

TOSLON[®]



XR310

Manuel
d'utilisation

Preface

Comme Yachting Electronic Co., Ltd améliore continuellement ce produit, nous nous réservons le droit d'apporter des modifications au produit à tout moment qui peuvent ne pas être reflétées dans cette version du manuel d'utilisation. Veuillez contacter votre revendeur si vous avez besoin d'aide supplémentaire.

Il est de la seule responsabilité du propriétaire d'installer et d'utiliser l'instrument de manière à ne pas causer d'accidents, de blessures ou de dommages matériels.

L'utilisateur de ce produit est seul responsable du respect des pratiques de navigation sécuritaires.

- ⚠ Attention : le démontage et la réparation de cette unité électronique ne doivent être effectués que par votre revendeur. Toute modification du numéro de série ou tentative de réparation de l'équipement ou des accessoires d'origines par des personnes non autorisées annuleront la garantie.

Mots spéciaux

Les mots suivants ont été spécialement définis pour le XR310:

CCS: Cruise Control System

BCS: Contrôle système de la box XR310

L.BBOX: trappe de gauche

R.BBOX: trappe de droite

CLS.BX: fermeture des trappes

M.light: éclairage principal

D.lights: éclairage de positionnement

T.light: feux arrière

Config: configuration

Def.: définition

SPD: vitesse

Menu

Aperçu

Qu'y a-t-il à l'écran

Instructions du clavier

Sélection du menu et confirmation Connexion du boîtier BCS

Commencez à utiliser

Utilisation du mode CCS

Utiliser le mode pilote automatique

Comment enregistrer un waypoint

Liste des waypoints récemment utilisés

Paramètres des menus

Configuration du bateau

Unité portable

Configuration affichage

Simulateur

Langue

Fuseau horaire

Calibrage de la boussole.

Test de la boussole

Liaison radio

Information système

Type de bateau

Configurer le pilote automatique

Récepteur de configuration

Configuration des voies axillaires

Déf. Canaux

Trim

Bouton défini par l'utilisateur

Rotation de la carte

WWW.AVH-BATEAU-AMORCEUR.COM

vu d'ensemble

XR310 est un système de pilote automatique pour bateau R/C, qui combine télécommande et fonction de pilote automatique avancée.

Quel est l'avantage du XR310 ?



CCS

Appuyer sur le joystick quand le bateau est à la vitesse désiré pour activer le CCS (régulateur de vitesse)



Quiet-Reach

Réduit automatiquement la vitesse à l'approche du point gps pour une dépose discrète



Click to Go

Clic sur le joystick pour sélectionner un point sur la map et enclencher le pilote automatique



Lost-Protect

Retour automatique au point de départ après 20 secondes de perte de signal



Arrive-Actions

Configuration d'actions préprogrammées à l'arrivé sur la cible comme ouvrir les trappes, faire un signal lumineux après ouverture des trappes



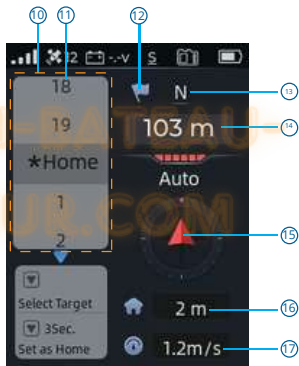
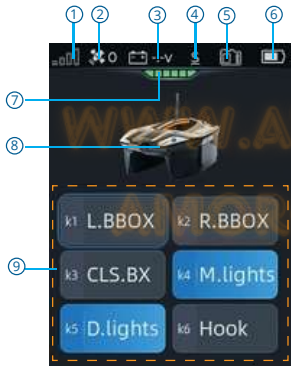
Easy Config


Compatible avec de nombreux bateaux amorces (importation des réglages possible par carte sd)



