



ALL IN APP - Handleiding



Product Specificaties:

- * 4 in 1 toestel met; GPS, Sonar, Autopilot en 3D output voor het maken van bathimetrische dieptekaarten
- * Ondersteund met 5 talen: Nederlands, Engels, Frans, Duits en Pools. De tekst en spraak taal zal automatisch de instelling van het Android toestel overnemen.
- * Toegelaten gebruik in heel Europa
- * Werkt vanaf Android 4.4 of hoger op toestellen met Bluetooth, Mooiste beeld vanaf 800x1200 pixels of hoger.

GPS specificaties

- * 500 geheugenposities voor het opslaan van way-points
- * Home return-functie voor automatische piloot
- * Maak een route tot 40 punten, speciaal voor het opnemen van 3D-kaart
- * Instelbare boot batterij bewaking met spraakalarm
- * Auto zoom
- * Afstand tot 1000 meters op ISM band 869 (sub band 6) vrij van licentie in heel Europa
- * Zender output power 50mw
- * Rx is gekoppeld met de Tx via een unieke identiteit.
- * Positie update 6x/sec
- * Maximum plot bereik 999 meter
- * Ublox Neo6 next generation GPS ontvanger met maximum 60 satelliet tracking
- * Nauwkeurigheid van positie van 5 meter op 2D-RMS en 1 meter op 3D RMS WAAS
- * Nauwkeurigheid van aankomst tot de gekozen way-point binnen 1meter
- * Tx verbruik (in de boot) 0,2amp
- * Bluetooth Rx verbruik 0,03amp
- * Autopilot geschikt voor boot systemen met 1 motor + 1 roer // 2 motoren + 2 roeren // 2 motoren zonder roeren // 2 nozzle / jet boat
- * Maximum bereik van de autopilot is 999 meter
- * Fail-safe ingebouwd: max bereik + blokkade door bijvoorbeeld obstakels + RF falen
- * Makkelijk menu voor instellen van de autopilot
- * Automatisch voeren bij aankomst mogelijk
- * Koersberekening tot 10 GPS updates/seconde
- * Aanpasbare kleuren voor Vector line, achtergrond en tekst.

SONAR specificaties

- * Dieptebereik 0.25-30 meter, resolutie van 2 cm
- * Dynamic AGC function Om spoekecho's te onderdrukken in de range 0-5meter.
- * Digital Encryption van het transmissiesignaal
- * Dual scan 200 kHz en 455 KHz mogelijk
- * Uitlezing watertemperatuur
- * Sonde meting updates 6x/seconde
- * Aanpasbare instellingen:
 - Bodem opvul kleur on/off
 - Automatisch bereik on/off
 - Ping snelheid (5 snelheden)
 - Volledige keuringstelling mogelijk (bodem opvul kleur, achtergrond, high level, mediumlevel, low level, tekstkleur)

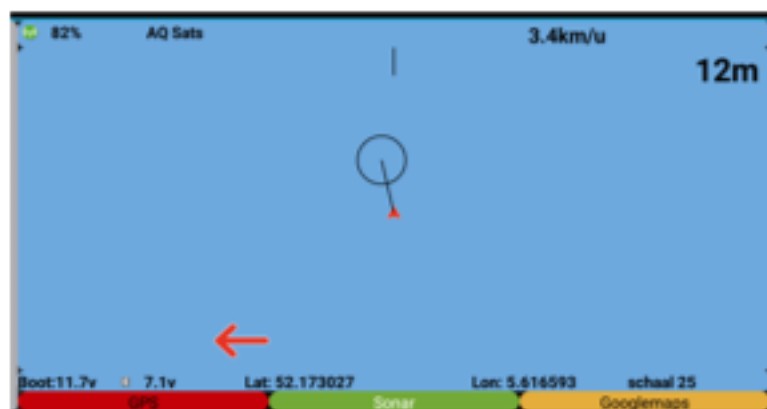
GPS gebruik in de APP

Schermfunctie selectie:



Elke schermfunctie (GPS / SONAR / GOOGLE MAPS) kan gekozen worden door met een **short click** in de functiebar onderaan het scherm te tikken. Een **long click** op elke functie zal het menu van dat specifieke scherm openen.

