ActiveTarget® 2

Руководство по установке

Русский перевод MOTOR.OV. Рисунки и схемы доступны по ссылке «Оригинал Navico» внизу каждой страницы. Номер документа 988-13106-002, редакция 002.

MOTOR.OV

Товарные знаки и сведения об издании

Обозначение ® означает регистрацию знака в Ведомстве США по патентам и товарным знакам, а ™ указывает на товарный знак, охраняемый по общему праву. Сведения о правах на товарные знаки Navico Holding AS и других организаций опубликованы на navico.com/intellectual-property.

Navico®, Lowrance®, ActiveTarget® 2, Scout™, HDS® Pro, HDS® Live™ и HDS® Carbon® являются товарными знаками Navico Holding AS.

Авторские права на оригинал © 2022 Navico Holding AS.

Гарантия на изделие предоставляется отдельным документом. Сведения о безопасности, отказе от ответственности и соответствии требованиям также приведены в отдельном документе.

Редакция документа 002. Последнюю редакцию и материалы на доступных языках можно найти в разделе поддержки ActiveTarget на сайте Lowrance.

MOTOR.OV

Содержание

4–5 · Введение и комплект поставки
6 · Установка модуля сонара
7–11 · Установка датчика для одного режима обзора
12–15 · Установка двух датчиков для двух режимов обзора
16–19 · Подключение, заземление и индикаторы
20–21 · Габариты модуля и датчика
22 · Технические характеристики

MOTOR.OV

Введение и комплект поставки

ActiveTarget 2 — следующее поколение сонара ActiveTarget с улучшенным изображением рыбы вокруг лодки в режиме реального времени. При подключении к многофункциональному дисплею Lowrance HDS Pro можно установить две системы ActiveTarget 2 и одновременно выводить два изображения без взаимных помех датчиков.

Используйте это руководство вместе с инструкцией по установке вашего многофункционального дисплея. Детали комплекта обозначены на рисунке буквами A–Y. Расшифровка приведена на следующей странице.

MOTOR.OV

Детали комплекта

• A — датчик. B — модуль сонара. C — винты крепления модуля, 4 шт. D — винт заземления модуля M4. E — кабель питания. F — кабель Ethernet.

• Хомут для крепления на штанге, в сборе. G — винты M6×20, 4 шт. H — задняя половина хомута. I — резиновые вкладыши, 2 шт. J — передняя половина хомута. K — гайки M6, 4 шт. L — рычаг кронштейна на штангу. M — металлические шайбы M6, 2 шт. N — ручки-винты крепления рычага датчика, 2 шт.

• Крепление Scout на корпус электромотора, в сборе. O — винты M6×20, 2 шт. P — металлическая шайба M6. Q — рычаг кронштейна Scout. R — рычаг Scout для глубины менее 3 м (10 футов). S — монтажный кронштейн Scout. T — гайка M6. U — ленточный хомут.

• Крепление на корпус электромотора для обзора вниз или вперёд. V — монтажный кронштейн. W — резиновая шайба. X — металлическая шайба M8. Y — болт с буртиком.

MOTOR.OV

Установка модуля сонара

Предупреждение. При сверлении, резке и шлифовании используйте защитные очки, средства защиты слуха и пылезащитную маску. Перед сверлением или резкой проверьте обратную сторону поверхности.

Проверьте, что за панелью нет проводки и других деталей. Выберите безопасное место, где сверление или резка не ослабят конструкцию лодки. При сомнениях обратитесь к судостроителю или специалисту по монтажу судовой электроники.

Избегайте мест, где модуль могут использовать как поручень, где он мешает эксплуатации, спуску или подъёму лодки, где возможны погружение или попадание влаги. Проложите кабели так, чтобы влага и конденсат не стекали по ним внутрь устройства.

Учтите ширину и высоту модуля. Оставьте место для разъёмов, проверьте возможность прокладки кабелей и обеспечьте свободный зазор сверху и снизу для охлаждения. Температура окружающего воздуха не должна превышать 55 °C (131 °F). При риске перегрева предусмотрите вентиляционное отверстие или вытяжной вентилятор.

Предупреждение. При недостаточной вентиляции возможны перегрев, нестабильная работа и сокращение срока службы. Эксплуатация вне указанных условий может лишить гарантии.

Используйте модуль как шаблон для разметки. Просверлите направляющие отверстия. Подберите крепёж под материал основания и закрепите модуль.

MOTOR.OV

Один режим обзора. Крепление на штанге

Датчик можно закрепить на штанге или корпусе троллингового электромотора. Доступны три положения.

- Down, вниз. Для вертикальной ловли. Показывает то, что находится под датчиком, движение рыбы и приманки в реальном времени.
- Forward, вперёд. Показывает рыбу и объекты перед датчиком. Глубина целей помогает выбрать направление и дальность следующего заброса.
- Scout, широкий поиск. Сканирует большой участок для поиска рыбы, в том числе стай, и объектов. Помогает выбрать направление заброса.

При креплении на штанге доступны все три режима. Датчик можно установить с левого или правого борта относительно штанги.