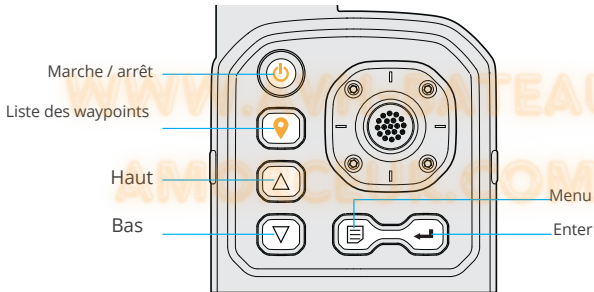
www.avh-bateau-amorceur.com

Les informations sur l'écran



① Puissance du signal	⑩ Points gps récemment utilisés
② Nombre de satellites connectés	⑪ Index des waypoints
③ Voltages batteries du bateau	
④ [S] Speed Mode [D] Standard Mode	⑫ Icône de la cible
⑤ MicroSD inséré	⑬ Cap Nord du bateau ou numéro de la cible
⑥ Batterie de l'écran	⑭ Distance entre le bateau et la cible
⑦ Modes:  <ul style="list-style-type: none">Mode manuel CCSmode (régulateur)Mode autopilote	⑮ Direction du bateau en mode pilote automatique, il affiche le cap avec la référence de la ligne depuis le début de la cible. en mode manuel, il affiche le cap nord vers le haut.
⑧ Icône sélection du type de bateau	⑯ Distance entre le point home et le bateau
⑨ SW Channels boutons (voies auxiliaires)	⑰ Vitesse du bateau

Boutons sur la radiocommande



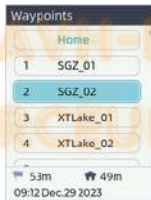
Power / Exit	<ol style="list-style-type: none">1) Marche / Arrêt de l'écran2) Sortir de la sélection ou du menu
Waypoint List	Utiliser pour valider rapidement un waypoint ou un retour automatique en appuyant sur un seul bouton
Up	<ol style="list-style-type: none">1) Monter dans le menu, augmenter la valeur dans une option2) Bouton "coupe circuit" pour des actions définies préalablement par l'utilisateur (confère page32.)
Down	<ol style="list-style-type: none">1) Descendre le menu ou diminuer la valeur d'une option.2) Raccourci pour marquer la position actuelle comme point d'origine.
Menu / Page	<ol style="list-style-type: none">1) Utilisé pour basculer entre les pages principales.2) Continuez à appuyer pendant 2 secondes pour ouvrir les paramètres du menu.3) Quittez le menu actuel et revenez au menu précédent.
Enter	<ol style="list-style-type: none">1) Finalise les sélections de menu ; confirme un réglage.2) La touche ENTER est également utilisée pour enregistrer rapidement le point d'origine.

Menu Sélection et Confirmations

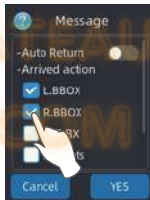
Vous pouvez choisir un menu ou confirmer une option avec (touche Haut/Bas et Entrée). De plus, vous pouvez également le faire en faisant glisser ou en cliquant sur l'écran tactile. $\Delta \nabla \leftarrow$



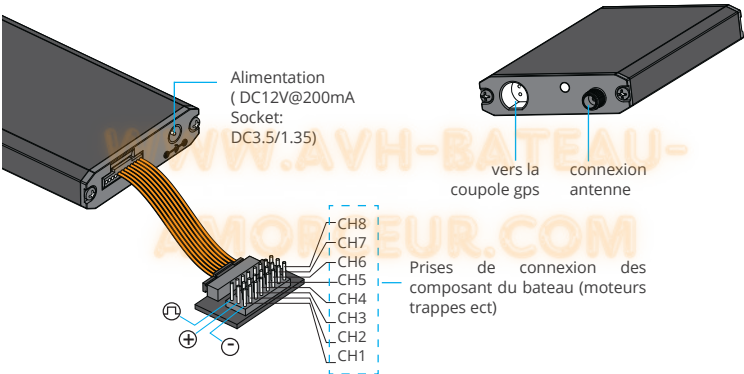
Glisser sur l'écran



Appuyer pour confirmer une sélection



Clic pour confirmer une option



Les figures suivantes expliquent comment connecter le boîtier BCS du XR310 à votre bateau amorceur.