GPS plot scherm:



Informatie terug te vinden op het gps-scherm van linksboven tot rechts onder....

- * RF-field indicatie, toont de signaalsterkte tussen de boot en de Bluetooth ontvanger in %
- * Informatie over het actueel aantal gebonden satellieten
- * De actuele bootsnelheid in km/u
- * De afstand nog te varen tot de gekozen bestemming
- * De actuele voltage van uw voerboot batterij. (Instelbaar alarmniveau)
- * De voltage van uw BT-Rx ontvanger batterij.
- * De actuele gps-coördinaten van de voerboot.
- * De schaalverdeling van het scherm

Al deze items blijven ook zichtbaar in het Goolge Maps scherm (muv afstand tot way-point)

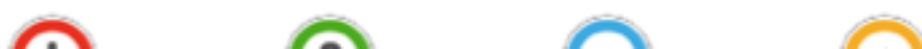
Batterij status van uw voerboot en uw BT- Rx ontvanger:



De boot spanning en de Bluetooth-ontvanger (BT- Rx) spanning zal verzonden worden naar de app. Indien de spanning van de boot lager is dan te gespecificeerde drempel, zal een spraak alarm gegeven en herhaald worden elke 30 seconden. Er is geen spraakalarm voorzien voor de BT- Rx. De BT- Rx is uitgerust met een oplaadbare 2600mA Li-ion batterij. Dit geeft een batterijduur van ongeveer 80uur. De accu is beschermd tegen: overladen, te diep ontladen, overspanning en kortsluiting. De BT- Rx batterij mag uitsluitend opgeladen worden met de meegeleverde lader. Geplaatst in een stopcontact zal de led van de lader groen kleuren. Sluit de ontvanger aan op de lader en de led zal veranderen naar een rode kleur. Indien de batterij vol is zal de led terug groen gekleurd zijn. Belangrijk! Zorg ervoor dat het apparaat correct is aangesloten! Als je de led niet rood ziet kleuren is de verbinding van de lader naar de batterij niet in orde en zal deze dus niet geladen worden.



Spot/waypoint/marker iconen:





Spot

Markers dichtbij

Spotlijst

Bewaar spot

Spot icoon

Wordt weergegeven op uw GPS vector scherm en vertegenwoordigd de geladen way-point. In het Google beeld zullen de markers weergegeven worden met dit icoon.

Markers dichtbij icoon

Maakt een kort overzicht van alle spots binnen een bereik van 1km rond de voerboot. Hij zal de lijst maken met de voerboot positie als referentie en zal op lijsten van kortbij naar ver. Tik op een way-point om deze te laden en de naam zal verschijnen bovenaan het scherm naast de app versie nummer.

Spotlijst

Maakt een lijst van alle way-points die opgeslagen zijn op uw toestel. Scrollen in de lijst kan makkelijk door met uw vinger verticaal over de lijst te schuiven. Elke way-point naam kan aangepast worden. In deze lijst kan je ook wissen.

Om de naam van een way-point te wijzigen doe je een long click op de spotnaam en dan zal een invoerscherm geopend worden om een nieuwe naam te vormen. Om een way-point te wissen doe je ook long click maar kies je voor wissen.

Indien u coördinaten ontvangen hebt kan u deze ook invoeren in een blanco way-point. Longclick op de latitude positie en overschrijf deze in dezelfde vorm. Doe hetzelfde voor de Longitude positie.

Opmerking : latitude and longitude must have a minus sign (-) when the latitude is west of London and longitude south of the meridian line.



Example: W41.0011 should be inserted as -41.001. East 004.002 should be without any sign. South 61 degree should be inserted as -61 degrees, North 51 degrees should be inserted without any sign.

