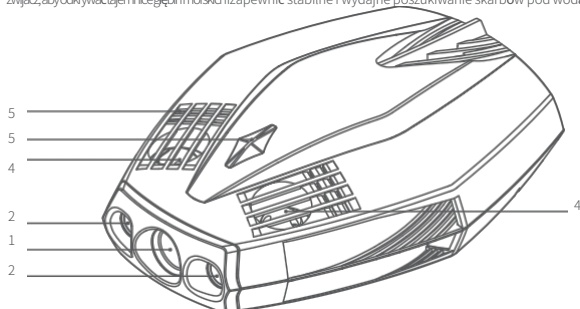
1. Szkody spowodowane użyciem produktu przez operatora w złym stanie fizycznym lub psychicznym.
2. Subiektywne umyślne spowodowanie obrażeń ciała lub strat materialnych przez operatora.
3. Odszkodowanie za wszelkie szkody spowodowane wypadkiem.
4. Nieprawidłowy montaż lub obsługa produktu niezgodnie z instrukcją obsługi.
5. Uszkodzenia spowodowane nieprawidłowym działaniem całego produktu w wyniku samodzielnej modyfikacji lub wymiany części lub elementów wyprodukowanych przez inne podmioty niż firma Senko Innovation.
6. Uszkodzenia spowodowane użyciem produktów wyprodukowanych przez inne firmy niż Submarine Innovation lub produktów imitujących produkty Submarine Innovation.
7. Odszkodowanie za szkody spowodowane błędem operatora lub subiektywną oceną sytuacji.
8. Nieprawidłowe działanie łodzi podwodnej spowodowane naturalnym zużyciem, korozją, starzeniem się okablowania itp.
9. Nieodzyskanie łodzi podwodnej pomimo uruchomienia alarmu niskiego poziomu energii, co spowodowało zaginięcie łodzi podwodnej.
10. Uszkodzenia spowodowane przymusowym zanurzeniem okrętu podwodnego pomimo świadomości, że nie działa on prawidłowo (np. występują wyraźne usterekównych części lub wyraźne braki lub niedobory w wyposażeniu dodatkowym).
11. Szkody spowodowane przebywaniem okrętu podwodnego w niewrażliwych obszarach wodnych, takich jak obszary podlegające kontroli wojskowej lub obszary pełnomorskie, bez uzyskania formalnego zezwolenia.
12. Eksploatacja okrętu podwodnego w złych warunkach wodnych (silny wiatr, mętna woda itp.)
13. Okręt podwodny napotyka niekontrolowane sytuacje, takie jak gwałtowne zderzenia, tsunami, polknięcie przez organizmy żywe.
14. Uszkodzenia spowodowane naruszeniem praw do wszelkich materiałów filmowych uzyskanych przez operatora podczas użytkowania łodzi podwodnej.
15. Inne straty wykraczające poza zakres odpowiedzialności za innowacje w zakresie nurkowania.

CHASING DORY EXPLORE 潜水艦

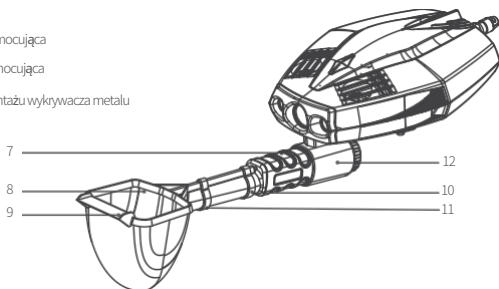
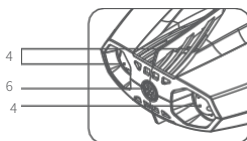
JP

