CHASING

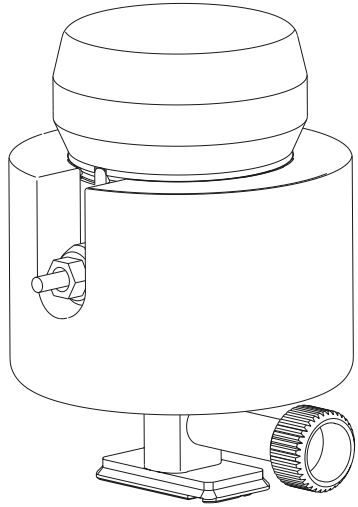
www.chasing.com

CHASING

CHASING PING 360 SONAR KIT(M2 PRO MAX)

User Manual
用户手册
ユーザーマニュアル
사용 설명서
Bruksanvisning
Manual de Usuario
Руководство пользователя

V1.0



CHASING

Contents

EN User Manual 01

CN 用户手册 09

JP ユーザーマニュアル 17

KR 사용 설명서 25

SE Bruksanvisning 33

ES Manual de Usuario 41

RU Руководство пользователя 49

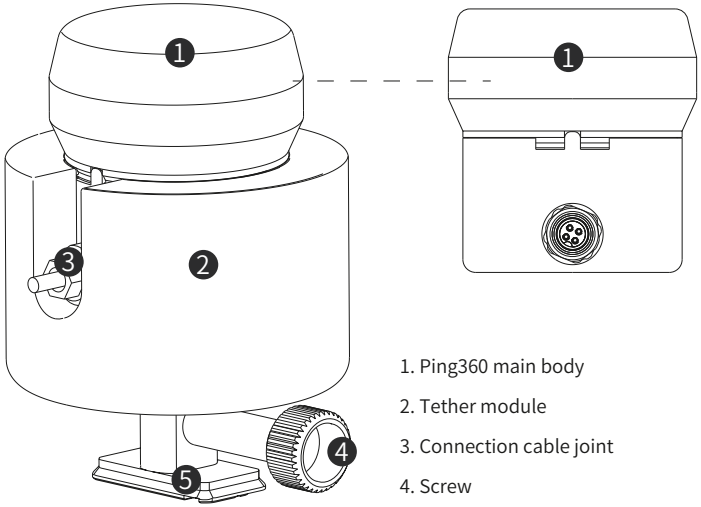
EN

CHASING PING 360 SONAR KIT (M2 PRO MAX)

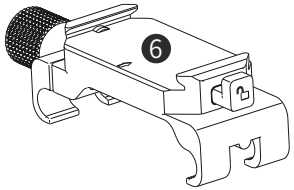
User Manual

V1.0

CHASING PING 360 sonar kit, consisting of BlueRobotics Ping360 and mounting kit customized and developed by CHASING Innovation, can be mounted on CHASING M2 PRO and CHASING M2 PRO MAX for use. Ping360 main body is a mechanical scanning sonar used for navigation and imaging, with a range of 50m (165 feet), a depth level of 300m (984 feet), and open source software interface.



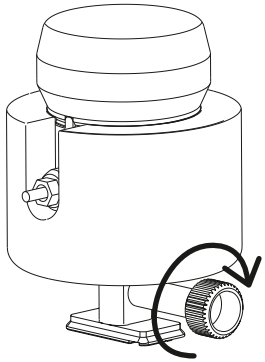
1. Ping360 main body
2. Tether module
3. Connection cable joint
4. Screw
5. Mounting support (M2 PRO MAX)
6. CHASING quick release holder



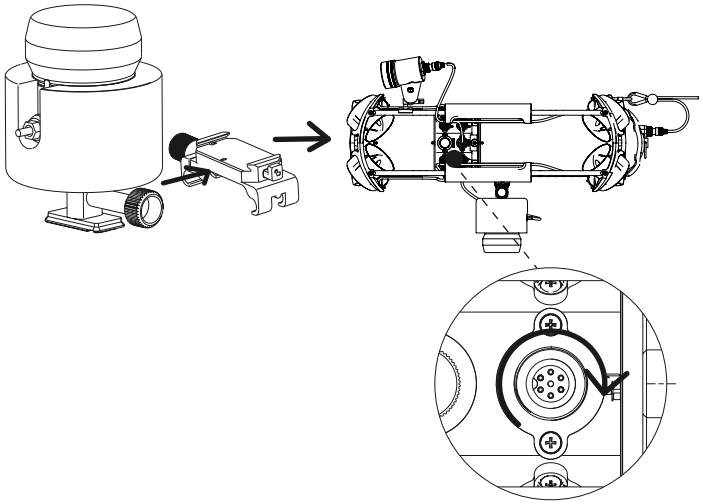
Mounting and connection

EN

1. Fix the mounting support (M2 PRO MAX) and CHASING PING 360 (including tether module) by screws.

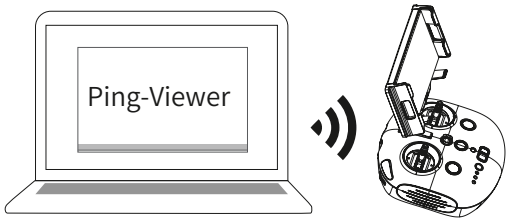


2. Fix the CHASING quick release holder above / below the ROV, slide the entire unit assembled in step 1 from the direction of the platform arrow onto the holder, insert the other end of the connection cable into the ethernet of the ROV, and tighten screws.

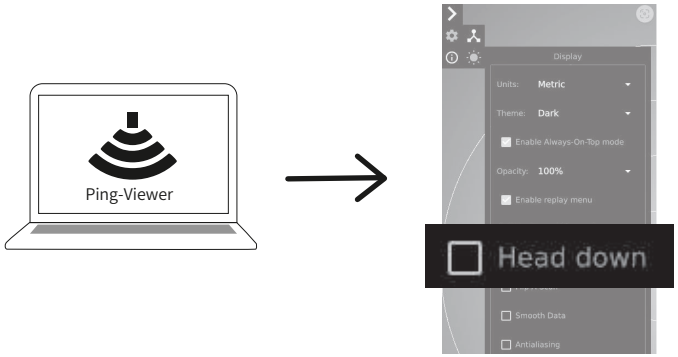


3. After mounting, power on the ROV, open the GO1 APP on the mobile phone, expand the docking station, and click the "Other Devices" option on the corresponding ethernet to configure it.

4. Turn on the computer and connect to the Wi-Fi of the CHASING remote controller (password: 12345678).



5. Open the PC software "Ping-Viewer" to view the sonar image (if the sonar is mounted below the M2 PRO MAX, click the "Head Down" option on the "Ping-Viewer" to flip the image, so that actual image can be viewed)



EN

Specification Parameters

Mounting assembly

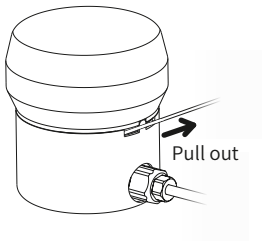
Dimension	124*104*167mm
Weight	763.3g
Structural material	Aluminium alloy + foamed PVC tether materials
Pressure withstand depth	300m

Ping360 main body

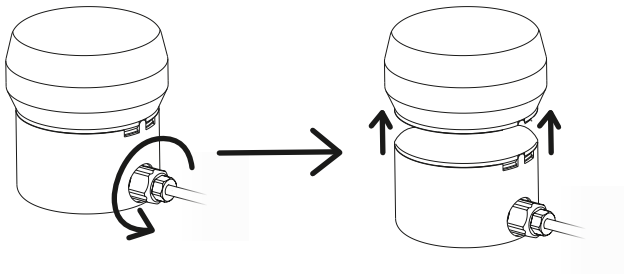
Temperature range	0-30°C
Scan range	0.75m—50m
Pressure withstand depth	300m

For users purchasing "self-assembly kit"

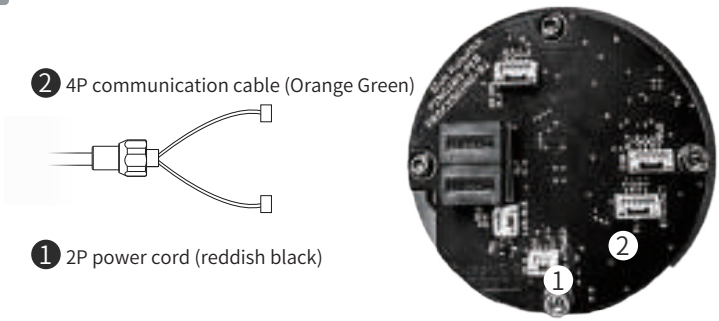
1. Please modify the sonar manually before performing above mounting and connection steps:
   1. Pull out the limit rope from one side.



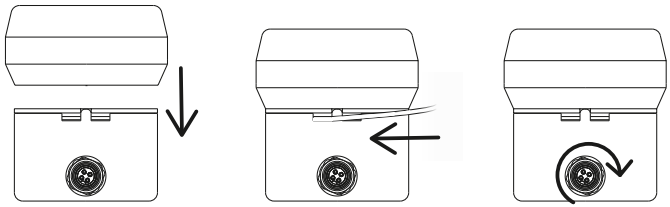
2. Use a spanner to loosen the connection cable, and slowly open the rear end of the Ping360 sonar.



3. Replace with a new connection cable. Check the O-ring before mounting, screw it to the remaining 2-3mm space, connect the 4P leadwire to the "ETHERNET", and connect the 2P leadwire to the "POWER";



4. Align the gap, close the Ping360 main body, mount the limit rope, and tighten the connection cable interface with a spanner;

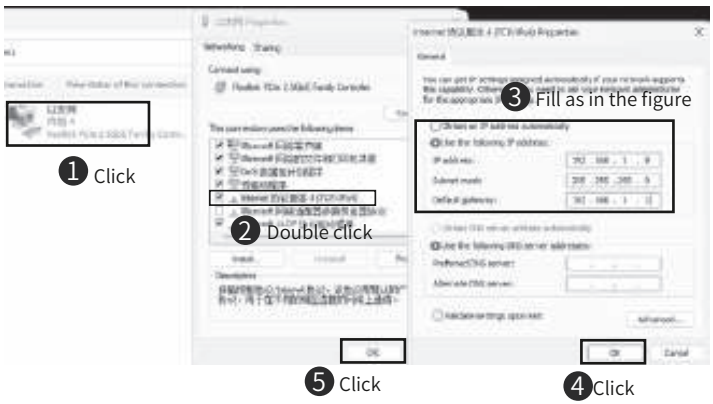


Close the Ping360 main body | Mount the limit rope | Tighten the interface with a spanner

5. Perform the steps from "III. Mounting and Connection of CHASING M2 PRO MAX" to Step 4 above, turn on the computer, and connect the Wi-Fi of the CHASING yellow remote controller RC3. Open the Ping-Viewer app on the PC - click (Icon Settings) - Static IP - IP address: 192.168.1.107, and change the IP address to 192.168.1.107 to save.

Note

1. If CHASING Ping360 is applied together with the CHASING waterproof remote controller with screen, please connect the computer and the waterproof remote controller with screen with a network cable and configure the static IP address of the computer, as shown in the figure below. (after using the sonar, please remember to change back to "automatically obtain IP address" on the computer)



2. If it still cannot be used after performing above steps, try to connect a patch panel inside (gift). For specific operating steps, please scan the QR code on the "Teaching Card" to check the "Patch panel mounting" section of the "Connection cable replacement tutorial of CHASING Ping360 sonar".

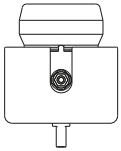
EN

Precaution

1. Details of download of BlueRobotics Ping360 imaging sonar related software and sonar specification parameters are available on the BlueRobotics official website: https://bluerobotics.com/store/sensors-sonars-cameras/sonar/ping360-sonar-r1-rp/
2. Please mount and connect the imaging sonar when the ROV is powered off, and make sure that the connection cable plug is well plugged and nuts are tightened before launching for use;
3. Check the machine for damage or missing of components before use; if damage or missing of components occurs, please replace them in a timely manner;
4. Check and keep the machine body interface dry and clean before use. Salt and moisture may corrode the port. In case of water droplet entering the port, please rinse the socket with fresh water, and absorb the water in the socket with paper towel or cotton ball.
5. When using, it is necessary to observe the orientation of the CHASING Ping360 sonar kit in the water to avoid being blocked by the ROV, which may affect the transmission of acoustic signals.
6. If users tend to assemble and disassemble the sonar by themselves, they shall operate in strictly accordance with the User Manual. Damage caused by non-standard assembly and disassembly is not covered by the warranty.