Bewaar spot icoon

Zal de actuele bootpositie opslaan. Je krijgt een bevestiging scherm te zien en om zeker te zijn dat de spot juist opgeslagen is ben je best om niet met de boot te bewegen tot je het bevestiging scherm voorbij bent.

Home icoon:



Het moment dat de actuele gps-positie van de voerboot doorgekomen is na opstart van de app zal deze locatie in het geheugen opgeslagen worden als home positie. Je kan dit zien doordat dan het blauwe huisje verschijnt in de zijbalk. Je kan eendere wanneer de home positie overschrijven door een long click uit te voeren op het icoon. Een short click op dit icoon zal u de mogelijkheid geven op direct de autopilot te starten naar deze locatie. Je hoeft dan geen 5 seconden output te geven om op autopilot te starten.

De home positie zal ook overschreven worden als je met je boot in de oever vertrekt en de autopilot activeert door 5 seconden output te geven. Op deze manier is de applicatie zeker dat de homepositie op een veilige locatie in het water kan gebruikt worden om terug te keren indien gewenst.



Autopilot icoon:



short click op dit icoon op het autopilot menu te openen.

Je kan volgende iconen zien van links boven naar rechts onder.



Voerbak 1 en voerbak 2:



Feeding state off: De voerklep zal niet openen bij aankomst. feeding state on: de voerklep zal openen bij aankomst



Feeding state on: de voerklep zal openen bij aankomst



Feeding done: voeren afgelopen, click op het icoon op de voerklep te resetten.



Autopilot status:



AP stand-by: De autopilot staat stand-by maar is nog niet actief. Laad een waypoint en geen 5 seconden output vooruit om te starten.



AP off: De autopilot staat uitgeschakeld, u heeft manuele controle over de boot.



AP-kalibratie: Autopilot varen is onmogelijk. De bootmodule moet gekalibreerd worden via de bootbesturing.

Route opties:



Stop bij spot: De boot vaart naar de geladen way-point, voert indien aangeduid en stopt.



Keer terug: De boot vaart naar de geladen way-point, voert indien aangeduid en keert terug naar de home positie.

Opmerking: zorg ervoor dat uw vislijn snel zinkend is als u deze optie gebruikt !



Vaar parcours: De boot vaart naar de eerste van de geselecteerde spots, vaart de lijst af en stopt bij de laatste. Tijdens het parcours kunnen spots bijgezet worden. Indien aan de laatste van de lijst aangekomen zal de autopilot uitgeschakeld blijven.

(Zie ook in deze handleiding naar 'maak route')



Bootsnelheid:



De bootsnelheid kan aangepast worden door op het icoon te klikken en met de vinger de indicator te verschuiven.

OPMERKING: De min en max snelheid is afhankelijk van de fabrieksinstelling.

Autopilot manual:

De gps heeft een ingebouwde autopilot functie die de boot tot op 1 meter nauwkeurig op de bestemming zal brengen.

Om de autopilot te bedienen volg je onderstaande stappen:

1. Selecteer en laad een way-point uit uw markerlijst dichtbij of laad de spot vanuit het Google Maps scherm door op de rode druppels te tikken en te laden.
2. Zorg voor minstens 6 satellietverbindingen, voor het beste resultaat vaar je met 10 satellieten of meer.
3. Open het autopilot menu door op het gele roer te tikken.
4. Zet de autopilot stand-by door het rode kruis weg te tikken en kies andere opties.
5. Sluit het menu door terug op het gele roer icoon of de return toets van uw toestel te tikken.
6. Stuur de boot manueel in de richting van de way-point en geef minstens 5 seconden vol gas vooruit. De autopilot zal geactiveerd worden en dit zal bevestigd worden door spraak en het gele roer in de bovenste balk van uw GPS/Maps scherm.
7. Om de autopilot te onderbreken of te stoppen geef je gedurende 1 seconde gas achteruit.

Om de AP terug te activeren start je terug vanaf puntje 3.