JP

CHASING DORY EXPLORE to zaprojektowany z myślą o podróżnikach mikro diondofotowania pod wodę o zwykłym metalu. Jest nie tylko przemyślnym i nowoczesnym wynalazkiem. Wyposażony jest w obiektyw Full HD 1080p i może zanurzać się na głębokość 15 metrów. Dzielczy doskonałą technologię i konstrukcję z 5 pednikami modelu GLADIUS MINI, a jego objętość została zmniejszona o 65%, a jego waga została zmniejszona o 55%. Połączenie podziemi używa 419 rodzajów filtrów fotograficznych i kilkopowidowobudowanych w dedykowaną aplikację, co z jednej strony umożliwia chwilec czyni go doskonałym partnerem podczas podróży na świeżym powietrzu z rodziną i przyjaciółmi. Jako mini robot do poszukiwania skarbów pod wodą, wyposażony jest w precyzyjny wykrywacz metalu i elastyczny, mały hełm szkieletowy. Dodano do niego kompaktową konstrukcję i funkcję zdalnego sterowania oraz prosty, łatwy do przechowywania związek, aby odkrywać tajemnice głębin morskich i zapewnić stabilne i wydajne poszukiwanie skarbów pod wodą.

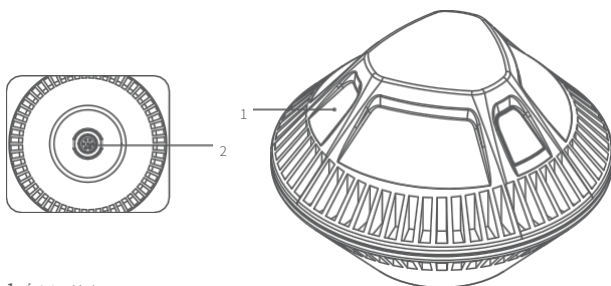


1. Kamera
2. Lampa uzupełniająca
3. Lampa oddechowa
4. Silnik odzutowy
5. Otwór odpływowy/odpowietrzający
6. Złącze linki pływalności/port ładowania
7. Wykrywacz metalu
8. Mała siatka
9. Łopata przednia
10. Duża kłama mocująca
11. Mała kłama mocująca
12. Stojak do montażu wykrywacza metalu



ブイ

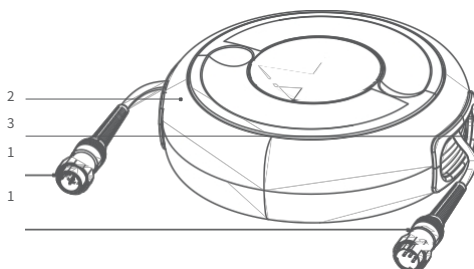
Funkcja V polega na dostarczaniu sygnału Wi-Fi, dzięki czemu telefon komórkowy łączy się z łodzią podwodną za pośrednictwem Wi-Fi, umożliwiając sterowanie urządzeniem w czasie rzeczywistym i powrót do kanagowania. Jest to nie tylko łatwe i wygodne, ale także umożliwia kontrolowanie urządzenia.



1. Światło oddechowe
2. Złącze linki wypornościowej

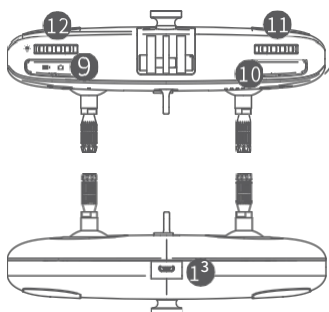
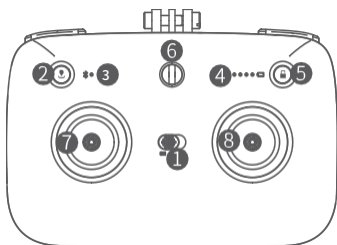
Zwijacz (zawierający przewód)

Prosty i łatwy do przechowywania zwijacz (wraz z przewodem) służy do łączenia łodzi podwodnej z boją oraz uruchamiania urządzenia.