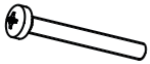
Packing List

CHASING PING 360 SONAR KIT (M2 PRO MAX)

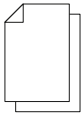


CHASING Ping360 (including tether module) *1

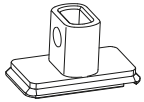
12.5*1.8 O-ring *2



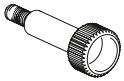
M3*25 cross recessed pan head screw *4



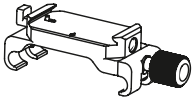
Datagram *1



CHASING Ping360 sonar mounting sonar *1



Screw *1



Accessory mounting platform assembly *1

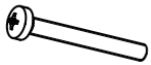
10.82*1.78 O-ring *1

CHASING PING 360 M2 PRO MAX Self-assembly kit (excluding sonar)

EN

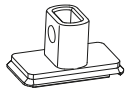
Tether module assembly *1

12.5*1.8 O-ring *2

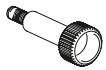


M3*25 cross recessed pan head screw *8

Datagram *1

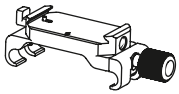


CHASING Ping360 sonar mounting sonar *1



Screw *1

Sonar reform package (gift) *1



Accessory mounting platform assembly *1

10.82*1.78 O-ring *1

PING360 connection cable *1

Support

For any questions or technical problems, please contact us by the Email of CHASING After-Sales Department or the customer service hotline on the official website.After-sales Service Hotline: 400-667-6959
After-sales Email: support01@chasing-innovation.com--Europe
support02@chasing-inno vation.com--Asia & Oceania
support03@chasing-inno vation.com--North and South Americas & Africa

CHASING

This Manual is subject to updating without prior notice.
The latest version is available on CHASING official website: https://www.chasing.com

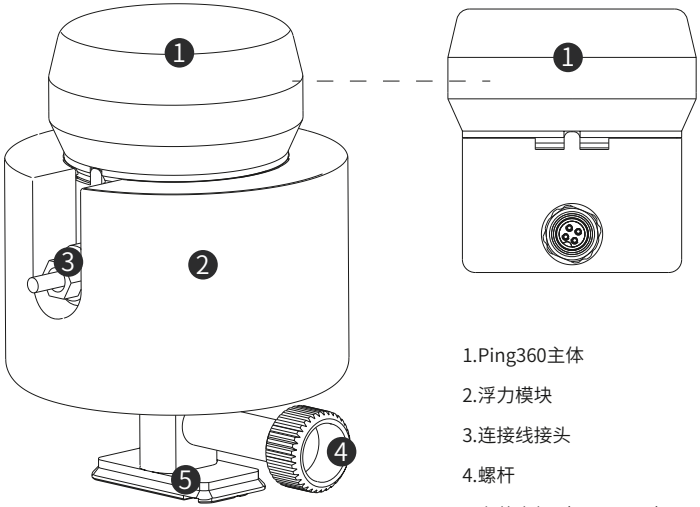
潜行PING 360声纳套件(P200 PRO)

CN

用户手册

V1.0

潜行Ping360声纳套件由BlueRobotics Ping360和潜行定制开发的安装套件组成，可安装在潜鲛P200和潜鲛P200 PRO上使用，Ping360主体是一款用于导航和成像的机械扫描声纳，具有50米（165英尺）的范围，300米（984英尺）的深度等级，以及开源软件界面。



1.Ping360主体

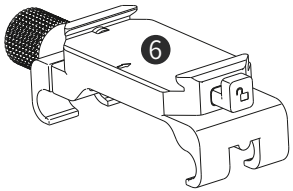
2.浮力模块

3.连接线接头

4.螺杆

5.安装支架（P200 PRO）

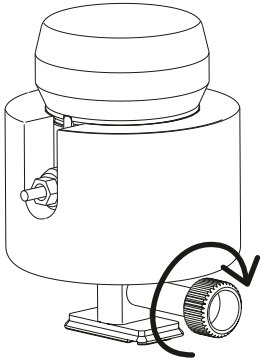
6.潜行快拆底座



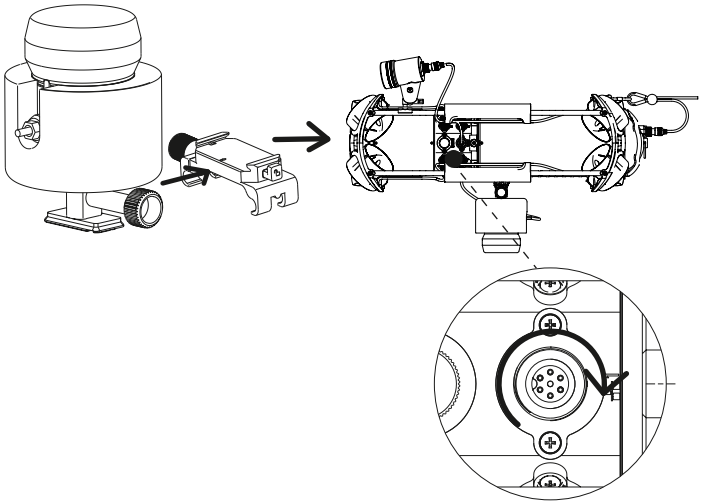
安装与连接

CN

1. 将安装支架（P200 PRO）与潜行Ping360（包含浮力模块）通过螺杆固定到一起。

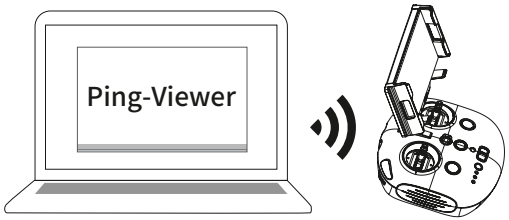


2. 将潜行快拆底座固定到潜航器上方/下方，再将步骤1中组成的整体从平台箭头方向滑入潜行快拆底座上，把连接线的另一端插入潜航器的网口并拧紧螺母。

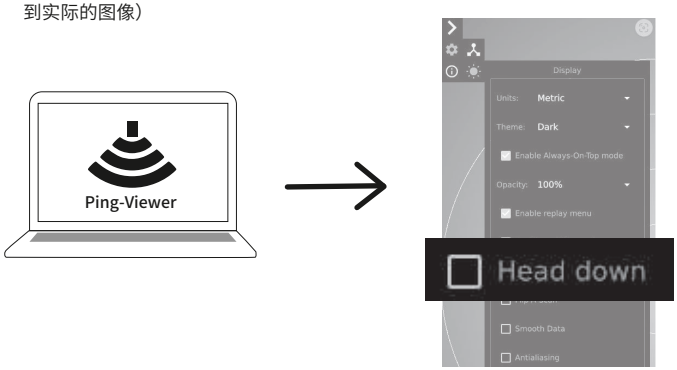


3. 安装完成后将潜航器开机，打开手机上的GO1 APP，展开扩展坞，点击对应网口的“其他设备”选项进行配置。

4. 打开电脑，连接潜行遥控器的Wi-Fi，密码12345678。



5. 打开PC端软件“Ping-Viewer”则可查看声纳图像（如果将声纳安装在P200 PRO下方则需要点击“Ping-Viewer”上的“Head Down”选项进行镜像翻转，方可看到实际的图像）



规格参数

安装组件

尺寸	124*104*167mm
重量	763.3g
结构材质	铝合金+发泡PVC浮力材料
耐压深度	300m

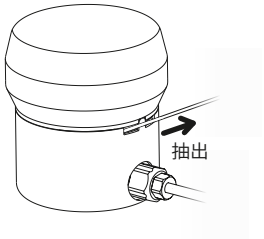
Ping360主体

温度范围	0°-30°度
扫描范围	0.75m—50m
耐压深度	300m

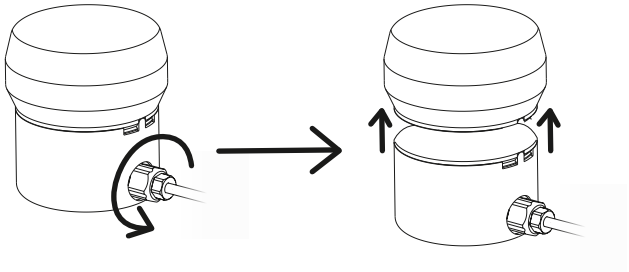
对于购买“自行组装套件”的用户

在执行上述安装与连接步骤前，需要先对声纳手动进行改装：

1. 将限位绳从一侧抽出。

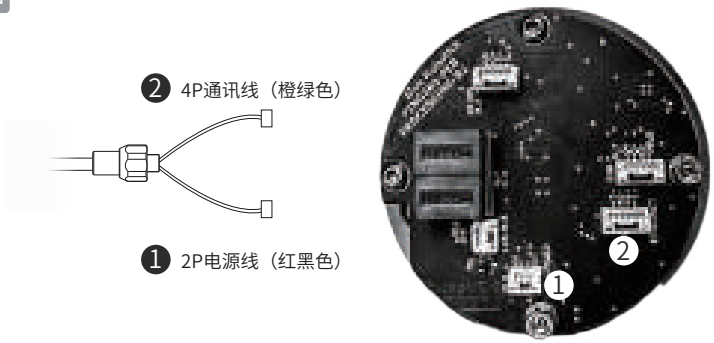


2. 借助扳手拧松连接线，将Ping360声纳后端慢慢打开。

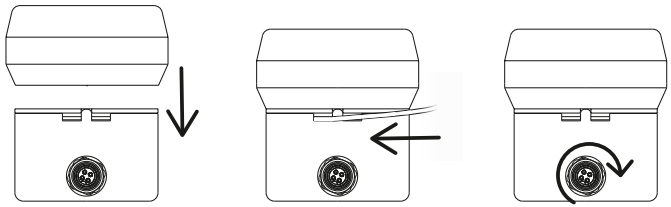


3. 换上新的连接线。装上之前检查O型圈，然后拧至余留2-3mm的空间，将4P端子线接在网口”ETHERNET”上，2P端子线接在电源”POWER”上；

CN



4. 对齐缺口，将Ping360主体合上，安上限位绳，借助扳手拧紧连接线接口；



将Ping360主体合上　　安上限位绳　　用扳手拧紧接口

5. 执行上述“三、**P200 PRO安装和连接使用**”至步骤4，打开电脑，连接潜行黄色遥控器RC3的Wi-Fi。在PC端打开Ping-Viewer应用程序—点击（设置图标）—Static IP —IP address:192.168.1.107 ， 将IP改成192.168.1.107保存即可。

CN

注意

1. 如果潜行Ping360配合潜行防水带屏遥控器使用，请用网线连接电脑和防水带屏遥控，配置电脑的固定IP，如下图。（使用完声呐后记得在电脑上改回“自动获得IP地址”）

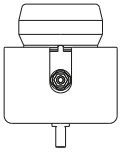
2. 如果按照上述操作流程仍然无法使用，可以尝试内接转接板（赠品）。具体操作步骤请扫描“教学卡片”上的二维码查看“潜行Ping360声纳更换连接线教程”中“加装转接板”部分。”

注意事项

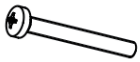
1.BlueRobotics Ping360图像声纳相关软件下载和声纳规格参数详见BlueRobotics官网：https://bluerobotics.com/store/sensors-sonars-cameras/sonar/ping360-sonar-r1-rp/
2.请务必在潜航器断电的情况下进行图像声纳的安装和连接，确保连接线插头插好并拧紧螺母后再下水使用；
3.使用前检查机器是否破损或者零件有缺失，如有缺失或破损请及时更换；
4.使用前检查并保持机身接口干燥、清洁。盐分以及湿气可能导致接口腐蚀，如果接口进入水渍请务必用淡水冲洗插口,用纸巾或者棉球吸干插口内水分。
5.使用时需要观察潜行Ping360声纳套件在水中的朝向，避免受到潜航器遮挡导致影响声波信号的传输。
6.自行拆装声纳的用户需严格按照用户手册操作步骤来进行操作，由于拆装不规范导致的损坏不在保修范围之内。