Le système peut contrôler la plupart des bateaux à 2 moteurs ou à 1 moteur (avec gouvernail) avec les réglages appropriés.

1) pour Xboat730, veuillez vous connecter au CH1-CH6 au CCU du bateau.

2) Pour les autres bateaux, veuillez connecter de CH1 à CH8 les composants comme le servo, le commutateur, etc., en fonction de votre bateau.



NOTE:

1) veuillez insérer le connecteur correctement comme indiqué sur l'image de droite, sinon le bateau ne fonctionnera pas normalement.

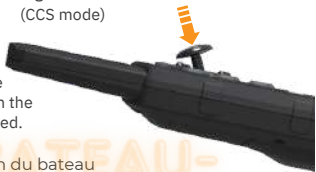
2) ce connecteur n'alimente pas les composants externes. Si vos appareils (comme les servos ou les lumières) doivent être alimentés, connectez une source d'alimentation externe à ce connecteur.




Commencer à utiliser CCS mode

To active CCS (Cruise Control System) mode, just press the joystick (as shown in the figure) when boat is running. Then the boat will keep running in a straight line under a certain speed.

Appuyer pour activer le régulateur de vitesse (CCS mode)



 NOTE: en mode CCS, vous pouvez diriger la direction du bateau en contrôlant le joystick vers le côté gauche/droit sans mettre fin à la marche du bateau.

 NOTE: pour stopper le mode CCS, tirez simplement le joystick vers le bas.

Tirez vers le bas pour quitter le mode CCS



Utilisation du mode Pilote automatique

1) Définir le point HOME



Pour définir le point HOME :

1) appuyer sur la touche Bas pendant 2 secondes.

Le message « save as home ? » apparaît.

2) Cliquez sur OUI pour définir la position actuelle comme point HOME.

après la mise sous tension du système, le XR310 prend toujours la 1ère position où le GNSS a reçu plus de 6 satellites

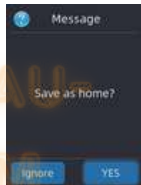


NOTE: comme position HOME.

Pour éviter un mauvais fonctionnement, veuillez enregistrer vous même le point HOME avant de démarrez le mode pilote automatique.

2) Chargez un waypoint préenregistré pour démarrer le pilote automatique.

Il existe 2 façons de sélectionner un waypoint en mode pilote automatique actif :



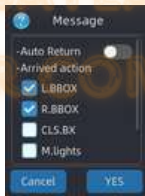
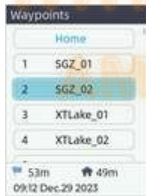
2.1 Chargez un waypoint à partir de la liste des waypoints pour démarrer le pilote automatique.

a) Appuyez sur la touche Waypoint List pour entrer dans la liste des waypoints.

b) Utilisez la touche Haut/Bas (ou en faisant glisser l'écran) pour sélectionner un waypoint préenregistré, puis appuyez sur Enter pour confirmer.

c) Cliquez sur « Aller à la cible », un message apparaît pour vous permettre de choisir l'action désiré.

d) Confirmez les actions d'arrivée au waypoint, puis cliquez sur OUI. Le bateau démarrera le pilote automatique jusqu'au waypoint prédéfini.



Vous pouvez également charger un waypoint prédéfini à partir de la liste des waypoints récemment utilisés.

- Faites glisser sur l'écran pour sélectionner un waypoint avec le numéro d'index.
- Cliquez sur le numéro d'index (ou appuyez sur la touche Enter pour confirmer la sélection), un message avec les actions d'arrivées sur le point apparaît.
- Choisissez et confirmez l'action arrivée, puis cliquez sur OUI. Le bateau démarre le pilote automatique jusqu'au waypoint prédéfini.