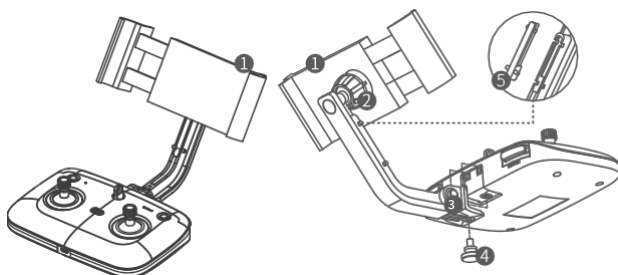


1. Szpula kablowa Wtyczka przyłączeniowa
2. Korpus szpuli
3. Linka pływalnościowa (14,5 m)

Uchwyt Bluetooth



1. Przycisk zasilania: włącza/wyłącza zasilanie pilota.
2. Przycisk ustawienia powrotu: krótkie naciśnięcie uruchamia/wyłącza funkcję powrotu jednym dotknięciem, a długie naciśnięcie resetuje punkt powrotu.
3. Lampka wskaźnika Bluetooth: miganie oznacza brak połączenia, a stałe świecenie oznacza połączenie.
4. Lampka wskaźnika poziomu naładowania baterii: Wyświetla aktualny poziom naładowania baterii pilota.
5. Przycisk blokady: blokuje/odblokowuje łódź podwodną, a po odblokowaniu umożliwia sterowanie DORY EXPLORE.
- ❖ Zapięcie zabezpieczające: można używać wraz z liną zabezpieczającą, aby zapobiec upadkowi pilota.
- ❖ Lewy drążek: służy do sterowania łodzią podwodną, a konkretne operacje należy wykonać zgodnie z instrukcją obsługi.
8. Prawy drążek: steruje poruszaniem się łodzi podwodnej, a konkretne operacje można znaleźć w instrukcji obsługi.
9. Przycisk przełączania trybu fotografowania/nagrywania wideo: krótkie naciśnięcie powoduje przełączenie trybu fotografowania/nagrywania wideo.
10. Przycisk fotografowania/nagrywania wideo: krótkie naciśnięcie powoduje wykonanie zdjęcia, a długie naciśnięcie powoduje rozpoczęcie/zakończenie nagrywania.
11. Prawe pokrętko: reguluje kąt nachylenia łodzi podwodnej.
12. Lewe pokrętko: włącza/wyłącza lampę uzupełniającą.
13. Interfejs micro USB: port ładowania.

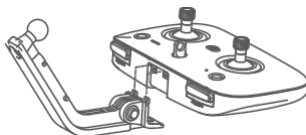


1. Uchwyt do telefonu komórkowego/tabletu: Pasuje do urządzeń mobilnych o rozmiarach od 5 do 10,5 cala.
2. Regulowana nakrętka a: Utrzymuje stojak w pozycji pionowej.
3. Regulowana nakrętka b: Utrzymuje stabilną pozycję wskaźnika.
4. Regulowana nakrętka c: służy do mocowania całego stojaka i ułatwia jego szybki demontaż.
5. Wbudowane narzędzie: służy do regulacji nakrętki regulacyjnej b, jest przechowywane w rurze stojaka i można je wyjąć z rury stojaka za pomocą wystających punktów podbustronach.

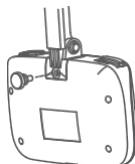
Montaż i podłączenie

1 Montaż stojaka z pilotem

1. Wsuń stojak w rowek montażowy z tyłu pilota.

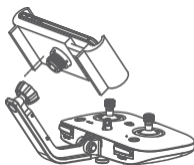
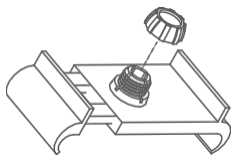


2. Przycocować za pomocą śruby M5*8.

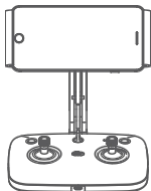


3. Z tyłu klipsa do telefonu komórkowego/tabletu znajduje się śruba 4. Zdejmij klips do telefonu komórkowego/tabletu

トクリップに固定し、ナットをね



5. Umieść telefon komórkowy/tablet, aby umożliwić jego obrót w wielu kierunkach.

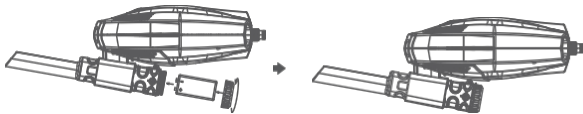


2 Zamontuj baterię w wykrywaczu metalu

1. Zdejmij plastikową folię baterii, aby zapewnić jej prawidłowe działanie.



2. Obróć pokrywę komory wykrywacza metalu w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, włóż baterię do komory wykrywacza metalu zgodnie z oznaczeniami biegunów plus i minus, a następnie zamknij pokrywę komory, obracając ją zgodnie z ruchem wskazówek zegara.



