



## Handleiding



# GPS gebruik in de APP



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 waypoint)

### 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 80 uur. 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.

*Note: 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 is opgeslagen "laat de boot stil liggen" tot je het bevestiging scherm voorbij bent.

Indien u de 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.

!!!! Je kan geen spot laden uit deze lijst, gebruik hiervoor het groene icoon!!!!

### 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:

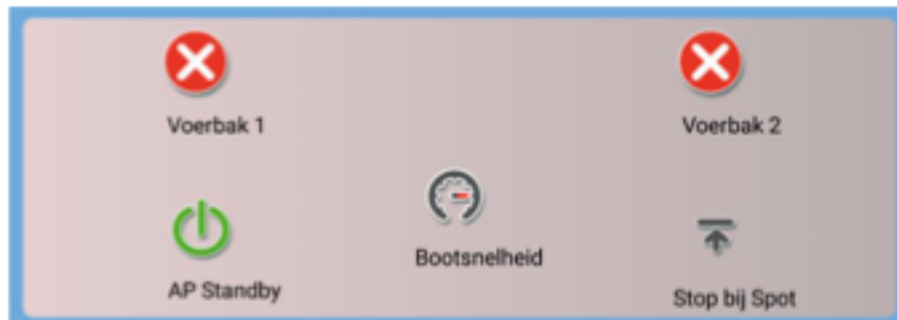


## Autopilot icoon:



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 states:



**AP stand-by:** De autopilot staat stand-by maar is nog niet actief. Laad een way-point 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.

**Nota:** 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.

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.

**Nota:** 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 vanop 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.**

**Nota:** 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.

**Nota:** 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.

**Nota:** al acties zoals voerbak ON, AP stand-by, AP off, stop bij spot, keer terug, vaar parcours zullen met spraak bevestigd worden.

## 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

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 vectorlijn in het gps scherm.



Specificeer 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 icoon balken verwisselen van plaats.

## Googlemaps gebruik

Met Goolge 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:

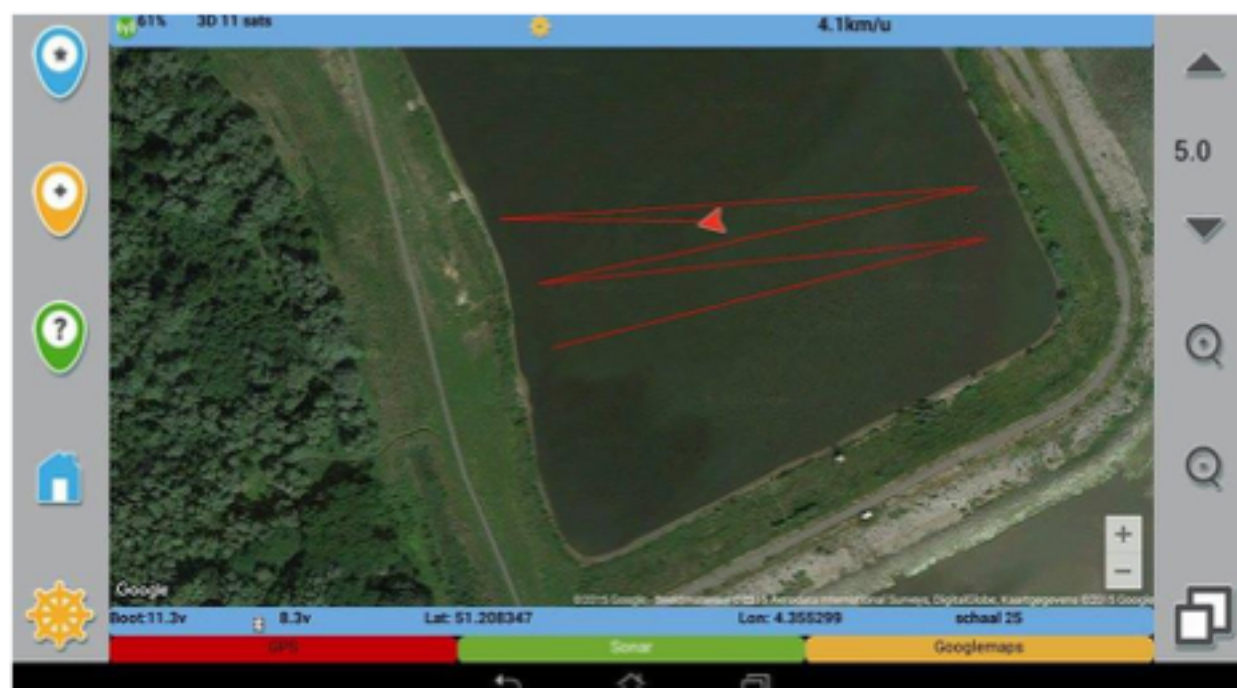
Een longclick op de gele googlemaps knop opent het menu met de volgende items: **SaveSpotGoolgeMaps:** Aan/uit

**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.



## 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 BaitBoat-GPS 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)