Que signifie actions d'arrivées ?

Détermine ce que le bateau fera quand il atteindra la cible :

- L.BBOX : ouvrez la trappe de gauche.
- R.BBOX : ouvrez la trappe de droite.
- Largue ligne : libère le montage.

Retour automatique : si activé, le bateau revient automatiquement au point HOME après avoir terminé les actions.

2.2) Sélectionnez le point en touchant l'écran

a) Appuyez sur la touche Menu/Page pour passer à la page [Carte], puis appuyez sur le joystick verticalement (lorsque le joystick est en position médiane), une icône de drapeau rouge est apparue.

b) Déplacez l'icône du drapeau rouge vers une position en appuyant sur le joystick, puis appuyez sur la touche Enter un message apparaît pour demander si il faut démarrer le pilote automatique ?

c) Cliquez sur OUI pour démarrer le pilote automatique.

Icône de drapeau rouge



3) Retour automatique

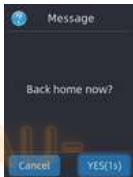


Comment revenir rapidement au point HOME ?

a) Continuez à appuyer sur la touche [Waypoint List] pendant 2 secondes.

un message apparaît pour vous demander le retour automatique.

b) Cliquez sur OUI, le bateau reviendra automatiquement au point HOME.



NOTE: pour mettre fin au mode pilote automatique, tirez simplement le joystick vers le bas.

Tirez vers le bas pour quitter le mode pilote automatique



Comment sauvegarder un waypoint

Lorsque votre bateau est sur le spot désiré et que vous voulez l'enregistrer en tant que waypoint:

- Appuyez sur la touche [Waypoint List] pour entrer dans la liste des waypoints.
 - Utilisez la touche Haut/Bas (ou en faisant glisser l'écran) pour sélectionner un espace vierge, puis appuyez sur la touche Entrée.
 - Choisissez « Enregistrer comme cible », la position actuelle sera alors être enregistré comme waypoint avec un nom par défaut.
- Pour modifier le nom par défaut du waypoint, cliquez simplement dessus, puis choisissez « Renommer » pour le modifier.



Point gps récemment utilisés

Le XR310 affiche généralement 20 waypoints sur la liste des waypoints récemment utilisés.

Il affiche toujours les waypoints qui ont été sélectionnés en dernier lieu.

No.3 waypoint



No.3 waypoint sélectionné



Menu

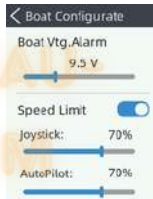
Réglage

Configuration du bateau

Bateau Vtg. Alarme : l'alarme apparaît lorsque la tension de la batterie d'entrée du bateau est égale ou inférieure au réglage.

Limite de vitesse : permet de limiter la vitesse maximale.

- Joystick : 70 % signifie que lorsque vous contrôlez le bateau manuellement, la vitesse maximale du bateau sera limitée à 70 % de la vitesse maximale réelle.
- Pilote automatique : 70 % signifie en mode pilote automatique, la vitesse maximale du bateau sera limité à 70 % de la vitesse maximale réelle.



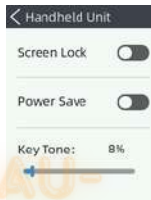
Ecran

Utilisé pour définir la configuration de l'écran.

Verrouillage de l'écran : permet de verrouiller l'écran lorsqu'il n'y a pas d'opération dans les 30 secondes.

Économie d'énergie : le rétroéclairage s'atténuera pour économiser de l'énergie lorsqu'il n'y a aucune opération dans 30 secondes.

Key Tone : réglez le volume de Key Tone.

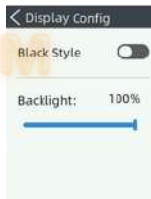


Affichage

Utilisé pour définir la configuration de l'affichage.

Style noir : pour définir le style d'affichage de l'arrière-plan.