MOTOR.OV

Настройка крепления на штанге

Одной ручкой-винтом с шайбой закрепите короткую сторону рычага кронштейна на передней половине хомута. Совместите риски на рычаге и хомуте для нужного положения. На рисунке показаны Down/Forward слева и справа и Scout с обеих сторон.

Если хомут поставляется собранным для Scout, для настройки Down/Forward ослабьте ручку-винт и поверните рычаг.

Совместите переднюю и заднюю половины хомута и резиновые вкладыши с осевой линией электромотора. Передняя половина хомута должна наклоняться вниз. Стрелки на обеих её сторонах указывают верх.

Если хомут поставляется в сборе, разъедините его половины и соберите по рисунку. Закрепите хомут на штанге винтами и гайками. Перед окончательной затяжкой уточните положение с помощью рычага.

MOTOR.OV

Крепление датчика к рычагу

Предупреждение. Затягивайте винты вручную. Затяжки должно хватать для фиксации при обычной эксплуатации. Фиксатор резьбы на винтах и гайках может повредить материал кронштейна и привести к поломке.

Оставшейся ручкой-винтом с шайбой прикрепите датчик к рычагу. Совместите риски на рычаге и датчике для положения Down, Forward или Scout.

Предупреждение. Оставьте запас кабеля для всех положений датчика и сформируйте петлю, позволяющую штанге сделать полный оборот без повреждения кабеля.

MOTOR.OV

Крепление на корпусе электромотора

При креплении на корпусе доступны Down, Forward и Scout. Положения Down и Forward возможны с левого и правого борта относительно корпуса.

Для Down или Forward прикрепите соответствующий кронштейн к датчику. Установите болт с буртиком, металлическую шайбу M8 и резиновую шайбу в порядке, показанном на рисунке.

Раскройте ленточный хомут, обведите его вокруг корпуса электромотора и пропустите через прорези кронштейна. Соберите хомут и затяните до фиксации датчика при обычной эксплуатации.

MOTOR.OV

Scout и монтаж на транце

После крепления на корпусе возьмитесь за датчик и поверните его для обзора вниз или вперёд до совмещения рисок.

Для Scout закрепите рычаг на датчике винтом M6 с металлической шайбой. Для глубины менее 3 м (10 футов) используйте соответствующий рычаг. Совместите риски на рычаге и датчике. На другом конце рычага закрепите монтажный кронштейн Scout гайкой, оставшимся винтом и шайбой.

На собранном креплении Scout стандартный рычаг можно заменить рычагом для мелководья. Обведите раскрытый хомут вокруг корпуса и пропустите через прорези Scout. Совместите кронштейн с осью корпуса. Затяните хомут до фиксации при обычной эксплуатации.

Если на лодке нет троллингового электромотора, один ActiveTarget 2 можно установить на транце в положении Down или Forward. Транцевый кронштейн продаётся отдельно. Порядок установки приведён в инструкции к этому кронштейну.

MOTOR.OV

Две системы и одновременный обзор

Для двух изображений установите два модуля и два датчика ActiveTarget 2. Синхронизация синим проводом кабеля питания позволяет модулям работать одновременно без взаимных помех. Датчики на одном электромоторе дают комбинации Forward + Scout, обзор 180° вперёд и назад или Scout Wide. Для Scout Wide нужен дополнительный кронштейн.

HDS Pro, HDS Live, HDS Carbon и Elite FS показывают Forward и Scout рядом на разделённом экране. Можно также вывести каждое изображение на отдельный дисплей. Объединённое изображение для 180° и Scout Wide поддерживает HDS Pro.

Для Forward + Scout возможны три установки. Scout на штанге и Forward на корпусе. Forward на штанге и Scout на корпусе. Оба датчика на корпусе. При монтаже отдельного датчика на штангу или корпус следуйте указаниям со страниц 7–11.

MOTOR.OV

Forward и Scout на корпусе

Подготовьте по одному датчику для каждого положения по разделу «Крепление на корпусе электромотора». Закрепите обе сборки на корпусе одним ленточным хомутом. Выровняйте кронштейны так же, как для одиночного датчика. После крепления направьте датчик Forward вперёд.

MOTOR.OV

Обзор 180°

Для объединённого обзора вперёд и назад закрепите оба датчика на штанге или закрепите передний на штанге, а задний на корпусе.

При двух датчиках на штанге установите один хомут с датчиком в положении Forward справа, второй — в положении Forward слева. Поверните один хомут на 180° вокруг штанги, чтобы оба датчика оказались с одной стороны электромотора.

Предупреждение. Задний датчик на штанге должен находиться достаточно высоко, чтобы не мешать гребному винту электромотора.

Для второго варианта установите передний датчик на штангу в положении Forward, а задний — на корпус в положении обзора назад. На кронштейне Down/Forward есть три риски. Две короткие соответствуют обзору вперёд или назад в зависимости от стороны сборки и стороны корпуса электромотора.

MOTOR.OV

Scout Wide

Scout Wide объединяет изображения двух датчиков в положении Scout. На штангу троллингового электромотора устанавливается нерегулируемый кронштейн, удерживающий два датчика под нужными углами. Кронштейн продаётся отдельно. Используйте инструкцию по установке ActiveTarget 2 Scout Wide, прилагаемую к кронштейну.