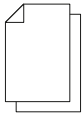
物品清单

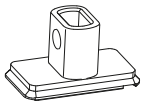
潜行PING 360声纳套件（P200 PRO）

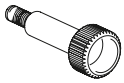

潜行Ping360（包含浮力模块）*1

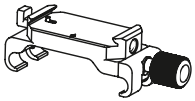
12.5*1.8 O型圈*2


M3*25十字盘头螺钉*4


资料包*1


潜行Ping360声纳支架*1


螺杆*1

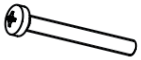

配件安装平台组件*1

10.82*1.78 O型圈*1

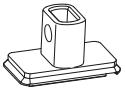
潜行PING 360 P200 PRO 自行组装套件（不含声纳）

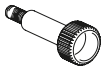
浮力模块组件*1

12.5*1.8 O型圈*2

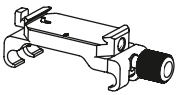

M3*25十字盘头螺钉*8

资料包*1


潜行Ping360声纳支架*1


螺杆*1

声纳改制包（赠品）*1


配件安装平台组件*1

10.82*1.78 O型圈*1

PING360连接线*1

支持

有任何疑问或者技术问题请发送邮件至潜行售后或通过官网客户热线联系我们。
售后客服热线：400-667-6959
售后邮箱地址：support01@chasing-innovation.com--欧洲
support02@chasing-inno vation.com --亚洲&大洋洲
support03@chasing-inno vation.com-- 南北美洲&非洲

CHASING
潜 行 创 新

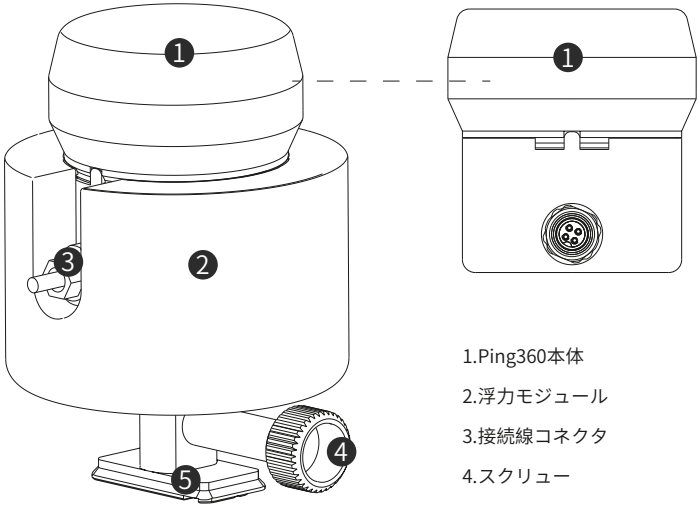
本指南如有更新，恕不另行通知。
您可以进入潜行官网查询最新版本：**https://www.chasing.com**

CHASING PING 360 SONAR KIT (M2 PRO MAX)

ユーザーマニュアル

V1.0

CHASING PING 360 SONAR KITは、BlueRobotics Ping360とCHASINGがカスタマイズで開発した取り付けキットからなり、CHASING M2 PROとCHASING M2 PRO MAXに取り付けて使用可能であり、Ping360本体は、ナビゲーション及び撮像に用いられる機械的なスキャンソナーであり、50m(165フィート)の範囲、300m(984フィート)の深さレベル、及びオープンソースソフトウェアインタフェースを有する。



1.Ping360本体

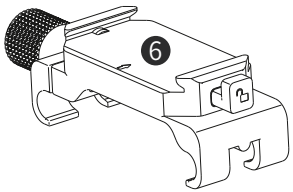
2.浮力モジュール

3.接続線コネクタ

4.スクリュー

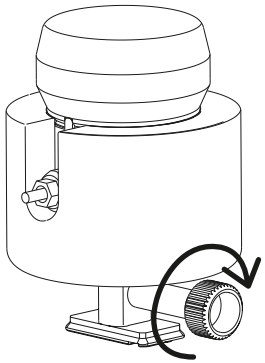
5.取り付けブラケット（M2 PRO MAX）

6.CHASINGクイックリリーススタンド

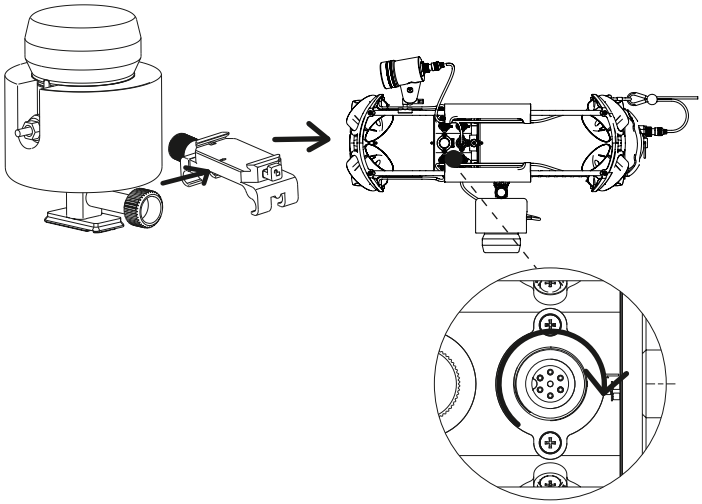


取り付けと接続

1.取り付けブラケット（M2 PRO MAX）とCHASING PING 360(浮力モジュールを含む)とをスクリューによって一体化固定する。

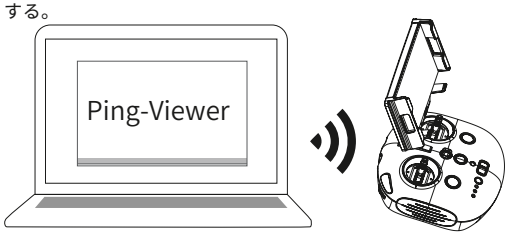


2.CHASINGクイックリリーススタンドを潜航器の上方/下方に固定し、ステップ1で構成した全体をプラットフォームの矢印方向からCHASINGクイックリリーススタンドにスライドインさせ、接続線の他端を潜航器のイーサネットポートに挿入してナットを締める。

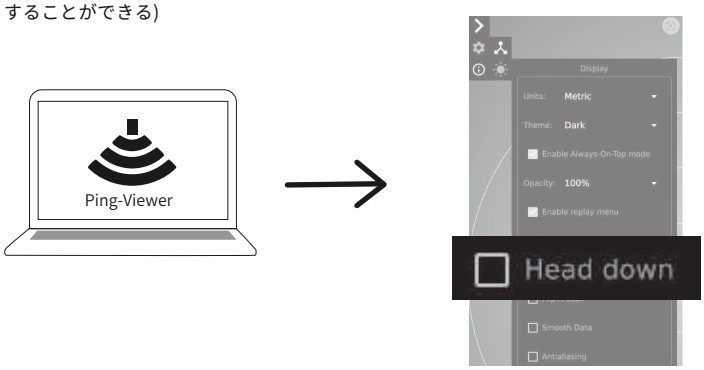


3.取り付けが完了したら潜航器の電源を入れ、携帯電話のGO1 APPを開き、ドックを開き、イーサネットポートに対応する「他のデバイス」オプションをクリックして配置する。

4.パソコンをオンにし、パスワード12345678でCHASINGリモコンのWi-Fiに接続する。



5.PC側ソフトウェア「Ping-Viewer」を開くと、ソナーを表示することができる(ソナーをM2 PRO MAXの下方に取り付ける場合、「Ping-Viewer」の「Head Down」オプションをクリックしてミラーリング反転すれば、実際の画像を閲覧することができる)



仕様パラメータ

取り付けアセンブリ

寸法	124*104*167mm
重量	763.3g
構造材質	アルミ合金+発泡PVC浮力材
耐圧深さ	300m

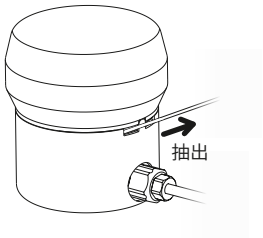
Ping360本体

温度範囲	0°～30°
スキャンニング範囲	0.75m—50m
耐圧深さ	300m

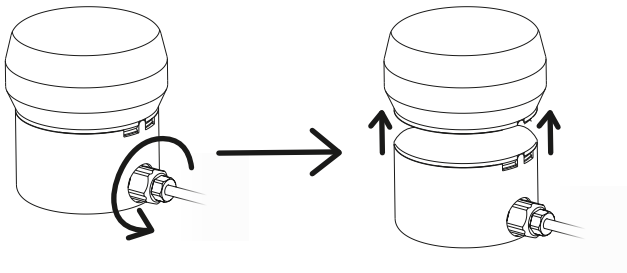
「自分で組み立てるキット」を購入した場合：

上記の取り付けと接続手順を実行する前に、ソナーを手動で改装する必要がある。

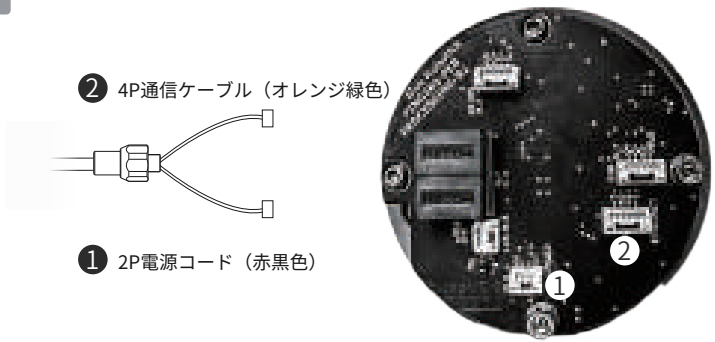
1.ストッパロープを片側から抽出する。



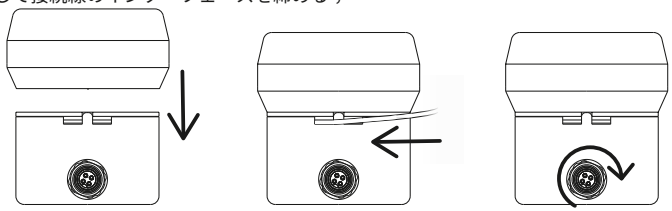
2.レンチで接続線を緩め、Ping360ソナーの後端をゆっくりと開ける。



3.新しい接続線に交換する。装着の前にOリングを確認し、残り2～3 mmの空間までねじ込み、4P端子線をイーサネットポートロ「ETHERNET」に接続し、2P端子線を電源「POWER」に接続する。



4.切り欠きを揃え、Ping360本体を閉止し、ストッパロープを装着し、レンチを介して接続線のインターフェースを締める；

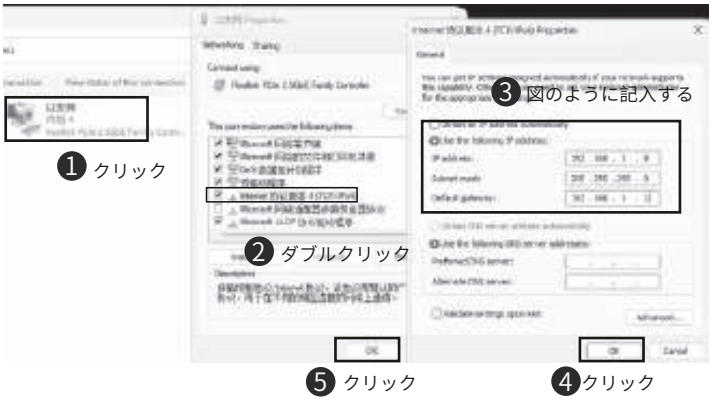


Ping360本体を閉止する　　ストッパロープを装着する　　インターフェースをレンチで締める

5.上記「三、M2 PRO MAX取り付けと接続使用」をステップ4まで実行し、コンピュータをオンにし、CHASING黄色リモコンRC3のWi-Fiに接続する。PC側でPing-Viewerアプリケーションを開き-(設定アイコン)-Static IP —IP address:192.168.1.107をクリックし、IPを192.168.1.107に変更して保存すればよい。

注意

1.CHASING Ping360が潜行防水スクリーン付きリモコンに組み合わせて使用する場合は、次の図のように、パソコンと防水スクリーン付きリモコンをネットワークケーブルで接続し、パソコンの固定IPを配置してください。(ソナー使用後、パソコンで「IPアドレス自動取得」に変更することを忘れずに)



2.上記の操作フローに従って使用できない場合には、アダプタボード(贈り物)の内部接続を試みることができる。具体的な操作手順は、「教育カード」のQRコードをスキャンして、「CHASING Ping360ソナー接続線交換チュートリアル」の「アダプタボード追加」の部分を表示させてください。