Rétroéclairage : réglez la luminosité du rétroéclairage.



Simulateur

Mode simulateur

Mode avancé

Débloque les réglages avancés

WWW.AVH-BATEAU-AMORCEUR.COM

Système

Language

Sélection de la langue



Fuseau horaire

Sélectionne l'heure UTC à utiliser dans différents pays.

Par exemple:

- Allemagne, France, République Tchèque, Italie, Pologne : UTC+1
- Bulgarie, Roumanie, Ukraine, Grèce : UTC+2
- Russie : UTC+3

Si vous ne trouvez pas votre région, veuillez vous référer à

<http://www.worldtimezone.com>



Calibration du compas

Utilisé pour faire la calibration de la boussole. Après avoir installé l'appareil sur un nouveau bateau ou démarré une pêche dans un nouvel environnement, il est fortement recommandé de recalibrer la boussole.

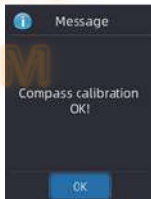
Comment faire la calibration de la boussole ?

- Sélectionnez compass Cali. à partir de la liste des menus.
- Un message apparaît pour vous demander de faire pivoter le bateau.
- Faites pivoter le bateau comme demandé, jusqu'à ce qu'un message « Boussole __calibrage ok ! » apparaisse.

L'étalonnage de la boussole était désormais terminé.



NOTE: Ne pas calibrer à l'intérieur d'un bâtiment ou dans votre voiture



Test du compas

Permet de voir si le compas fonctionne normalement

Comment faire un test de boussole ?

- Sélectionnez Compass Test dans la liste Menu, puis appuyez sur la touche Enter.
- Un message apparaît pour vous demander de faire pivoter le bateau.
- Veillez faire pivoter le bateau dans le sens des aiguilles d'une montre et dans le sens inverse pour voir si l'anneau circulaire est remplis de carrés verts.

Si oui, cela signifie que le compas fonctionne normalement. Sinon refaire un calibrage

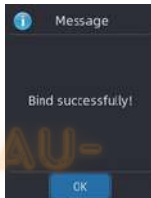


Bind radio (synchronisation)

Utilisé pour connecter l'écran à la BCS box.

Comment faire le Bind Radio ?

- Sélectionnez Radio Bind dans la liste du menu, puis appuyez sur Enter pour confirmer la sélection.
 - Un message apparaît vous demandant de redémarrer le bateau.
 - Redémarrez le bateau, un message « bind successfully » apparaîtra dans quelques secondes.
- L'unité portable a maintenant été reliée avec succès au boîtier BCS.



Système Info

Affiche les informations systèmes de l'écran (version de soft)

Configuration avancée

Dans la liste du menu [Basique], après avoir activé l'option [Avancé], tous les menus des paramètres avancés seront affichés.

Remarque : Les options [Avancées] sont recommandées uniquement pour votre revendeur

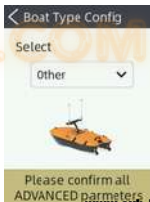
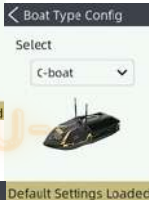
Type de bateau en pré-réglage

Utilisé pour faire correspondre l'appareil avec différents bateaux amorceurs.

Xboat : Toslon Xboat730

Cboat : avec Cboat

Autres : autre bateau amorceur





Note: Remarque : avant d'utiliser l'appareil, veuillez sélectionner le bon type de bateau.

Autopilote Configuration

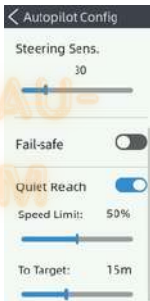
Permet de configurer les fonctions du pilote automatique :

Steering Sens. : Permet d'ajuster la sensibilité de direction du pilote automatique, normalement pour un bateau rapide, la sensibilité doit être diminuée.