* Uwaga:

bieguny baterii i zamontować ją prawidłowo zgodnie z oznaczeniami biegunów na ogniwach baterii, aby nie uszkodzić urządzenia ani nie spowodować problemów z baterią. 2. Dokręć pokrywę kabiny wykrywacza metalu i upewnij się, że jest dobrze zamknięta.

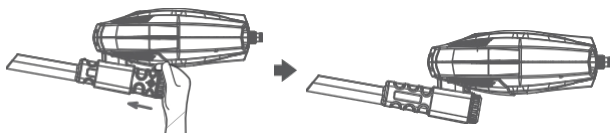
3.

4. metal detector switch light is on, and the battery is properly installed

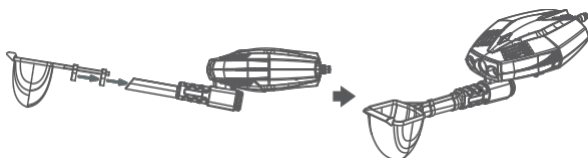
i jest gotowy do użycia.

3 Zamontować wykrywacz metalu i małą siatkową osłonę na korpusie.

1. Zamocuj klamrę mocującą wykrywacz metalu w gnieździe w dolnej części korpusu łodzi podwodnej, upewniając się, że wykrywacz metalu i korpus są dobrze połączone i nie poluzują się.



2. Włóż kolejno dużą i małą klamrę mocującą do wykrywacza metalu, a następnie zamocuj dołączoną małą siatkową osłonę w rowku montażowym wykrywacza metalu, upewniając się, że jest ona dobrze zamocowana i można jej używać do podnoszenia obiektów z wody.



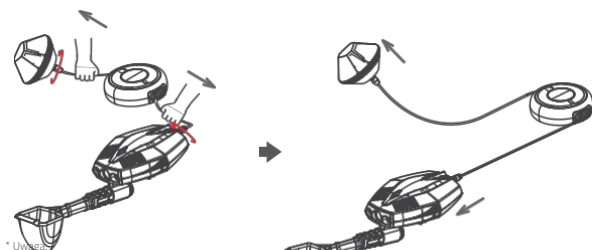
4 Aplikacja CHASING GO2 Pobierz i zainstaluj

Aplikacja CHASING GO 2: (iOS 9.0/Android 5.0 lub nowszej wersji) lub pobierz ją z iOS App Store/ GooglePlay.



5 Podłącz łódź podwodną, boję i szpulę z linką.

1. Wyciągnij jednocześnie wtyczki kabla z obu końców szpuli i podłącz je odpowiednio do interfejsu łodzi podwodnej i boi, a następnie dokręć nakrętki w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.
2. Podłącz szpulę do boi i wypuść przewód. Wymontowanie lampki będzie powoli migać.



* Uwaga:

1. Sprawdź, czy pierścień uszczelniający typu O-ring wtyczki przewodów pływalsciowego nie wypadł lub nie uległ uszkodzeniu. Jeśli tak się stało, wymień go. Upewnij się, że wtyczka przewodu pływalsciowego jest sucha przed podłączeniem jej do łodzi podwodnej/boi.
2. Jeśli konieczne jest zwinięcie kabla, można to zrobić, obracając szpulę w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.
3. Sprawdź, czy zielone światło boi powoli miga. Jeśli zielone światło powoli miga, oznacza to, że boja jest podłączona do drona i znajduje się w stanie gotowości.