MOTOR.OV

Прокладка проводки

Предупреждение. Перед подключением отключите питание. Работа под напряжением может привести к пожару, поражению электрическим током или другим тяжёлым травмам. Убедитесь, что напряжение источника подходит устройству.

Избегайте резких перегибов кабелей, острых кромок и заусенцев. Прокладывайте кабели так, чтобы вода не стекала в разъёмы и кабели не мешали механическим системам. Держите кабели данных подальше от радара, передатчика и кабелей с высоким током или высокочастотным сигналом. Поставляемые кабели датчика и Ethernet не удлиняют и не укорачивают. При необходимости используйте более длинный Ethernet-кабель или удлинитель датчика.

Формируйте петли для отвода капель и обслуживания. При изменении длины кабеля питания выполните пайку или обжим и изолируйте соединения. Оставьте доступ к разъёмам. Закрепите кабели стяжками без чрезмерной затяжки.

В оригинале показана схема одной системы. Варианты подключения жёлтого провода приведены на странице 18.

MOTOR.OV

Подключение датчика, Ethernet и питания

В оригинале показана схема для двух систем. Варианты подключения жёлтого провода приведены на странице 18.

Кабель датчика подключите к порту SONAR и зафиксируйте стяжками. Оставьте запас кабеля для всех положений датчика и петлю для полного оборота штанги.

Кабель Ethernet подключите к порту ETHERNET. Второй конец идёт к многофункциональному дисплею или Ethernet-коммутатору.

Модуль работает от 12 или 24 В постоянного тока. Предусмотрена защита от обратной полярности, пониженного напряжения и кратковременного перенапряжения. Жёлтый провод управляет включением и выключением. Синий провод используется для синхронизации двух модулей.

Предупреждение. Красный провод питания всегда подключайте к плюсу через предохранитель или автоматический выключатель. Номинал указан на странице 22.

MOTOR.OV

Управление питанием

Внешний выключатель. Чтобы модуль включался и выключался от выключателя, соедините жёлтый провод с красным через выключатель после предохранителя.

Управление от многофункционального дисплея или шины питания. Соедините жёлтый провод модуля с жёлтым проводом дисплея. Управление включением поддерживается на HDS Pro, HDS Live и HDS Carbon.

- A — синий провод синхронизации, только для двух систем.
- B — жёлтый провод управления включением.
- C — красный провод плюса. На верхней схеме 12/24 В постоянного тока, на нижней 12 В постоянного тока.
- D — чёрный провод минуса питания.
- E — предохранитель. F — выключатель на верхней схеме.

MOTOR.OV

Заземление и индикаторы

Модуль можно заземлить через клемму на верхней части корпуса. Клемма изолирована от цепи питания по постоянному току для снижения риска гальванической коррозии.

При помехах клемму можно соединить с объединённым контуром заземления судна, отдельным ВЧ-заземлением или минусом аккумулятора. Рекомендуется провод сечением не менее 4 мм² (12 AWG). Постоянный ток через этот проводник не протекает.

- Power. Постоянный зелёный при запуске. После запуска цвета чередуются между зелёным и красным.
- Ethernet. Мигает при активности сети.
- Transducer. Постоянный зелёный при активном датчике. Гаснет при неактивном датчике.

MOTOR.OV

Габариты модуля сонара

Схема в оригинале показывает габариты и монтажные расстояния. Габариты корпуса 219,3 × 192,1 × 72,9 мм. Остальные размеры по схеме 197,3 мм (7,76″), 175,1 мм (6,89″) и 115,48 мм (4,54″).

MOTOR.OV

Габариты датчика

Габариты датчика по схеме 149,8 × 82,4 × 58,0 мм (5,90 × 3,24 × 2,28″). Длина кабеля 7,62 м (25 футов).

MOTOR.OV

Технические характеристики

Модуль сонара
- Хранение от −30 до +70 °C (от −22 до +158 °F). Эксплуатация от −15 до +55 °C (от +5 до +131 °F). Защита IP67.
- Питание 12/24 В постоянного тока. Рабочее напряжение от 10,8 до 31,2 В. Максимальный ток 1,5 А при 13,8 В. Защита от обратной полярности предусмотрена. Предохранитель 5 А.
- Масса 1,86 кг (4,12 фунта).

Датчик
- Хранение от −30 до +70 °C (от −22 до +158 °F). Температура воды при работе от 0 до +35 °C (от +32 до +95 °F).
- Масса 1,21 кг (2,67 фунта). Кабель 7,62 м (25 футов).
- Варианты крепления. Штанга или нижняя часть троллингового электромотора. Кронштейн Scout Wide на штангу и транцевый кронштейн продаются отдельно.

MOTOR.OV

Страница 23

В оригинале страница оставлена пустой.

MOTOR.OV

Документ производителя

Lowrance · www.lowrance.com

Номер руководства 988-13106-002. Сведения о товарных знаках и правах опубликованы на navico.com/intellectual-property.

MOTOR.OV