De autopilot kan ook geactiveerd worden zonder het menu te moeten openen door een longclick uit te voeren op het gele roer icoon. De AP staat dan stand-by volgens de instellingen die in het menu op voorhand gekozen zijn met uitzondering van de voerkleppen die je alsnog moet resetten na gebruik.



Opmerking: Zorg ervoor dat u de antenne van de BT- Rx rechtopstaand minstens 1 meter boven het grondniveau heeft staan tijdens het autopilot varen. Indien u dit niet doet verkleint het bereik van uw toestel drastisch. De BT- Rx moet te allen tijde contact blijven houden met de voerboot. Indien dit niet het geval is zal de fail-safe functie geactiveerd worden en keert de boot terug naar zijn 'home' positie.

Opmerking: De autopilot zal gedurende de eerste seconden zijn koers uitzetten. Stuur uw boot voor activatie van de autopilot altijd van de oever weg naar een veilige locatie waar hij plaats heeft om bij te sturen. Als er obstakels tussen de voerboot en de bestemming staan zal de boot hier geen rekening mee kunnen houden en zal de boot blokkeren.

Opmerking: acties zoals voerbak ON, AP stand-by, AP off, stop bij spot, keer terug, vaar

Failsave Autopilot:

Om er zeker van te zijn dat in bepaalde omstandigheden de autopilot zal stoppen of de boot zal terugkeren naar de vertrekpositie zijn er verschillende fail-safe acties ingebouwd.

- * De maximale afstand dat de autopilot zal functioneren is 999 meter gezien vanaf zijn vertrekpunt. De boot stopt bij overschrijding van deze afstand.
- * Indien de verbinding in 2 richtingen tussen voerboot en BT-Rx voor meer dan 30 seconden verbroken is zal de boot terugkeren naar zijn startpositie waar u de autopilot geactiveerd heeft.
- * De fail-safe functie zal niet actief zijn als de voerboot binnen de 20 meter van zijn startpunt is.
- * Het start punt is geactiveerd en bewaard vanaf het moment dat de autopilot geactiveerd is door de 5 seconden gas vooruit te geven. Dit wil dus zeggen dat de fail-safe nooit actief zal zijn indien de autopilot niet geactiveerd was voordien.
- * Indien de boot geblokkeerd wordt door obstakels zal de autopilot na 15 seconden uitgeschakeld worden. En dit gebeurt omdat de boot dan onder de 1,5 km/u vaart wat afwijkt van zijn gevraagde snelheid.



GPS instellingen menu:

Een longclick op de rode GPS knop zal het menu openen



De vector mode tekent de vector lijn tussen de boot en de bestemming.



Kleuraanpassingen van paneel, tekst en vector lijn in het gps scherm.