6 Uruchomienie

Po połączeniu łodzi podwodnej z boją urządzenie uruchamia się automatycznie. Dwie diody LED łodzi podwodnej zapalają się na krótko i rozlega się dwukrotny sygnał dźwiękowy samokontroli, a diody oddechowe łodzi podwodnej i boi migają zielonym światłem z stałą prędkością, co oznacza, że urządzenie działa prawidłowo.

7 Połączenie Wi-Fi

1. Otwórz telefon komórkowy lub tablet i przejdź do ekranu ustawień Wi-Fi.
2. Znajdź sieć Wi-Fi nazwie „Dory_XXXX” i kliknij „Połącz”.
3. Wprowadź hasło Wi-Fi 12345678 i kliknij „Połącz”. Po podłączeniu na telefonie komórkowym pojawi się komunikat o nawiązaniu połączenia.



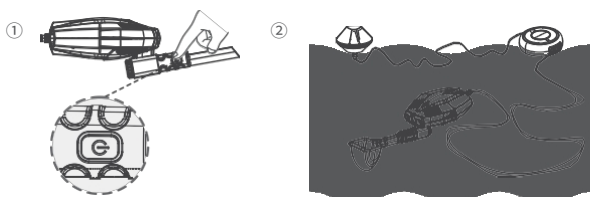
8 Podłącz uchwyt Bluetooth

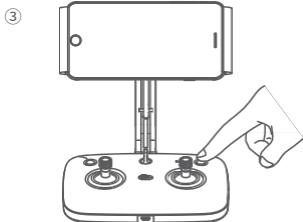
1. Najpierw włącz Bluetooth w telefonie komórkowym, a następnie włącz przełącznik Bluetooth na kierownicy. Lampa wskaźnika Bluetooth zacznie migać, a lampka wskaźnika poziomu naładowania baterii będzie świecić się światłem ciągłym.
2. Otwórz aplikację CHASING GO2, zezwól na dostęp do Bluetooth, a aplikacja automatycznie pojawi się po połączeniu z uchwytem Bluetooth. Wybierz nazwę uchwytu Bluetooth, kliknij „Wybierz”, a po pomyślnym nawiązaniu połączenia lampka wskaźnika Bluetooth uchwytu Bluetooth będzie świecić się stałe, co oznacza, że połączenie z uchwytem Bluetooth zostało nawiązane pomyślnie.
3. Po potwierdzeniu pomyślnego nawiązania połączenia uchwyt Bluetooth służy do sterowania łodzią podwodną.



9 Odblokuj silnik, uruchom wykrywacz metalu i rozpocznij operację.

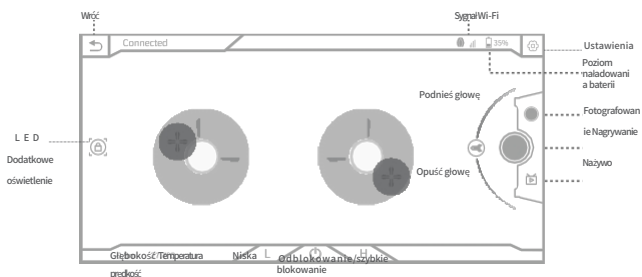
1. Długie naciśnięcie przycisku zasilania wykrywacza metalu, a zapalenie się lampki kontrolnej wykrywacza metalu oznacza, że wykrywacz metalu działa.
 2. Zanurz okręt podwodny wraz z wykrywaczem metalu w wodzie.
 3. Otwórz aplikację CHASING GO2 na telefonie komórkowym i poczekaj, aż pojawi się komunikat informujący o połączeniu łodzi podwodnej.
 4. **Wskazówka:** Odblokuj silnik i ruchy Bluetooth, aby odblokować silnik napędowy łodzi podwodnej.
 5. Wykrywacz metalu rozpocznie działanie i będzie skanował środowisko podwodne w czasie rzeczywistym. Po znalezieniu metalowego przedmiotu lampka wykrywacza zacznie migać, a użytkownik zobaczy migającą lampkę na interfejsie wykresu i wyda polecenie łodzi podwodnej, aby wyłowiła znaleziony metalowy przedmiot za pomocą malejsiatki.
- ◆ Za pomocą aplikacji lub uchwytu Bluetooth można sterować ruchem drona i rozpocząć poszukiwanie skarbów pod wodą. Za pomocą aplikacji lub uchwytu Bluetooth można sterować ruchem łodzi podwodnej do przodu, do tyłu, wynurzeniem i zanurzeniem, a także kontrolować tryb pracy i głębokość, aby obserwować podwodne sceny pod różnymi głębościami.