Fail safe : si vous activez cette option, le bateau reviendra automatiquement après la perte du signal au cours des 20 dernières secondes.

Quiet Reach : activez l'option, le bateau diminuera automatiquement la vitesse à la distance définie dans [To Target], lorsqu'il quitte le point ou avant de s'approcher de la cible.

- **Limite de vitesse :** pour limiter la vitesse lorsque le mode [Quiet Reach] est activé.



To target : pour définir la distance d'activation du mode [Quiet Reach].

Distance jusqu'à la cible



Distance depuis le point de départ



WWW.AVH-BATEAU-AMORCEUR.COM

Remarque : Le mode [Quiet Reach] n'est nécessaire que pour les bateaux à grande vitesse ou pour les bateaux bruyants lorsqu'ils naviguent.

Par défaut, lorsque vous sélectionnez le type de bateau comme XBOAT730, l'option [Quiet Reach] sera désactivé.

Configuration récepteur

Utilisé pour choisir le type de signal et le type de moteur du bateau.

Remarque : ce menu apparaît uniquement lorsque vous choisissez « Autre » pour le menu de configuration du type de bateau.

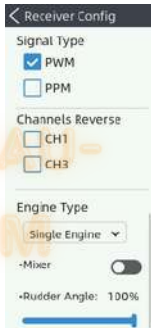
Type de signal : choisissez le type de signal pour le bateau.

- PWM : permet de faire correspondre le bateau avec le signal PWM.
- PPM : Permet de faire correspondre le bateau avec le signal PPM.

Channels reverse : est utilisé pour corriger le sens de marche du moteur.

(ou le gouvernail)

Par exemple, si votre bateau est équipé de 2 moteurs et que le bateau tourne sur l'eau dans le mauvais sens, vous devez alors activer l'inversion du canal et revérifier.



- CH1 : pour corriger le sens de marche du gouvernail (pour bateau monomoteur).
- CH3 : pour corriger le sens de marche du moteur.

Type de moteur : sélectionnez le type de moteur pour le bateau.

- Monomoteur : bateau avec un moteur et un gouvernail.
- Dual Engines : bateau à 2 moteurs.
- Mixer : si le bateau a été construit avec un ESC et un SERVO commerciaux standard, normalement vous devez activer l'option Mixer.
- Angle du gouvernail : pour régler l'angle du gouvernail.

SW-Channel

Utilisé pour attribuer les boutons K1 à K6

Après avoir sélectionné "autre bateau" dans le menu Type de bateau, il vous faut alors définir l'attribution des boutons K1-K6 sur la page principale.



— K1-K6

SW-Channel Def.

K3

Selflock

Button Attribute
Name: CLS,BX
Edit Name

Connect Channel:
CH4

•ON : 0%
[Slider]

•OFF : 0%
[Slider]

Last Action

Auto-verrouillage : lorsque l'auto-verrouillage est activé, le signal PWM continuera à donner une certaine largeur d'impulsion et ne reviendra pas au point médian (1,5 mS).

Activation du Selflock : le bouton change de couleur lorsqu'on clique dessus.

Désactivation du Selflock : le bouton ne change pas de couleur lorsqu'on clique dessus.

Connect Channel: attribuer le bouton aux canaux du récepteur (CH2, CH4 ~ CH8).

- On/Off : pour le signal PWM, le point milieu est de 1,5 mS, vous pouvez définir un plus large(plus) ou largeur d'impulsion plus étroite (moins) comme signal marche/arrêt.

REMARQUE : pour XBOAT730 et Cboat, les boutons de K1(L.BBOX) et K2(R.BBOX) ne peuvent pas être selflock.

Pour ouvrir les trappes gauche ou droite, cliquez sur les boutons L.BBOX et R.BBOX.

Pour fermer les trappes, Cliquez sur le Bouton CLS.BX



Last action: permet de définir laquelle sera effectuée en dernier dans la liste [Arrivée-actions].