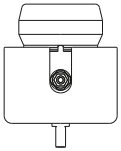
JP

注意事項

1.BlueRobotics Ping360画像ソナー関連ソフトウェアのダウンロードとソナー仕様パラメータについての詳細はBlueRobotics の公式サイト：https://bluerobotics.com/store/sensors-sonars-cameras/sonar/ping360-sonar-r1-rp/ を参照してください。
2.必ず潜航器の電源が切れた場合で、画像ソナーの取り付けと接続を行い、接続線のコネクタをしっかりと挿入することを確保し、ナットを締めてから水中に投入して使用してください。
3.ご使用する前に、機械破損や部品欠損の有無を確認し、欠損や破損があれば速やかに交換してください。
4.ご使用する前に、本体インターフェースを確認し、乾燥、清潔に保持してください。塩分や湿気によるインターフェース腐食が生じる可能性がありますので、インターフェースが水に入った場合は、必ず淡水でソケットを洗い流し、ティッシュ又は綿球でソケット内の水分を吸取ってください。
5.ご使用する時には、CHASING PING 360 SONAR KITの水中での向きを観察し、潜航器の遮蔽による音波信号の伝達に影響を与えないようにしなければなりません。
6.「自分で組み立てるキット」を購入した場合には、ユーザーマニュアルの操作手順に厳格に従って操作する必要があり、着脱不規範による破損は保証対象外となります。

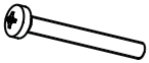
品物リスト

CHASING PING 360 SONAR KIT（M2 PRO MAX）

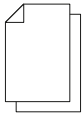


CHASING Ping360(浮力モジュールを含む)*1

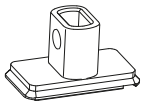
12.5*1.8 Oリング*2



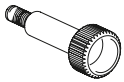
M3*25十字皿ネジ*4



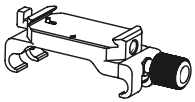
資料パック*1



CHASING Ping360ソナーブラケット*1



スクリュー*1



付属品取り付けプラットフォームアセンブリ*1

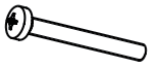
10.82*1.78 Oリング*1

JP

CHASING PING 360 M2 PRO MAX 自分で組み立てるキット（ソナーを含まない）

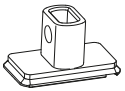
浮力モジュールアセンブリ*1

12.5*1.8 Oリング*2

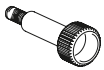


M3*25十字皿ネジ*8

資料パック*1

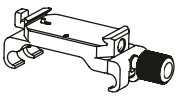


CHASING Ping360ソナーブラケット*1



スクリュー*1

ソナー改造パック（贈り物）*1



付属品取り付けプラットフォームアセンブリ*1

10.82*1.78 Oリング*1

PING360接続線*1

サポート

何かご質問や技術的な問題がございましたら、CHASINGのアフターサービスセンターにメールを送ってください。又は公式サイトのお客様直通電話400-667-6959でご連絡ください。電子メールアドレス：
support01@chasing-innovation.com--欧州
support02@chasing-inno vation.com --アジア&大洋州
support03@chasing-inno vation.com--南北米&アフリカ

CHASING

本マニュアルの掲載内容は予告なく変更になることがございます。ご了承ください。
https://www.chasing.comにアクセスして最新版の内容を入手してください。

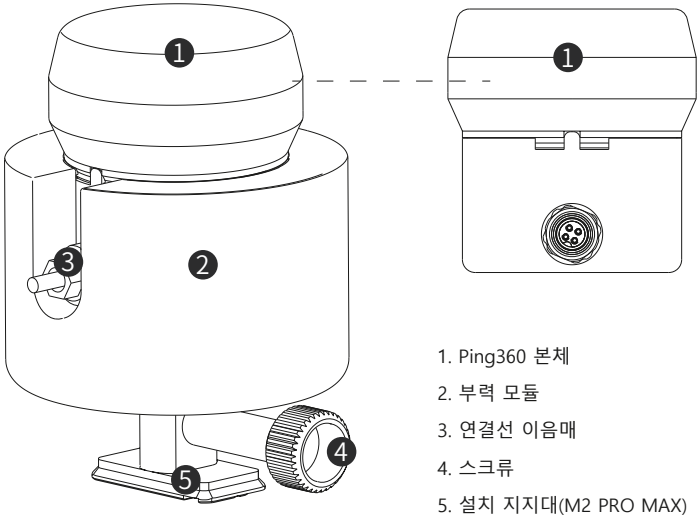
KR

CHASING PING 360 SONAR 세트 (M2 PRO MAX)

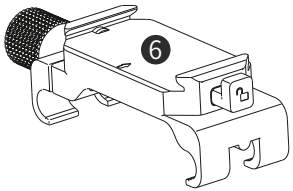
사용자 매뉴얼

V1.0

CHASING PING 360 SONAR 세트는 BlueRobotics Ping360와 CHASING이 맞춤 개발한 설치 세트로 구성되며, CHASING M2 PRO와 CHASING M2 PRO MAX에 설치하여 사용할 수 있다. Ping360 본체는 네비게이션과 이미지 생성 기계 스캐너에 사용되는 SONAR이며 50미터(165피트) 범위 및 300미터(984피트) 깊이 등급을 갖추고 있으며 오픈소스 소프트웨어 인터페이스를 갖추고 있다.



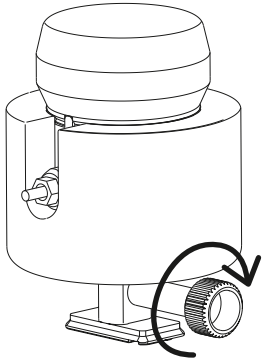
1. Ping360 본체
2. 부력 모듈
3. 연결선 이음매
4. 스크류
5. 설치 지지대(M2 PRO MAX)
6. CHASING 퀵릴리즈 받침판



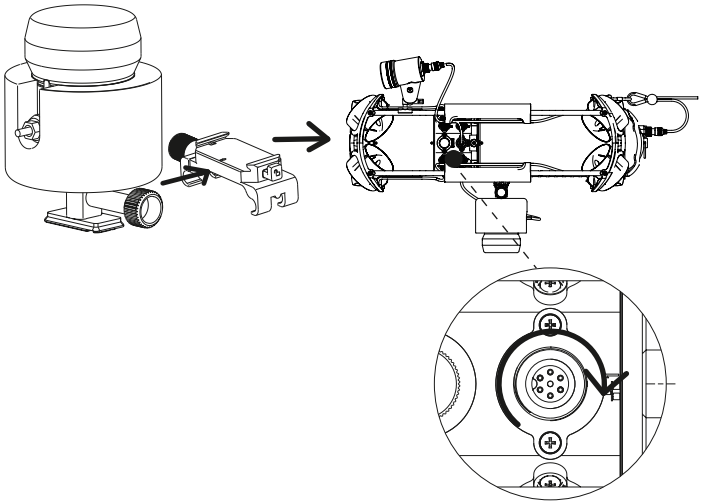
설치와 연결

KR

1.스크류를 사용해 설치 지지대(M2 PRO MAX)와 CHASING Ping360(부력 모듈 포함)을 한데 고정한다.



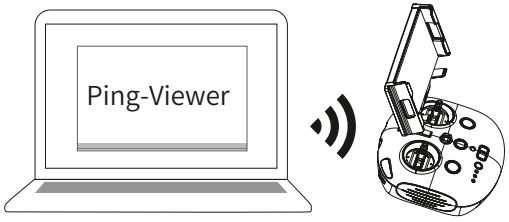
2.CHASING 쾌속분리 받침판을 수중드론 상단/하단에 고정한 다음 절차1에서 조립한 본체를 플랫폼의 화살표 방향에 따라 CHASING 퀵릴리즈 받침판에 밀어 넣는다. 연결선의 한쪽 끝을 수중드론의 네트워크 포트에 밀어 넣고 너트로 꽉 조인다.



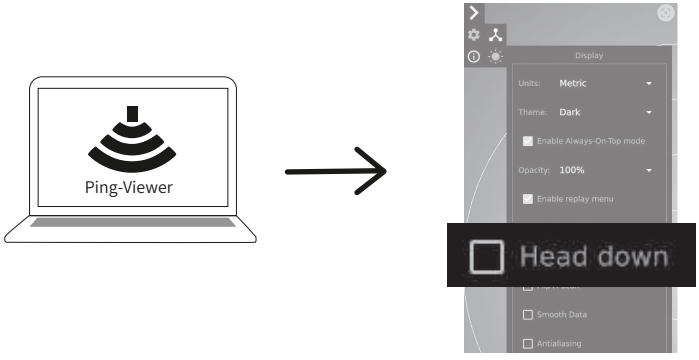
KR

3.설치 완료 후 수중드론을 작동하고 휴대폰의 GO1 APP를 실행해 도킹스테이션에 접속한다. 대응한 네트워크 포트의 '기타 장비' 옵션을 클릭하여 설정한다.

4.컴퓨터를 켜고 CHASING 리모콘 Wi-Fi를 연결한다. 비밀번호는 12345678이다.



5.PC의 소프트웨어 'Ping-Viewer'를 실행하면 SONAR 이미지(SONAR를M2 PRO MAX 하단에 설치했을 경우 'Ping-Viewer' 상단의 'Head Down' 옵션을 클릭하여 미러를 회전해야 실제 이미지를 조회 가능)를 조회할 수 있다.



규격 파라미터

설치부품

사이즈	124*104*167mm
무게	763.3g
구조 소재	두랄루민+발포PVC 부력 소재
내압 깊이	300m

Ping360主体

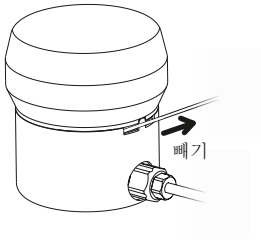
온도 범위	0°-30°도
스캔 범위	0.75m—50m
내압 깊이	300m

KR

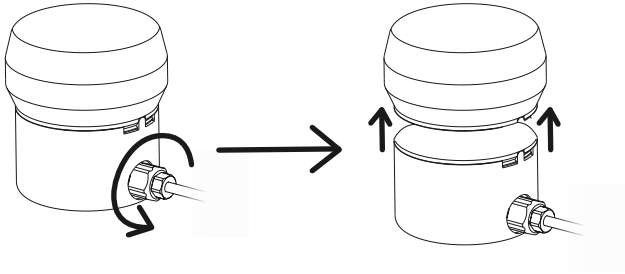
'셀프 조립 세트'를 구매한 사용자에 관해

상기 설치 및 연결 절차를 실행하기 전에 수동으로 SONAR를 개조해야 한다:

1.위치고정줄을 한쪽 끝에서 빼낸다.

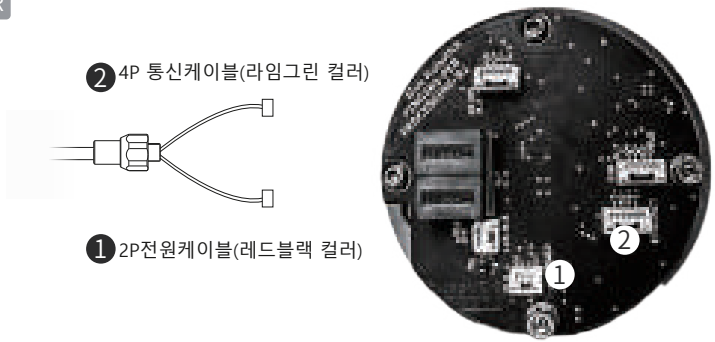


2.스패너를 사용해 연결선을 느슨하게 풀고 Ping360 SONAR의 뒷면을 천천히 오픈한다.

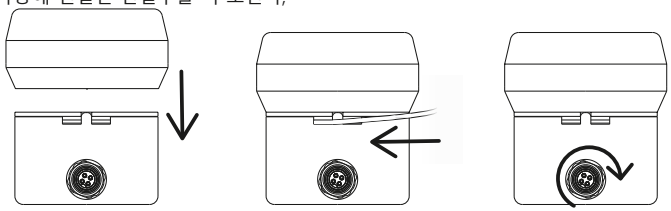


KR

3. 새로운 연결선을 교체한다. 설치하기 전에 O링을 점검한 다음 2-3mm 공간만 남도록 조인다. 4P 단자연결선을 네트워크 포트 'ETHERNET'에 연결하고 2P 단자연결선을 전원 'POWER'에 연결한다.