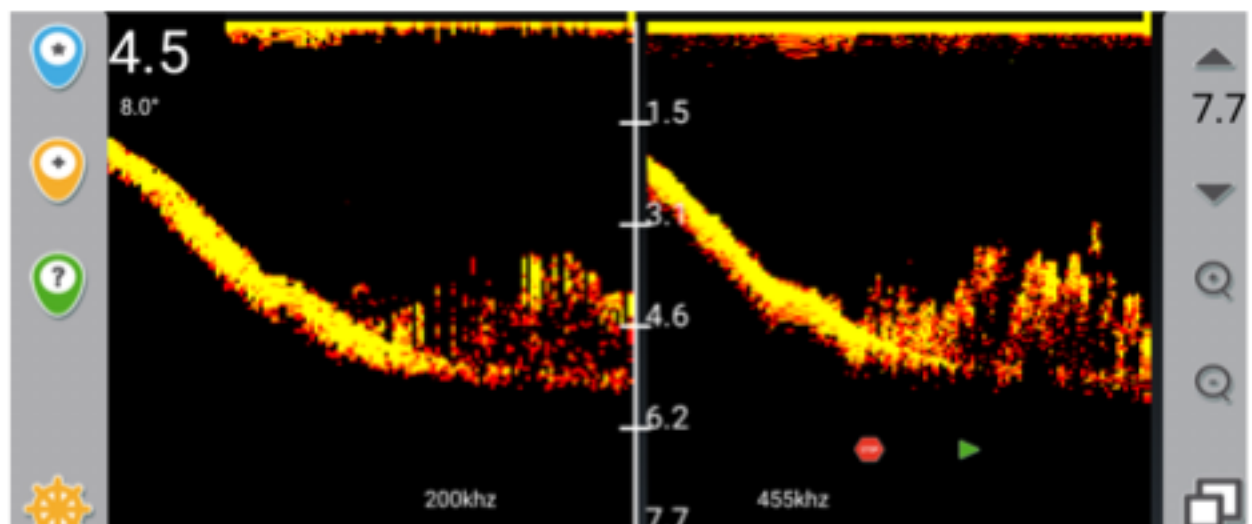


Specificeer uw alarmlevel bij lage batterijstand voor

- Specifieer uw alarmlevel bij lage batterijstand voor het spraak alarm.
- 🔊 Geluid aan/uit
- 📶 Automatische of manuele bluetooth verbinding met de BT- Rx case.
- ⚙️ Linkshandig/Rechtshandig De gps/sonar iconen balken verwisselen van plaats.



Dieptemeter gebruik in de APP



Afhankelijk van uw pakketkeuze beschikt uw dieptemeter over de 200kHz, 455kHz of beide frequenties. Het dieptemeter scherm kan u bekijken door op de groene knop te tikken. Het scherm kan opgesplitst worden in een 200kHz vol scherm, een 455kHz vol scherm of een gesplitst beeld met beide frequenties naast elkaar.



Kies uw dieptemeter scherm.



Tik om uw dieptebereik (indien manueel ingesteld) aan te passen.



Tik om in of uit te zoomen op de dieptelijn.



SONAR instelling menu:

Een longclick op de groene sonar knop opent het sonar instelling menu.



Start bathymetric opname (maken van 3D-kaarten). Start het opnemen en schrijft deze file weg in de applicatie directory van uw Android toestel. Het csv bestand kan dan nadien geïmporteerd worden in software zoals Reef-master.



Bodemkleuring: Aan/uit de bodemlijn wordt opgevuld tot de onderkant van het scherm. (enkel op de 200khz)

scherm. (enkel op de 200kHz)



Autorange: Aan/uit van het automatische dieptebereik.



Pingspeed: instellingen langzaamst, langzaam, normaal sneller snelst. Hiermee kiest u de snelheid van de dieptetekening.



Play/Stop/Record. Neem uw bodemverloop op om later terug af te spelen. Dit is geen opname voor 3D kaarten. U kan het bestand nadien afspelen en bekijken in het sonarscherm van de APP. (Het is niet mogelijk om een bathimetrische opname te combineren met een sonar opname)



Daglicht/Nacht/Persoonlijke kleuren. Voorgeprogrammeerde kleurpakketten zijn daglicht en nachtlucht kleuren. Indien u persoonlijke kleuren



aantikt heeft u de mogelijkheid om alle kleuren individueel aan te passen naar eigen smaak.



Bodem opvul kleur Verander de opvul kleur onder de bodemlijn (enkel 200kHz)

Achtergrondkleur 200 khz/455khz. De achtergrondkleur aanpassen

Tekstkleur 200 khz/455khz De tekstkleur kan aangepast worden.

High/medium/low level 200 kHz/455kHz Elke bodemlijn wordt opgebouwd uit drie verschillende sterktes en deze kunnen individueel aangepast worden.



Googlemaps gebruik in de APP





Met Google Maps heeft u een goede tool om uw bootpositie te kunnen observeren en om nieuwe way-points toe te voegen direct vanop dit scherm.

Spot toevoegen: Longclick op het scherm op de locatie waar u een way-point wenst te plaatsen en wacht tot u het bevestiging scherm ziet verschijnen.

Laden van een way-point: Tik op een reeds opgeslagen way-point die wordt weergegeven in het Google scherm in de vorm van een rode druppel.