10 Aplikacja カメラインターフェイス概要

Po otwarciu aplikacji wyświetlenie w lewym dolnym rogu informacji o połączeniu, kliknij przycisk Start w prawym dolnym rogu, aby przejść do ekranu sterowania aplikacją. Jak pokazano na poniższym rysunku, kliknij przycisk bezpośrednio pod ekranem, aby odblokować silnik, a następnie przesunij wirtualny drążek na ekranie, aby sterować maszyną.

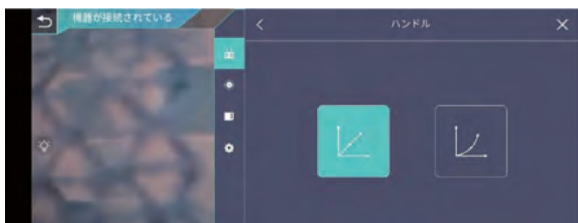


⚠ Aby zapewnić optymalne wrażenia, aplikacja jest stale aktualizowana, a interfejs i funkcje mogą ulegać drobnym zmianom.

1. W aplikacji można dostosować typ obsługi



2. W aplikacji można dostosować krzywą przyspieszenia wirtualnego drążka lub kierownicy.

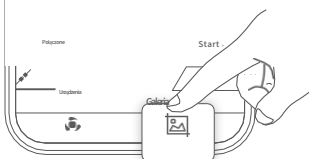


3. W aplikacji można sprawdzić wszystkie elementy CHASING DORY EXPLORE.



↓ Pobieranie filmów i zdjęć

- 1 Po podłączeniu się do Wi-Fi buja, wejdź do aplikacji i kliknij galerię znajdującą się tuż pod głównym interfejsem aplikacji.



- 2 Otwórz zdjęcie/film, które chcesz pobrać z galerii, i kliknij przycisk pobierania, aby zapisać zdjęcie/film bezpośrednio w albumie telefonu komórkowego/tabletu.



Pozycja nawigacyjna

Okręt podwodny ma cztery pozycje nawigacyjne: zanieżenie, woskret, w prawo i do przodu i do tyłu, opuszczenie dziobu, podniesienie dziobu. Związek między pozycją nawigacyjną a sterowaniem za pomocą wirtualnego drążka jest następujący:

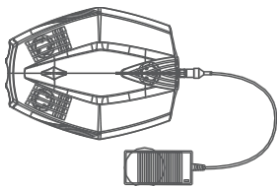
Okręt podwodny (kierunek)	Wirtualny drążek (tryb 2)	Wirtualny drążek (tryb 1)	Wirtualny drążek Dostosowanie
Wypłynięcie/zanurzenie 	Lewy drążek w górę/w dół 	Prawy drążek w górę/w dół 	Obsługa dostosowywania
Skret w lewo/skret w prawo 	Lewy drążek w lewo/w prawo 	Lewy drążek w lewo/w prawo 	Obsługa dostosowywania
Naprzód/do tyłu 	Prawy drążek w górę/w dół 	Lewy drążek w górę/w dół 	Obsługa dostosowywania
Okręt podwodny (kierunek)	Wirtualny drążek (tryb 2)	Wirtualny drążek (tryb 1)	Wirtualny drążek Dostosowanie
Podnoszenie/opuszczanie głowy 	Przesuwanie w górę i w dół 	Przesuwanie w górę i w dół 	

⚠ W aplikacji CHASING GO2 domyślnym trybem jest tryb 1, ale w ustawieniach można przełączyć się na tryb 2 lub tryb niestandardowy.

