

## 遥控器钓点功能介绍

1. 本款遥控器支持使用 AA 电池或 2S 锂电池。
2. 遥控器安装了电池后，可通过长按电源键开关机。
3. 遥控器开机后，按弹窗要求调整各档位按键的位置。
4. 在主界面短按 MODE 按键，进入菜单。



在主界面短按MODE按键

5. 短按 PUSH 按键进入“高级模式”，再短按 PUSH 按键进入“机型选择”选择船模型，具体步骤如下图：





6. 滚动拨盘到船模型，再短按 PUSH 按键选择船



7. 滚动拨盘到“航道设置”，PUSH 短按进入界面



8. 界面 1 主要是实时参数显示
- 8.1: 距离: 船离起点距离 (前提是设置了起点)
  - 8.2: 卫星: 数量越多定位越准确
  - 8.3: 电量: 船体剩余电量
  - 8.4: 经纬度: 船实时位置
  - 8.5: 船方向角度



9. 界面 2 主要是设置钓点和船模式



钓点选择: 最多可保存 30 个钓点信息

手动模式: 遥控器的转向和油门杆直接控制无人船(车)的油门和转向输出。

特技模式: 用户的转向杆控制无人船(车)的转弯速率, 油门杆控制无人船(车)速度。当摇杆回中猴, 无人船(车)将保持当前航向。

自动模式: 船会自动开往用户选定的已保存在遥控器中的钓点。

保存钓点: 将船开到指定位置, 选择好钓点号后, 短按 PUSH 按键保存当前经纬度, 钓点经纬度值将显示在下方钓点信息中。

设置家: 船行驶前需要保存起始位置, 即家位置。保存后家的经纬度值将显示在下方家信息中。

注意：界面 2 显示的经纬度不是船实时经纬度，分别是钓点经纬度和家经纬度。实时经纬度在界面 1 中。

遥控器与打窝船功能对应关系如下所述。

SWA:将档位往下拨，左漏斗投放饵料

SWB:将档位往下拨，右漏斗投放饵料

SWC:档位上：手动模式；档位中：特技模式；档位下：自动模式

SWD: 返航。船出发前先设置好“家”位置，行驶过程中将档位往下拨，船将返回到出发点，返航过程中将

档位往上拨时，将退出返航模式。

SWE 开关（灯控）：档位中立时所有灯亮，档位在两侧时所有灯不亮。

SWF: 用于控制料仓将 SWF 档位往下拨，再快速往上拨，打开中间饵料仓。

SWH: 将 SWH 档位往下拨，打开船后尾右爆炸钩料仓，档位会自动回弹。

右摇杆：用于控制打窝船左右转向与前进后退

向上：打窝船前进

向下：打窝船后退

向左：打窝船左转

向右：打窝船右转

使用步骤：

1. 开启遥控器
2. 接通船电源，等待遥控器连接接收机，对码成功后接收机灯常亮
3. 检查摇杆和档位开关的功能是否对应
4. 遥控器按顶部步骤图进入钓点界面
5. 留意 GPS 卫星个数，20 个卫星相对准确，30 卫星以上误差为厘米级别（具体位置和外界因素有关，如水流、障碍物等）
6. 卫星个数到达 20 以上后，滚动遥控器拨盘将光标移动到 < 或者 >，短按 PUSH 进入第二个界面



光标滚动到其中一个图标上，短按 PUSH

7. 将船开到起始位置，滚动拨盘到“设置家”上，短按 PUSH。设置起点位置供返航使用



8. 滚动拨盘到模式上，可选择手动、特技、自动模式（未设置钓点时不能选择自动）



9. 将船开到指定钓点，滚动拨盘到“保存钓点”，可将该位置保存在遥控器上，如需要保存多个钓点，滚动拨盘到“钓点选择”，短按 PUSH，有 30 个钓点供选择，再将船开到第二个钓点，继续“保存钓点”。后续钓点重复上述操作。



10. 若保存好钓点，后续只需要出发前设置起点，即可选择自动模式到达指定的钓点。一次航行想经过多个钓点时，可在到达钓点后切换下一个钓点，船只会自动行驶到下一个目的地。途中信号失控时会自动返航，或拨动 SWD 启动返航功能。
11. 当设置模式时弹出“SET FAILED”，证明切换模式失败，原因是命令发送到接收机时失败，可选择再次发送。