4.홈을 잘 맞추고 Ping360 본체를 닫은 다음 위치고정줄을 설치하고 스패너를 사용해 연결선 연결구를 꽉 조인다;



Ping360 본체를 닫음 | 위치고정줄 설치 | 스패너로 연결구를 꽉 조임

5.상술한 '3. M2 PRO MAX 설치 및 연결 사용'에서 절차4까지 실행한 다음 컴퓨터를 켜고 CHASING 옐로 리모콘 RC3의 Wi-Fi를 연결한다. PC에서 Ping-Viewer 응용프로그램 — (설정 아이콘) 클릭 — Static IP — IP address:192.168.1.107에 접속한 다음 IP를 192.168.1.107로 수정하여 저장한다.

KR

주의

1.CHASING Ping360과 CHASING WSRC을 세트로 사용할 경우, 인터넷선을 사용해 컴퓨터와 CHASING WSRC를 연결한 다음 컴퓨터의 고정 IP를 설정해야 한다. 아래 그림 참조. (SONAR를 사용 완료 후 컴퓨터의 IP설정을 '자동으로 IP 주소 받기'로 다시 수정해야 함)

2.상술한 조작 절차를 거쳐서도 여전히 사용할 수 없을 경우, 핀보드(증정품) 내부 연결을 시도해볼 수 있다. 구체 작업 절차는 '강좌카드'에 있는 큐알코드를 스캔하여 'CHASING Ping360 SONAR 연결선 교체 강좌' 중의 '핀보드 추가 설치' 부분을 참조한다.

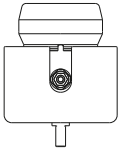
주의사항

KR

1. BlueRobotics Ping360 IMAGE SONAR 관련 소프트웨어 다운로드 및 SONAR 규격 파라미터에 관한 자세한 내용은 BlueRobotics 공식 홈페이지 : https://bluerobotics.com/store/sensors-sonars-cameras/sonar/ping360-sonar-r1-rp/를 참조한다.
2. 반드시 수중드론 전원이 차단된 상태에서 IMAGE SONAR의 설치와 연결을 진행해야 하며, 연결선 플러그가 잘 연결되었고 너트가 잘 조여졌음을 확인한 후 수중에서 사용하도록 한다;
3. 사용하기 전에 기기에 파손이 있는지, 부족한 부품이 있는지 여부를 점검한다. 만약 부족한 부품이나 파손이 있을 경우 제때에 교체한다;
4. 사용하기 전에 본체 포트 부분이 건조하고 깨끗한 상태인지 여부를 확인해야 한다. 염분 및 습기는 포트 부식을 초래할 수 있으므로 포트가 물에 젖었을 경우 담수로 삽입구를 잘 세척한 후 종이 또는 면봉으로 삽입구 내의 물기를 닦아내야 한다.
5. 사용할 때 CHASING Ping360 SONAR 세트의 수중에서의 방향을 잘 관찰해야 하며, 수중드론의 가림으로 인해 음파 시그널의 전송이 영향을 받지 않도록 방지해야 한다.
6. SONA를 자체적으로 분해 및 설치하는 사용자는 사용자 매뉴얼의 작업 절차를 엄격히 준수하며 작업을 진행해야 하며, 비규범적인 분해 및 설치로 인한 고장은 보증수리 범위에 포함되지 않는다.

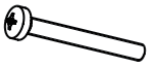
물품 리스트

CHASING PING 360 SONAR 세트 (M2 PRO MAX)

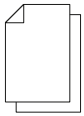


CHASING PING 360 (부력 모듈 포함)*1

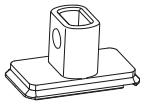
12.5*1.8 O링*2



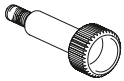
M3*25 십자 둥근머리 나사*4



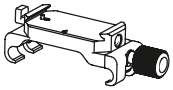
서류팩*1



CHASING Ping360 SONAR 지지대 *1



스크류 *1



설치 플랫폼 조립품*1

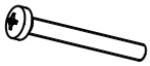
10.82*1.78 O링*1

CHASING PING 360 P200 PRO 셀프조립 세트(SONAR 불포함)

KR

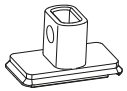
부력 모듈 조립품 *1

12.5*1.8 O링*2

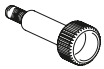


M3*25 십자 둥근머리 나사*8

서류팩*1

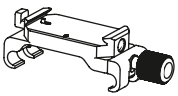


CHASING Ping360 SONAR 지지대 *1



스크류 *1

SONAR 개조패키지(증정품)*1



설치 플랫폼 조립품*1

10.82*1.78 O링*1

PING360 연결선 *1

지원

임의 질문이나 기술적인 문제가 있을 경우 이메일을 보내거나 CHASING A/S 또는 공식홈페이지의 고객 핫라인으로 연락하기 바람.
A/S 연락처: 400-667-6959
A/S 이메일 :
support01@chasing-innovation.com--유럽
support02@chasing-inno vation.com --아시아&오세아니아
support03@chasing-inno vation.com-- 남북 아메리카&아프리카

CHASING

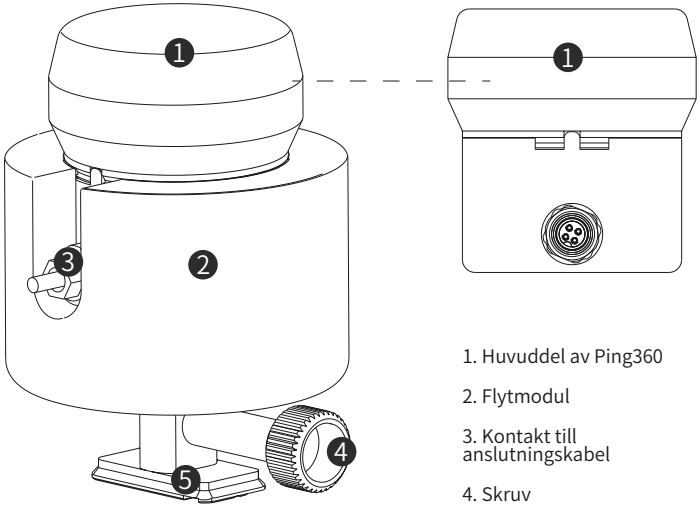
본 사용설명서는 업그레이드 되어도 별도로 통지하지 않는다.
CHASING 홈페이지에 접속해 최신 버전 확인 가능: https://www.chasing.com

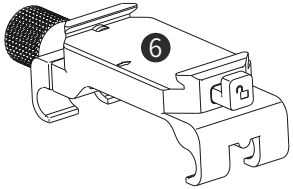
CHASING PING 360 EKOLODSKIT (M2 PRO MAX)

BRUKSANVISNING

V1.0

CHASING Ping 360 ekolodskitet består av BlueRobotics Ping360 och ett anpassat installationskit utvecklat för CHASING, som kan installeras på CHASING M2 PRO och CHASING M2 PRO MAX. Huvuddelen av Ping360 är ett mekaniskt skanningsekolod för navigering och bildtagning, med en räckvidd på 50 meter (165 fot), en djupnivå på 300 meter (984 fot) och en öppen källkod programvara gränssnitt.

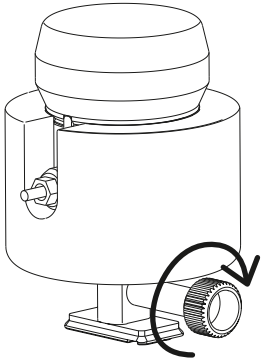




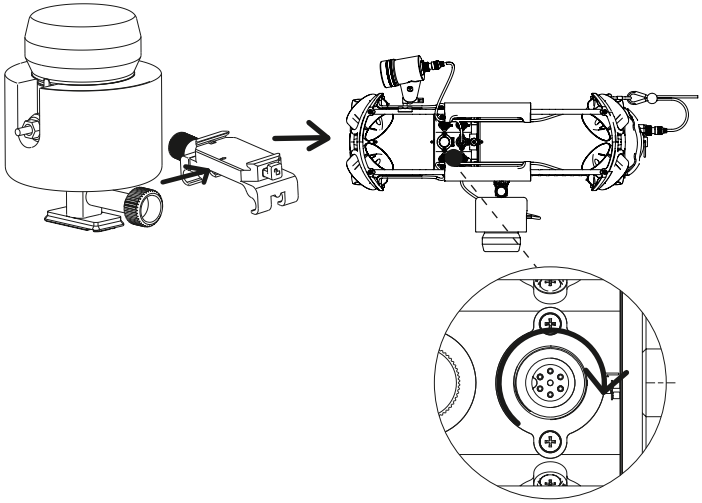
1. Huvuddel av Ping360
2. Flytmodul
3. Kontakt till anslutningskabel
4. Skruv
5. Monteringsfäste (M2 PRO MAX)
6. CHASING snabbmonteringsbas

Installation och anslutning

1. Fäst monteringsfästet (M2 PRO MAX) och CHASING Ping360 (inklusive flytmodulen) tillsammans med skruvar.

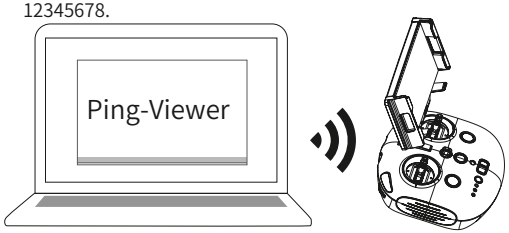


2. Fäst CHASING snabbmonteringsbasen ovanför/under undervattensbåten, skjut sedan hela enheten som bildas i steg 1 från plattformspilens riktning till CHASING snabbmonteringsbasen, sätt in den andra änden av anslutningskabeln i nätporten på undervattensbåten och dra åt muttern.

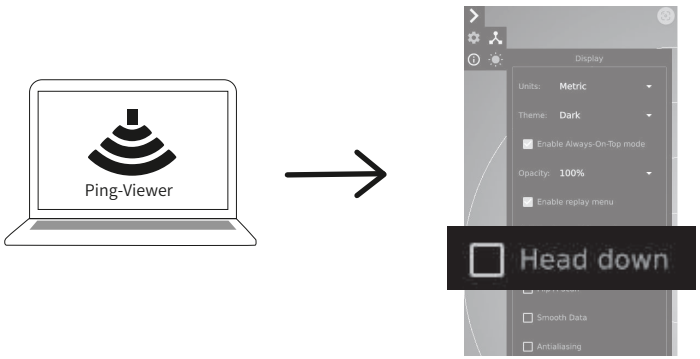


3. När installationen är klar, slå på undervattensbåten, öppna GO1 APP på telefonen, expandera dockningsstationen och klicka på alternativet "Andra enheter" på motsvarande nätverksgränssnitt för att konfigurera.