Maak een vaarparcours: Tik op een locatie op het scherm en tik daarna in het bevestiging scherm op parcours. Een route wordt gebouwd door verschillende punten toe te voegen aan het parcours. De boot zal van punt tot punt varen en de route afwerken op autopilot.



Googlemaps settings menu:

Een longclick op de gele googlemaps knop opent het menu met de volgende items:

SaveSpotGoolgeMaps: Aan/uit

Googlemapstype Terrain, Satellite, Normal: 3 weergaveopties van Maps kaarten.

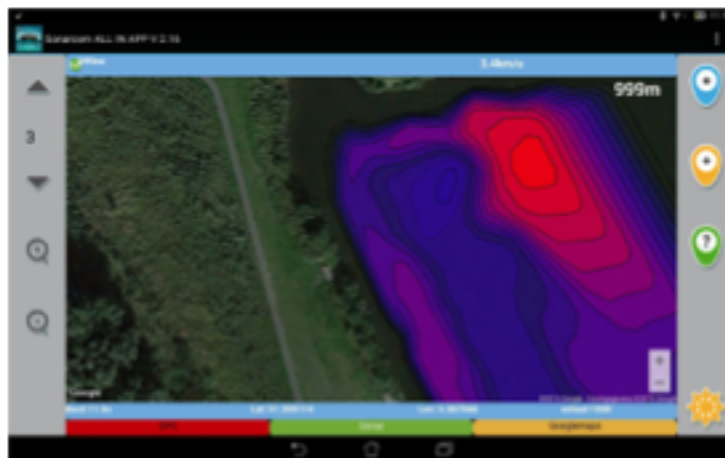
Googlemaps Head up/Northup: In de North-up mode staat de kaart altijd met het noorden naar boven gericht. In de Head-up mode zal de kaart meedraaien en zet de way-point altijd bovenaan het scherm. Hier zal uw satellietbeeld altijd meedraaien en is een permanente internetverbinding noodzakelijk. In North-up zal je slecht kortstondig internet moeten aanzetten om de kaart van Google te laden en daarna kan dan het internet uitgeschakeld worden.

Vaar parcours: Hier kan u de gemaakte route lijst raadplegen en eventueel punten wissen door de regel te selecteren en het wissen te bevestigen. De routetekening op de kaart zal ook aangepast worden.

Inladen 3D map: Hier kan u geplote kaarten inladen. Indien u aan de slag bent gegaan om bathimetrische opnames in bijvoorbeeld Reef-master te gaan

gegaan om bathimetrische opnames in bijvoorbeeld Reef-master te gaan verwerken tot een kaartplot kan u deze in de vorm van een .KML bestand importeren in de applicatie.

U koppelt daarvoor de Android aan uw pc en kopieert het .KML bestand in de map 'Charts' die terug te vinden is bij bestandbeheer>interne opslag>Baitboat>Charts. Daarna kan u in de applicatie in het menu van Googlemaps de file openen en krijgt u deze achtergrond te zien in Googlemaps.



Gebruik van de applicatie

Om toegang te krijgen tot de applicatie instellingen tik je op de 3 verticaal geplaatste punten in de rechterbovenhoek van het beeldscherm.



Het menu zal openen en u krijgt onderstaande items te zien:

Verbinden: Selecteer BaitBoatGPS uit de lijst en wacht maximaal 20 seconden. Een pop-up bericht verschijnt als de verbinding gemaakt is. Ook zal u in de menubalk van uw Android het kleine applicatie-icoon zien staan dat aangeeft dat de BT verbinding actief is.

Zoek naar apparaten: Indien het de eerste keer is dat uw Android verbinding maakt met de BT-Rx case moet u de code 1234 gebruiken om de verbinding te maken.

Verbreken: Gebruik deze knop om de BT verbinding geforceerd te verbreken.

Fabrieksinstellingen: Zie hoofdstuk Fabrieksinstellingen

Afsluiten: Om de applicatie te sluiten (de Android return toets heeft dezelfde werking)



Fabrieksinstellingen

U kunt de fabrieksinstellingen openen vanuit de applicatie instelling menu.