Instrukcja ładowania

Łódź podwodna: Po podłączeniu łodzi podwodnej do zasilacza, lampka kontrolna zasilacza zaświeci się na czerwono, wskazując prawidłowe ładowanie, a zielona lampka wskazuje zakończenie ładowania. Po zakończeniu ładowania należy niezwłocznie odłączyć zasilacz.

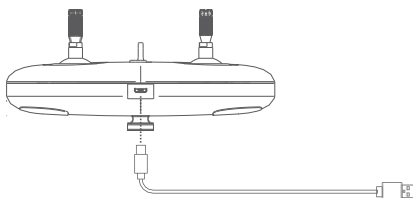
⚠ Bateria zawiera baterię, więc nie ma potrzeby jej ładowania.



Uchwyć Bluetooth: Użyj kabla danych do ładowania pilota przez port USB Micro-. Napięcie wejściowe wynosi 5 V, a pełne naładowanie trwa około 1 godziny. Podczas ładowania pilota lampka kontrolna Bluetooth miga, a lampka kontrolna poziomu naładowania baterii wskazuje aktualny poziom naładowania baterii.

Uwaga: ① Po włączeniu przełącznika pilota podczas ładowania można sprawdzić stan lampki kontrolnej.

② Aby utrzymać baterię pilota w optymalnym stanie, należy co trzy miesiące całkowicie naładować pilota.



Parametry techniczne

Łódź podwodna

Wymiary	247*188*92 mm
Waga	≈ 1,1 kg
Maksymalna głębokość	15 m
czas pracy (w rzeczywistych warunkach)	Maksymalny czas lotu: 4 godziny (w stanie spoczynku) W środowisku wodnym świeci się
Czas zasilania jest podawany w aplikacji zgodnie z instrukcją	), minimalny czas pracy: 35 min (maksymalna prędkość)
Bateria	≥ 300 cykli (pozostała pojemność ≥ 80%)
Temperatura pracy	-10~50°C

Wymiar

Wymiary	φ130*80 mm
waga	160 g
Pamięć	16G
Maksymalny zasięg	15 m
Wi-Fi	

Ładowark

a	
Moc	12,6 V/1,8 A
Czas ładowania łodzi podwodnej	3

godz.

Kamera

CMOS	1/2,9" CMOS
Przybliżona	F1,6
Zakres ogniskowania	1 m-∞
Zakres ISO	100-3200
Kąt widzenia	100°
Maksymalna rozdzielczość zdjęć	2M (1920*1080)
Format zdjęć	JPEG
Rozdzielczość wideo	FHD: 1920*1080 30 klatek na sekundę
Maksymalny strumień bitów wideo	M4
Format wideo MP4	

Czujnik

IMU	Trójosiowy żyroskop/akcelerometr/kompas
Czujnik głębokości	±0,5 m
Czujnik temperatury	±2°C

Dodatkowe oświetlenie LED

Jasność	2*250LM
Temperatura barwowa	4500K-5000K
CRI	80

Wykrywacz metalu

Zasięg wykrywania niżej 1 jon	4 cm Monety nominalnie innym
Pięd	35 mA
Moc	0,315 MW
Częstotliwość	3 kHz
Bateria	Bateria 9 V
Metoda wykrywania	Migające światło
Wytrzymałość na ciśnienie	15 m

Mały hełm z siateczką

Wymiary	Szerokość siatki 9 cm * 8 cm
Głębokość siatki	8 cm

Uchwyt Bluetooth

Rozmiar (bez podstawki)	162*109*63 mm Protokół Bluetooth 4.0
Częstotliwość robocza	2,400-2,4835 GHz
Bateria	400mAh@3.7V
Czas pracy	5 godzin
Czas ładowania	1 godzina (przy użyciu ładowarki USB 5V)
Klips do telefonu komórkowego/tabletu	Obsługuje urządzenia o przekątnej do 10,5 cala