4. Slå på datorn och anslut Wi-Fi på CHASING fjärrkontrollen med lösenordet 12345678.



5. Öppna programvaran "Ping-Viewer" på datorn för att visa ekolodsbilden (om du installerar ekolodet under M2 PRO MAX, måste du klicka på alternativet "Head Down" på "Ping-Viewer" för att vända bilden för att se den faktiska bilden)



Specifikationer och parametrar

Installationskomponenter

Storlek	124*104*167mm
Vikt	763.3g
Material	Aluminiumlegering + skum PVC flytförmåga material
Tryckmotståndsdjup	300m

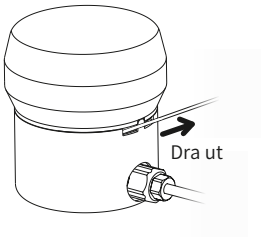
Huvuddel av Ping360

Temperaturområde	0-30°C
Skanningsområde	0.75m—50m
Tryckmotståndsdjup	300m

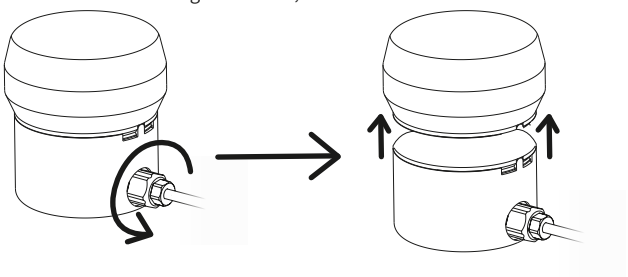
För användare som köper "Självmonterade kit"

Innan du utför ovanstående installations- och anslutningssteg är det nödvändigt att manuellt ändra ekolodet:

1. Dra ut gränsrepet från ena sidan;

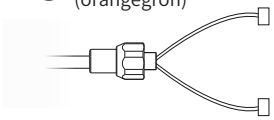


2. Skruva loss anslutningskabeln med hjälp av en nyckel och öppna långsamt bakre änden av Ping360 ekolod;

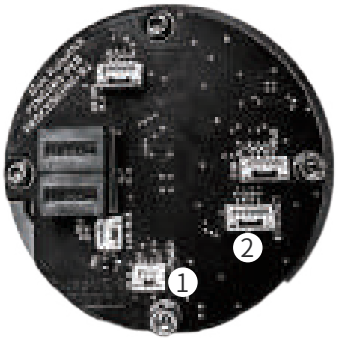


3. Byt ut med en ny anslutningskabel. Innan du installerar, kontrollera O-ringen, och skruva sedan fast den på återstående 2-3 mm utrymme. Anslut 4P terminalkabeln till nätverksporten "ETHERNET", och anslut 2P terminalkabeln till strömförsörjningen "POWER";

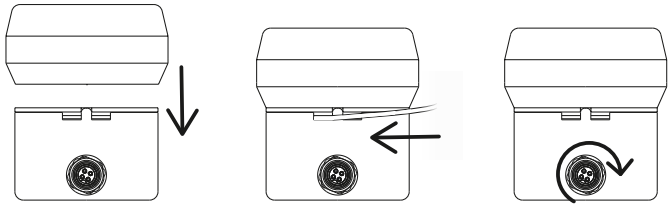
❷ 4P kommunikationskabel (orangegrön)



❶ 2P strömförsörjningskabel (röd och svart)



4. Justera gapet, stäng huvuddelen av Ping360, installera gränsrepet och dra åt anslutningslinjens gränssnitt med hjälp av en nyckel;

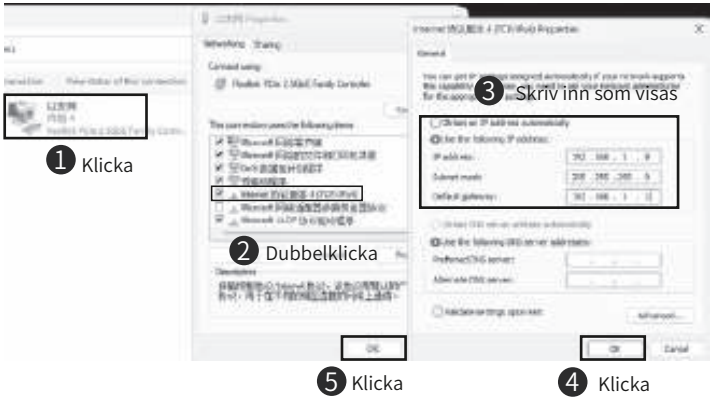


Stäng huvuddelen av Ping360 | Installera gränsrepet | Dra åt gränssnittet med en nyckel

5. Utför steg 1 till 4 i ovanstående "III. M2 PRO MAX Installation och anslutning", slå på datorn och anslut Wi-Fi på CHASING gula fjärrkontrollen RC3. Öppna P programvaran "Ping-Viewer" på datorn - klicka på (ikonen Inställningar) - Statisk IP - IP-adress: 192.168.1.107, och ändra IP-adressen till 192.168.1.107 och spara.

Anmärkning

1.Om CHASING Ping360 används tillsammans med CHASING vattentäta fjärrkontrollen med skärm ansluter du datorn och den vattentäta fjärrkontrollen med skärm med en nätverkskabel och konfigurerar datorns fasta IP-adress enligt följande figur. (Kom ihåg att byta tillbaka till "Hämta automatiskt IP-adress" på datorn efter användning av ekolodet.)



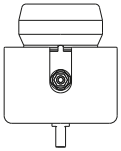
2.Om du fortfarande inte kan använda efter att ha följt ovanstående instruktioner kan du försöka ansluta ett internt adapterkontakt (medföljer gratis). För specifika instruktioner, skanna QR-koden på "Undervisningskortet" för att visa avsnittet "Installera ett adapterkontakt" i "Handledning om byte av anslutningskabel för CHASING Ping360 ekolodskitet".

Anmärkning

1. För nedladdningar av programvara och ekolodsspecifikationer relaterade till BlueRobotics Ping360-bildekolod, se BlueRobotics officiella webbplats för mer information: https://bluerobotics.com/store/sensors-sonars-cameras/sonar/ping360-sonar-r1-rp/
2. Installationen och anslutningen av bildekolodet måste utföras när undervattensbåten är avstängd, och säkerställa att anslutningskabelkontakten är ansluten och muttern dras åt innan du startar för användning;
3. Kontrollera före användning om maskinen är skadad eller om det saknas delar. Om det saknas delar eller det finns skadade delar, byt ut dem i tid;
4. Kontrollera och håll maskinkroppsgränssnittet torrt och rent före användning. Salt och fukt kan orsaka korrosion i kontakten. Om vattenfläckar kommer in i kontakten, var noga med att skölja kontakten med färskvatten och använd en pappershandduk eller bomullstuss för att absorbera fukt i kontakten;
5. Vid användning är det nödvändigt att observera orienteringen av CHASING Ping360 ekolodskitet i vattnet för att undvika att nedsänkaren blockeras, vilket kan påverka överföringen av akustiska signaler;
6. Användare som själva demonterar och monterar ekolod måste strikt följa instruktionerna i bruksanvisningen. Skador orsakade av icke-standardiserad demontering och montering täcks inte av garantin.

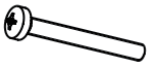
Komponenter

CHASING PING 360 EKOLODSKIT (M2 PRO MAX)

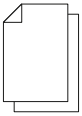


CHASING Ping360 (inklusive flytmodulen) * 1

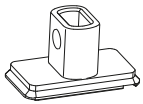
12,5 * 1,8 O-ring * 2



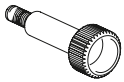
M3 * 25 Panelhuvudskruv med korsfäste * 4



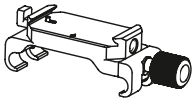
Materialpaket * 1



CHASING Ping360 ekolodsfäste * 1



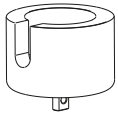
Skruv * 1



Komponenter till monteringsplattform för tillbehör * 1

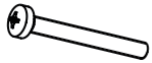
10,82 * 1,78 O-ring * 1

CHASING PING 360 M2 PRO MAX Självmonterad kit (utan ekolod)



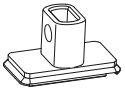
Flytningsmodul * 1

12,5 * 1,8 O-ring * 2

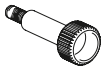


M3 * 25 Panelhuvudskruv med korsfäste * 8

Materialpaket * 1

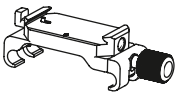


CHASING Ping360 ekolodsfäste * 1



Skruv * 1

Ekolodsmodifieringskit (medföljer gratis) * 1



Komponenter till monteringsplattform för tillbehör * 1

10,82 * 1,78 O-ring * 1

PING360 anslutningskabel * 1

Eftermarknadsservice

Om du har några frågor eller tekniska problem, vänligen skicka ett e-post till Chasing-eftermarknadsservice eller kontakta oss via kundhotline på den officiella webbplatsen.Telefon för eftermarknadsservice: 400-667-6959
E-postadress för eftermarknadsservice: support01@chasing-innovation.com - Europa
support02@chasing-innovation.com - Asien & Oceanien
support03@chasing-innovation.com - Nord- och Sydamerika & Afrika

CHASING

Denna Bruksanvisning kan uppdateras utan föregående meddelande.
Du kan gå till den officiella webbplatsen för CHASING för att kontrollera den senaste versionen: https://www.chasing.com

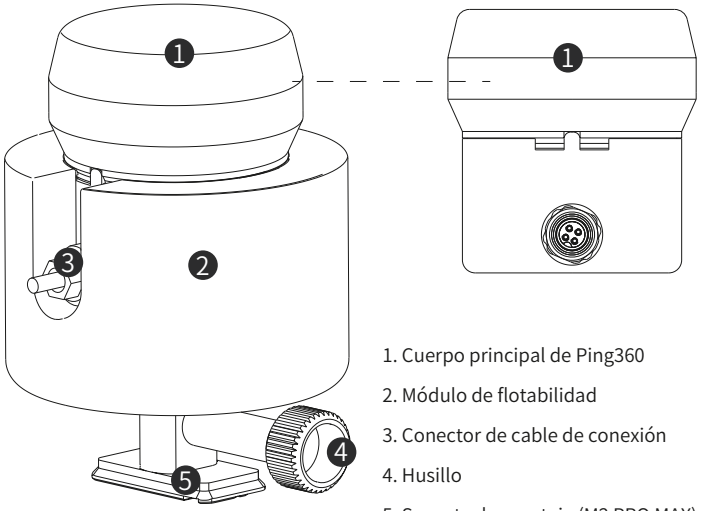
ES

KIT DE SONAR CHASING PING 360 (M2 PRO MAX)

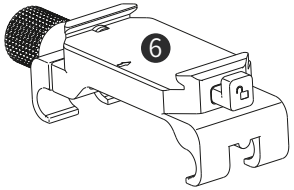
Manual de Usuario

V1.0

El kit de sonar Chasing Ping360 está compuesto por BlueRobotics Ping360 y el kit de instalación desarrollado a medida de Chasing, que se puede instalar en CHASING M2 PRO y CHASING M2 PRO MAX para su uso. El cuerpo principal de Ping360 es un sonar de escaneo mecánico para navegación e imágenes, con una capacidad del alcance de 50 m (165 pies) y la profundidad de 300 m (984 pies) y una interfaz de software de código abierto.



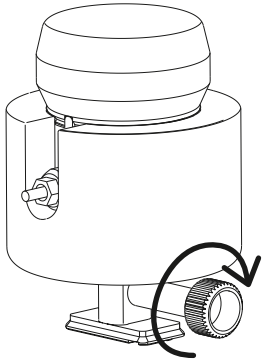
1. Cuerpo principal de Ping360
2. Módulo de flotabilidad
3. Conector de cable de conexión
4. Husillo
5. Soporte de montaje (M2 PRO MAX)
6. Base de retiro rápido de Chasing



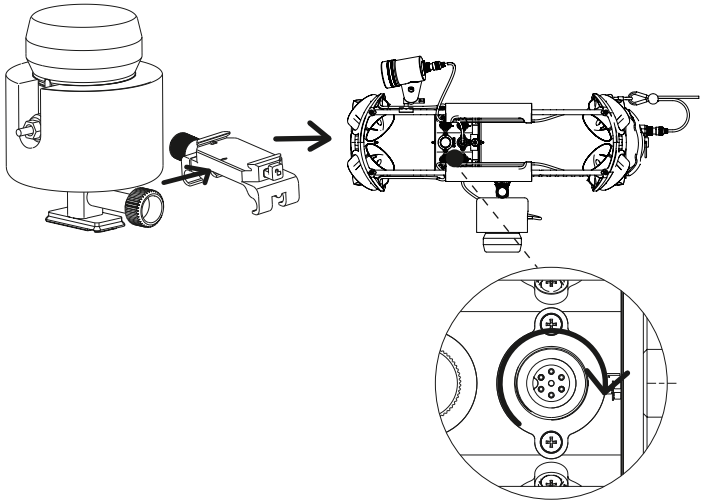
Instalación y conexión

ES

1. Fije el soporte de montaje (M2 PRO MAX) y el Ping360 de Chasing (incluyendo el módulo de flotabilidad) con el husillo.

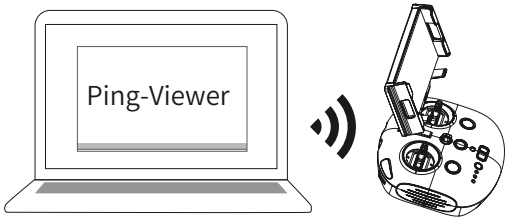


2. Fije la base de retiro rápido de Chasing en la parte superior/inferior de ROV, luego deslice todo el formado en el paso 1 en esta base desde la dirección de flecha de la plataforma, inserte el otro extremo del cable de conexión en el puerto de ROV y apriete la tuerca.