Controleer op update:

Indien gewenst kan u hier controleren of er een nieuwere versie bestaat van de applicatie.



Alle kleuren terugstellen:

Zet alle kleuren terug naar originele vorm.



Terugstellen menuposities:

Indien u merkt dat een menu verschoven is en u deze niet meer goed geplaatst krijgt kan u hier alle menuposities terugplaatsen naar het centrale deel van uw scherm.



Credit/Google License : credentials info

Installatie van de APP

Indien u een nieuw Android toestel heeft aangekocht moet u eerst een update doen van de Google play services en Google Maps voor u de installatie van de applicatie uitvoert. Indien u **java.lang.NullPointerException** ziet verschijnen op uw scherm moet u Maps updaten via de Play store.

Om de applicatie te kunnen installeren moet u aangeven op uw toestel dat u onbekende bronnen toestaat om een installatie uit te voeren.



Ga naar Android settings, menu 'Beveiliging' en activeer de optie 'onbekende bronnen toestaan'

De applicatie maakt enkele directories aan:

-Sonar opgeslagen opnames van dieptetekeningen

-Bathymetric opgeslagen opnames voor het maken van 3D kaarten. (csv bestanden) - **Documentation**

-spots.db

-spots.db-journal

Back-up maken van waypoints, sonar- en bathimetrische opnames

Om bij verlies of schade aan uw Android ervoor te zorgen dat u snel weer op gang bent met de applicatie is het belangrijk om op regelmatige basis uw toestel aan te koppelen aan een computer om uw vergaarde data, bootbesturing kalibratie en applicatie-instellingen van de installateur te bewaren op een veilige locatie.

Koppel uw toestel aan een pc en navigeer via uw verkenners naar het intern geheugen van de Android. U zal daar de map BaitBoat vinden. Eens geopend kan u de volledige mappen kopiëren naar uw pc waar u een plaats voorzien heeft. De mappen bathymetric, sonar, charts zijn gewone mappen waar nieuwe items in opgeslagen worden indien u bijvoorbeeld een sonar of bathimetrische opname gemaakt heeft. Deze nieuwe opnames kan u dus van tijd tot tijd toevoegen aan uw

gemaakt heeft. Deze nieuwe opnamen kan u dus van tijd tot tijd toevoegen aan uw pc als externe back-up.

De files spots.db en spots.db-journal zijn zeer belangrijke files die absoluut niet gewist mogen worden van uw Android maar die wel mogen gekopieerd worden naar uw pc als veilige locatie.

Verwijderen van de APP indien noodzakelijk om te kunnen updaten

Indien u een update wenst uit te voeren kan dit normaal gezien via 'fabrieksinstellingen' en dan 'controleer op update'.

Soms kan het echter noodzakelijk zijn dat een update enkel kan uitgevoerd worden nadat de vorige versie van de applicatie verwijderd is. Vraag aan de installateur om u deze versie te mailen. U kan deze dus niet updaten via de normale weg.



Volg daarvoor de onderstaande stap-voor-stap:

1. Sluit de applicatie volledig af.
2. Ga op uw Android naar 'instellingen' en open 'apps'.
3. Zoek tussen uw geïnstalleerde applicaties 'Bait Boat GPS' en tik deze open.



4. Tik dan op de knop verwijderen.
5. Open nu het **baitboatdualband.apk** bestand dat u per mail is toegezonden (mogelijk moet u dit eerst downloaden naar een door u te bepalen locatie op uw Android en moet u het vanaf hier dan openen voor installatie)
6. De installatie gebeurt enkel als u 'onbekende bronnen' heeft uitgeschakeld bij uw Android 'instellingen' onder de tab 'beveiliging'

uw Android 'instellingen' onder de tab 'beveiliging'.

7. Uw way-points autopilot kalibratie en de gemaakte sonar-en bathimetrische opnames gaan niet verloren.