 Pielęgnacja i środki ostrożności

1 Bezpieczna żegluga



Wypłynięcie na szerokie morze

Podróżować



Spokojne morze

Płynąć



Woda jest stosunkowo czysta

jest wyraźna i gęsta nie ma radaru jest wysoka wodorośl
nie ma

W okolicy znajduje się wiele stacji radiowych,

nurkowanie do 15 m



Nie przekracza



Bója jest połączona z telefonem komórkowym

Nie dalej niż 15 metrów

2 Ochrona baterii

Zużycie baterii

Nie wyłączaj
nieładuj

Poziom ładowanie baterii

poniżej 25%
W przypadku ładowania

Stosowny

naładować
Przebieżność
50% - 70% 保持

Temperatura robocza



-10°C - 60°C

 Co trzy miesiące należy przeprowadzić ładowanie i rozładowanie.

3 Inne uwagi



W przypadku nieoczekiwania z urządzeniem należy uważać go przed działaniem promieni słonecznych i postawić w cieniu lub w bezpiecznym miejscu.



Dzieci muszą korzystać z niego pod nadzorem rodziców lub opiekunów.



Przed i po użyciu sprawdź, czy nie występują uszkodzenia mechaniczne (złuszczenia, pęknięcia, deformacje) i nie ma wycieków. Jeśli tak, nie używaj. Sprawdź, czy nie ma uszkodzeń mechanicznych i nie ma wycieków. Jeśli tak, nie używaj.



Podczas użytkowania urządzenia należy zapewnić odpowiednią wentylację.

Inne

1. Przed wejściem do wody nie włączaj lampy podwodnej, aby nie doszło do jej spalania.
 2. W przypadku wykrycia zardzewiałych śrub należy je natychmiast wymienić.
 3. Po każdym użyciu należy wytrzeć urządzenie szmatką i upewnić się, że wgnieździewtyczki nie ma wody, a następnie schować je do torby.
 4. Aby nie uszkodzić urządzenia, nie należy kłaść na nim ciężkich przedmiotów.
 5. Gdy urządzenie nie jest używane, nie należy wystawiać go na działanie promieni słonecznych, należy przechowywać je w cieniu lub w torbie.
- Aby nie uszkodzić silnika, nie należy pozostawiać go włączanego na dłużej niż 2 minuty.
- Aby nie uszkodzić urządzenia podwodnego, nie należy podnosić przedmiotów przekraczających dopuszczalne obciążenie.
8. Aby zapobiec uszkodzeniu urządzenia, nie należy zanurzać pilota w wodzie ani rozlewać na niego płynów.
 9. W przypadku zalania wodą lub uszkodzenia wyglądu zewnętrznego podstawki pilota lub części pilota naprawienie będzie objęta gwarancją.

Pomoc techniczna

1. W przypadku jakichkolwiek pytań lub problemów technicznych prosimy o kontakt mailowy z działem obsługi posprzedażowej lub poprzez infolinię dla klientów na oficjalnej stronie internetowej.

Pomoc telefoniczna: 400-◆◆◆-◆959

Adres e-mail centrum obsługi klienta: support01@chasing-innovation.com--歐洲 support02@chasing-innovation.com--垂州&Oceania

support03@chasing-innovation.com--南北米&Afryka

2. Kod QR publicznego konta WeChat Zeskanuj kod QR, aby śledzić oficjalny profil WeChat, dzięki czemu możesz uzyskać dostęp do instrukcji obsługi, obsługi posprzedażowej, ograniczonego czasu oczekiwania na rozmowę.



Zeskanuj kod QR, aby śledzić
oficjalne konto WeChat.

O

Dołącz do społeczności użytkowników

Niniejsza instrukcja może zostać zaktualizowana bez uprzedzenia.

Najnowszą wersję „Podręcznika użytkownika” można znaleźć na oficjalnej stronie internetowej.

<https://www.chasing.com/zh/service-support-dory>

CHASING
潜 行 创 新

www.chasing.com
400-667-6959
support@chasing-innovation.com