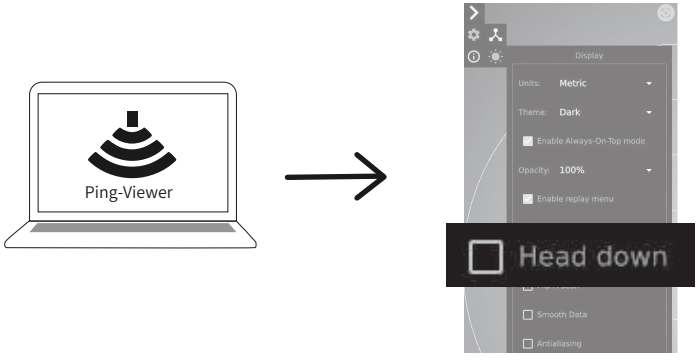


3. Una vez completada la instalación, encienda ROV, abra la aplicación GO1 en el teléfono móvil, expanda la estación de acoplamiento y haga clic en la opción "Otros dispositivos" del puerto correspondiente para configurar.

4. Encienda la computadora, y conéctese al Wi-Fi del control remoto de Chasing, utilizando la contraseña de 12345678.



5. Abra el software "Ping-Viewer" en la PC para ver las imágenes del sonar (en el caso de instalar el sonar en la parte inferior de M2 PRO MAX, deba hacer clic en la opción "Head Down" en el "Ping-Viewer" para voltear las imágenes y ver las reales)



Especificaciones y parámetros

Componentes de instalación

Tamaño	124*104*167mm
Peso	763.3g
Material estructural	Material de flotabilidad de aleación de aluminio + espuma de PVC
Profundidad resistente a presión	300m

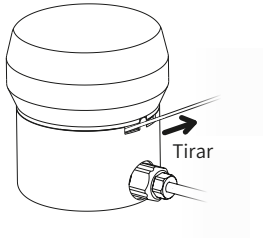
Cuerpo principal de Ping360

Rango de temperatura	0°-30° grado
Rango de escaneo	0.75m—50m
Profundidad resistente a presión	300m

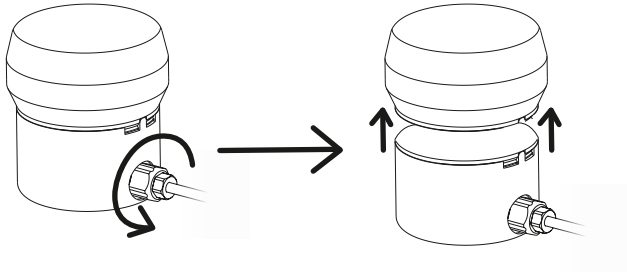
Para los usuarios que compran el "Kit de automontaje"

Antes de realizar los pasos anteriores de instalación y conexión, deba modificar manualmente el sonar:

1. Tire de la cuerda de límite desde un lado.

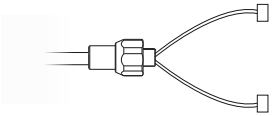


2. Utilice una llave para aflojar el cable de conexión, así abriendo lentamente la parte trasera del sonar Ping360.

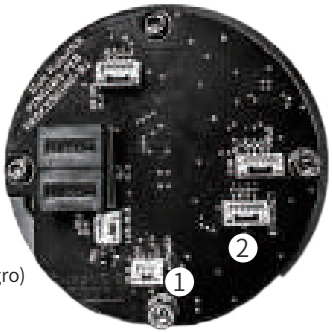


3. Reemplace el cable de conexión por uno nuevo. Verifique el anillo O antes de instalarlo, luego atorníllelo al espacio restante de 2-3 mm, conecte el cable de terminal 4P al puerto "ETHERNET" y el de terminal 2P a la fuente de alimentación "POWER";

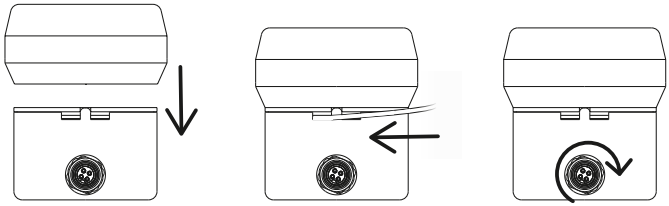
❷ Cable de comunicación 4P (naranja verde)



❶ Cable de alimentación 2P (rojo y negro)



4. Alinee la abertura, cierre el cuerpo principal de Ping360, instale la cuerda de límite superior y apriete la interfaz del cable de conexión con una llave;

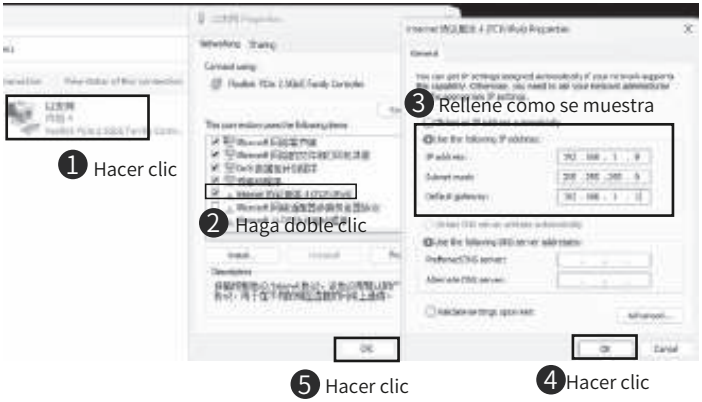


Cierre el cuerpo principal de Ping360 | Instale la cuerda de límite superior | Apriete la interfaz con una llave

5. Realice las operaciones de "III. Instalación y conexión de M2 PRO MAX" hasta su paso 4, encienda la computadora y conéctese al Wi-Fi del control remoto amarillo RC3 de Chasing. Abra la aplicación Ping-Viewer en la PC—haga clic en (icono de configuración)—IP estática—Dirección IP: 192.168.1.107, cambie la IP a 192.168.1.107 y guárdela.

Atenciones

1. Si Chasing Ping360 se usa con el control remoto resistente al agua con pantalla de Chasing, conéctese la computadora y dicho control remoto con un cable de red y configure la IP fija de la computadora, como se muestra en la figura a continuación. (Recuerde volver a cambiar a "obtener una dirección IP automáticamente" en la computadora después del uso del sonar)



2. Si aún no se puede usarlo de acuerdo con el proceso de operación anterior, pueda intentar conectar la placa adaptadora (regalo). Con respeto a los pasos de operación específicos, escanee el código QR en la "Tarjeta de enseñanza" para ver la sección de "Instalación adicional de la placa adaptadora" en el "Tutorial de reemplazo del cable conexión del sonar Chasing Ping 360. "

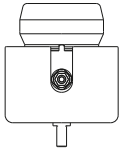
Precauciones

ES

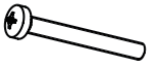
1. Para la descarga del Software correspondiente del sonar de imagen BlueRobotics Ping360 y las especificaciones y parámetros del sonar, consulte el sitio web oficial de BlueRobotics: https://bluerobotics.com/store/sensors-sonars-cameras/sonar/ping360-sonar-r1-rp/
2. Deba instalar y conectar el sonar de imagen bajo el estado de apagado del ROV, y asegúrese de que el enchufe del cable de conexión esté bien enchufado y las tuercas estén apretadas antes de ponerlo en el agua;
3. Verifique si la máquina está dañada o si faltan piezas antes de usarla. Si sí, reemplácelas a tiempo;
4. Verifique y mantenga la interfaz de máquina seca y limpia antes de usarla. La sal y la humedad pueden hacer que la interfaz se corroa. Si hay agua que entre en la interfaz, deba enjuagar el encaje con agua dulce y use toallas de papel o bolas de algodón para secar su humedad.
5. Al usarlo, es necesario observar la orientación del kit de sonar Chasing Ping360 en el agua para evitar ser bloqueado por ROV, afectando la transmisión de la señal acústica.
6. Los usuarios que desmonten y ensamblen el sonar por sí mismos deben seguir estrictamente los pasos de operación del Manual del Usuario. Los daños causados por el desmontaje y montaje irregulares no están cubiertos por la garantía.

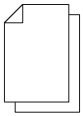
Lista de artículos

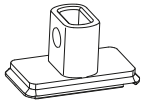
KIT DE SONAR CHASING PING 360 (M2 PRO MAX)

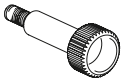

Chasing Ping360 (incluyendo el módulo de flotabilidad) * 1

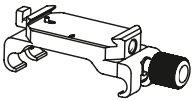
Anillo O 12,5*1,8 *2


Tornillo de cabeza plana M3*25*4


Paquete de información*1


Soporte del sonar Chasing Ping 360 * 1


Husillo * 1


Conjunto de plataforma de instalación de accesorios * 1

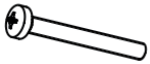
Anillo O 10,82*1,78 *1

Chasing Ping 360 para M2 Pro Max
Kit de automontaje (excluyendo el sonar)

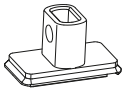
ES

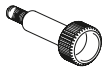
Conjunto del módulo de flotabilidad * 1

Anillo O 12,5*1,8 *2

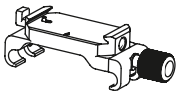

Tornillo de cabeza plana M3*25*8

Paquete de información *1


Soporte del sonar Chasing Ping 360 * 1


Husillo * 1

Paquete de modificación de sonar (regalo) * 1


Conjunto de plataforma de instalación de accesorios * 1

Anillo O 10,82*1,78 *1

Cable de conexión Ping 360 * 1

Soporte

Si tiene alguna duda o problema técnico, envíe un correo electrónico al servicio posventa de Chasing o contáctenos a través de la línea de atención al cliente del sitio web oficial. Línea directa de atención al cliente posventa: 400-667-6959
Dirección de correo electrónico posventa:
support01@chasing-innovation.com--Europa
support02@chasing-innovation.com--Asia y Oceanía
support03@chasing-innovation.com--Norteamérica, Sudamérica y África

CHASING

Disculpe que no le notificaremos las actualizaciones de este Manual.
Pueda consultar la última versión por el sitio web oficial de CHASING:
https://www.chasing.com

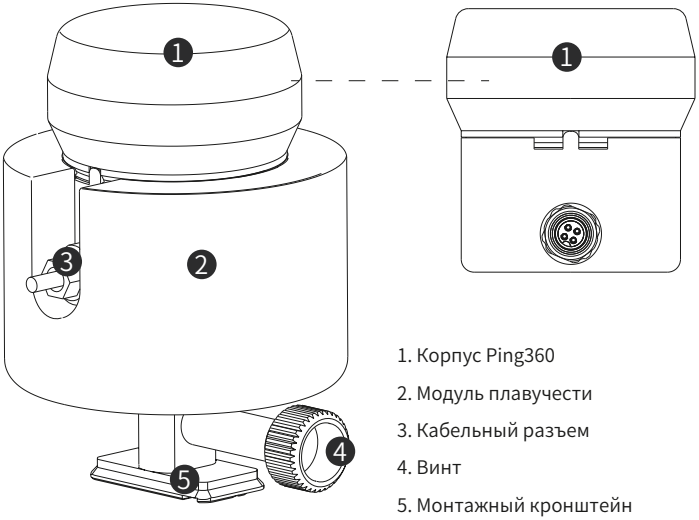
RU

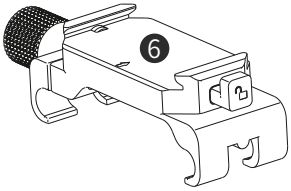
CHASING PING 360 SONAR KIT (M2 PRO MAX)

Руководство пользователя

V1.0

CHASING PING 360 SONAR KIT состоит из BlueRobotics Ping360 и специального установочного комплекта, индивидуально разработанного CHASING. Он может быть установлен и использован на CHASING M2 PRO и CHASING M2 PRO MAX. Основной корпус Ping360 представляет собой механический сканирующий сонар для навигации и получения изображений, обладая дальностью действия составляет 50 м (165 футов), а уровнем глубины - 300 м (984 фута) и интерфейсом программного обеспечения с открытым исходным кодом.