Exemple:

1. Le bouton K3 (image de droite) a été activé pour l'option [Dernière action].
2. Quatre actions dans la liste [Arrivée-action] ont été activées.
3. CLS.BX est de couleur bleue, ce qui signifie que c'est la dernière action.
4. Une fois que le bateau arrive à la cible, suivez les étapes suivantes :
 - 4.1 Libérer la trappe gauche
 - 4.2 Libérer la trappe droite
 - 4.3 Crochet de déverrouillage
 - 4.4 Fermez les deux trappes
 - 4.5 Retour à la maison (si [Retour Auto] option activée)

REMARQUE : le bouton de [Dernière action] sera marqué en bleu dans la liste [Action d'arrivée].



Comment attribuer les SW-Channel Def.?

- Choisissez SW-Channel Def. dans la liste du menu, puis appuyez sur la touche Enter pour confirmer la sélection.
- Sélectionnez le bouton (K1 à K6) que vous voulez définir.
- Sélectionnez un nom dans le paramètre par défaut pour le bouton (ou sélectionnez « définir par l'utilisateur » pour le modifier.
- Sélectionnez un canal (CH1-CH8) correspondant au bouton.

Le bouton a maintenant été défini avec succès.

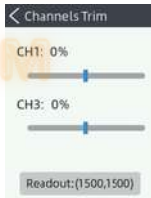
WWW.AVH-BATEAU-AMORCEUR.COM

Trim

Utilisé pour calibrer chaque servo, ce qui est particulièrement utile lorsque cela ne peut pas être réglé mécaniquement avec précision.

CH1 : pour corriger le sens de marche du gouvernail.

CH3 : pour corriger le sens de marche du moteur.



Bouton raccourci

Utilisé pour définir la fonction de raccourci pour la touche Haut. Par exemple, si vous choisissez Rétroéclairage, alors le

La touche Haut sera définie comme une touche de raccourci pour ajuster le rétroéclairage.



Map Rotate

Il n'y a pas de boussole dans l'écran, mais le système peut identifier la direction dans laquelle se trouve l'opérateur après le démarrage d'une mission de pilote automatique.

Si vous activez [map rotate], le système utilisera la direction orientée par l'opérateur au lieu du cap nord

Set & Reset

Reset des réglages (attention perte totale de la programmation)

Contenu de la boîte



1. écran
2. BCS box
3. GPS
4. lanière de sécurité
5. câble alimentation
6. Antenne
7. Rallonge antenne
8. Channel Connecteur
9. Svisserie(4pcs)
10. Support GPS
11. adhésif

Caractéristiques

Handhelds	Taille écran	2.8" color TFT, 320*240 Pixels
	tactile	Ecran capacitif
	Carte sd	Oui (8~32G)
	Nbr de waypoint	100
	Batterie écran	2*14650 lithium batterie (pas inclus)
	Port de charge	USB type-c / DC5V 1A
	Autonomie	8hr (avec 1200mAH 14650)
BCS-BOX (Boat Control System)	Types de signal	PWM,PPM,Uart(optional)
	Voie récepteur	8
	GNSS/Compass Port	RS232, 19200bps

BCS-BOX (Boat Control System)	Failing-safe	Oui (return to HOME après 20s de perte de signal)
	Alimentation	DC 3.5/1.35mm DC6-16V/200mA
Ot her s	GNSS	GPS, BeiDou, Galileo, GLONASS
	Radio frequence	2.4GHz FHSS
	Puissance signal	20dBm (500m RC distance , en fonction des conditions)
	Compass bateau	Oui
	Compass écran	Non
	Taille de la boite	179*62*27mm
Waterproof	IP3 waterproof(uniquement au projection)	

WWW.AVH-BATEAU-
AMORCEUR.COM

AVH BATEAU AMORCEUR

121 rue du général leclerc

54640 Tucquegnieux France

Email: contact@avhmodelisme.fr

www.avh-bateau-amorceur.com

Facebook: avh bateau amorceur