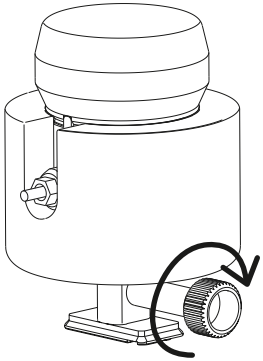


1. Корпус Ping360
2. Модуль плавучести
3. Кабельный разъем
4. Винт
5. Монтажный кронштейн (M2 PRO MAX)
6. Быстроразъемное основание CHASING

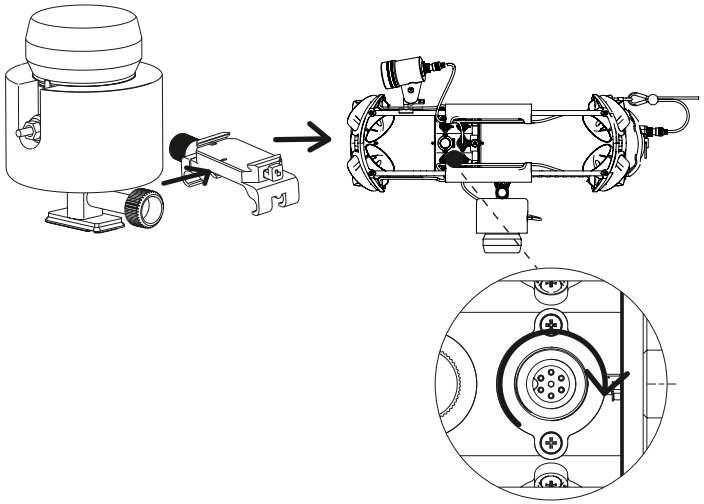
RU

Установка и подключение

1. Соедините монтажный кронштейн (M2 PRO MAX) и CHASING Ping360 (включая модуль плавучести) вместе с помощью винт.



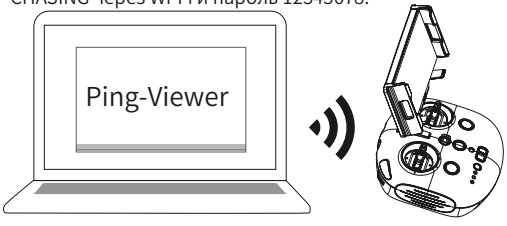
2. Закрепите быстроразъемное основание CHASING к верхней / нижней части подводного аппарата, затем вставьте весь кабель, указанный в п.1, в быстроразъемное основание CHASING по направлению стрелки на платформе, вставьте другой конец кабеля в сетевой порт подводного аппарата и затяните гайку.



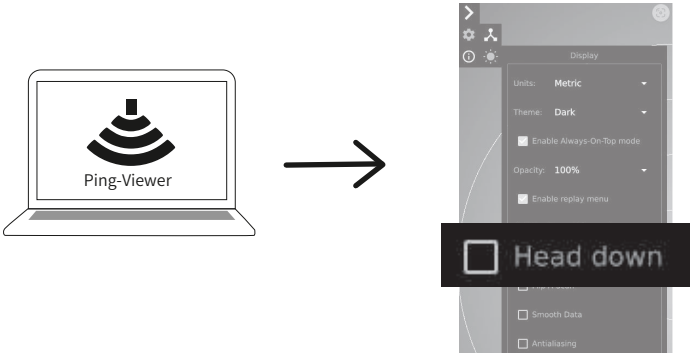
3. После завершения установки включите погружной аппарат, откройте приложение GO1 на мобильном телефоне, разверните док-станцию и выберите опцию «Другие устройства» соответствующего сетевого порта для настройки.

RU

4. Включите компьютер, подключите к пульту дистанционного управления CHASING через Wi-Fi и пароль 12345678.



5. Запустите программное обеспечение «Ping-Viewer» на терминале ПК, чтобы просмотреть изображение сонара (если сонар установлен в M2 PRO MAX, то нажмите опцию «Head Down» на «Ping-Viewer», чтобы перевернуть изображение и увидеть фактическое изображение)



Характеристические параметры

RU

Компоненты для установки

Размер	124*104*167mm
Вес	763.3g
Материал конструкции	Алюминиевый сплав + вспененный плавучий материал из ПВХ
Рабочая глубина	300m

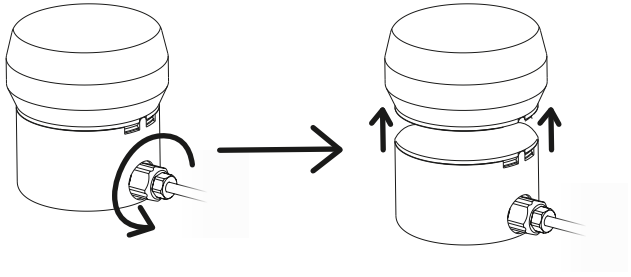
Основной корпус Ping360

Диапазон температур	0°-30°
Дальность сканирования	0.75m—50m
Рабочая глубина	300m

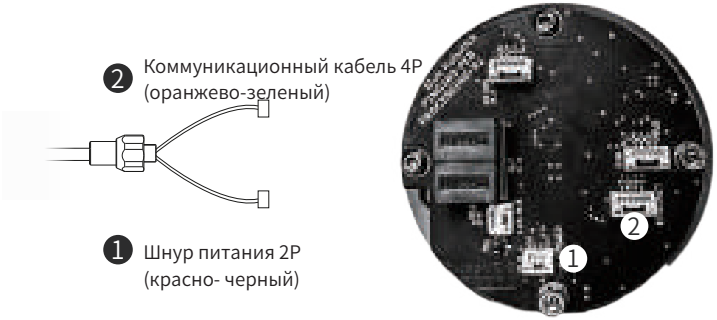
Для пользователей, приобретающих «набор для самостоятельной сборки»,

Перед выполнением вышеуказанных работ по установке и подключению необходимо модифицировать сонар вручную:
1. Вытащите ограничительный трос с одной стороны.

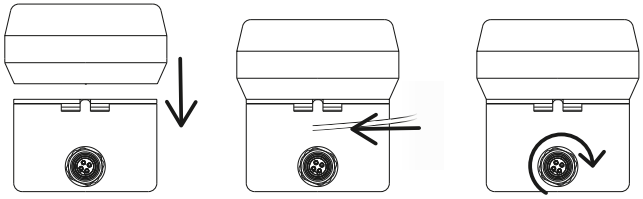
2. Ослабьте кабель подключения гаечным ключом и медленно откройте задний конец сонара Ping360.



3. Замените его новым кабелем. И проверьте О-образное кольцо перед установкой, затем затяните его до уровня с зазором 2-3 мм, подключите клеммный кабель 4P к сетевому порту «ETHERNET», а клеммный кабель 2P к источнику питания «POWER»;



4. Выровняйте зазор, закройте основной корпус Ping360, установите верхний ограничительный трос и затяните кабельный разъем гаечным ключом;

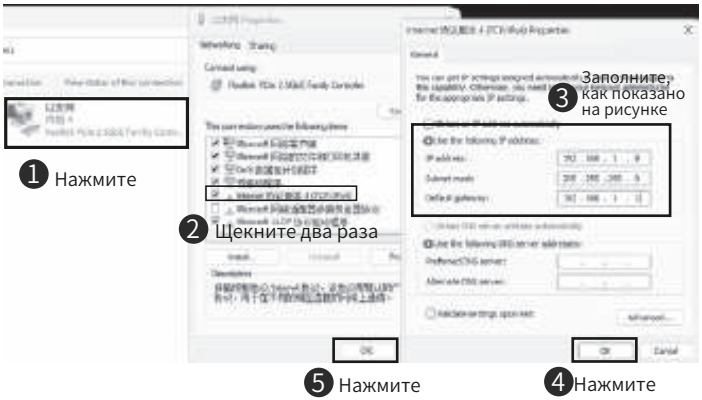


Закройте основной корпус Ping360 | Установите верхний ограничительный трос | Затяните кабельный разъем гаечным ключом

5. Выполните описанные выше работы в разделе «III. Установка, подключение и пользование M2 PRO MAX» до п.4, включите компьютер и подключитесь к пульту дистанционного управления RC3 через Wi-Fi. Откройте приложение Ping-Viewer на терминале ПК — нажмите (значок настроек)— Static IP — IP address:192.168.1.107, измените IP на 192.168.1.107 и сохраните его.

Внимание

1. Если CHASING Ping360 используется вместе с водонепроницаемым пультом дистанционного управления с экраном CHASING, используйте сетевой кабель для подключения к компьютеру и водонепроницаемому пульту дистанционного управления с экраном, чтобы настроить фиксированный IP-адрес компьютера, как показано на рисунке ниже. (Не забудьте снова переключиться на «Автоматическое получение IP-адреса» на компьютере после использования сонара)



2. При невозможности использования после работы в соответствии с описанным выше процессом работы, то можно попробовать подключить переходную плату (подарок) изнутри. Для получения информации о конкретном порядке, пожалуйста, отсканируйте QR-код на «обучающей карточке», чтобы просмотреть содержание в части «Установка дополнительной переходной платы» в «Руководстве по замене кабеля сонара CHASING Ping360».

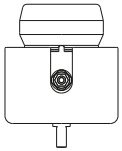
Меры предосторожности

RU

1. Информацию о загрузке программного обеспечения для сонара изображения BlueRobotics Ping360 и характеристических параметрах сонара см. на официальном сайте BlueRobotics: https://bluerobotics.com/-store/sensors-sonars-cameras/sonar/ping360-sonar-r1-rp/
2. Пожалуйста, обязательно установите и подключите сонар изображения, если подводной аппарат выключен, убедитесь, что кабельный разъем вставлен надлежащим образом и гайка затянута перед вводом в эксплуатацию под водой;
3. Перед использованием проверьте, повреждена ли машина или отсутствуют ли в ней детали. При их наличии, пожалуйста, своевременно их замените;
4. Перед использованием проверьте и содержите интерфейсы на корпусе сухими и чистыми. Соль и влага могут вызвать коррозию интерфейса. Если на интерфейсе появились водяные пятна, обязательно промойте интерфейс пресной водой и удалите влагу из интерфейса бумажным полотенцем или ватным тампоном.
5. При его использовании необходимо следить за ориентацией PING 360 SONAR KIT в воде, чтобы он не был скрыт подводным аппаратом, что повляло на передачу акустических сигналов.
6. Пользователи, которые самостоятельно разбирают и собирают сонар, должны действовать в строгом соответствии с порядком, указанным в руководстве пользователя. На повреждения, вызванные неправильной разборкой и сборкой, гарантия не распространяется.

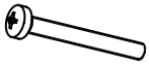
Список товаров

CHASING PING 360 SONAR KIT (M2 PRO MAX)

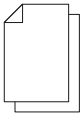


CHASING Ping360 (включая модуль плавучести)*1

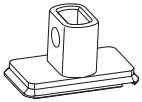
О-образное кольцо 12,5*1,8*2



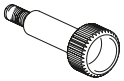
Винт с полукруглой головкой и крестообразным шлицем M3*25*4



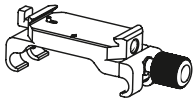
Информационный пакет *1



Кронштейн сонара CHASING Ping360*1



Винт * 1



Узел платформы для установки аксессуар *1

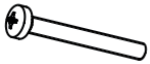
О-образное кольцо 10,82*1,78*1

CHASING PING 360 M2 PRO MAX Набор для самостоятельной сборки (не включая сонар)

RU

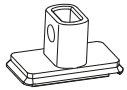
Модуль плавучести в сборе*1

О-образное кольцо 12,5*1,8*2

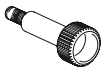


Винт с полукруглой головкой и крестообразным шлицем M3*25*8

Информационн ый пакет *1

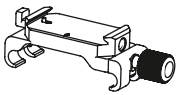


Кронштейн сонара CHASING Ping360*1



Винт*1

Набор для модификации сонара (подарок)*1



Аксессуары компоненты платформы для установки*1

Уплотнительное кольцо 10,82*1,78*1

Кабель подключения PING360*1

Поддержка

Если у вас есть какие-либо вопросы или технические проблемы, отправьте электронное письмо в службу послепродажного обслуживания или свяжитесь с нами через горячую линию на официальном сайте.

Горячая линия службы послепродажного обслуживания клиентов: 400-667-6959

Адрес электронной почты службы послепродажного обслуживания:

support01@chasing-inno vation.com -- Европа

support02@chasing-inno vation.com -- Азия и Океания

support03@chasing-inno vation.com -- Северная и Южная Америка и Африка

CHASING

Это руководство может быть обновлено без предварительного уведомления.

Вы можете перейти на официальный сайт CHASING https://www.chasing.com, чтобы проверить последнюю версию