

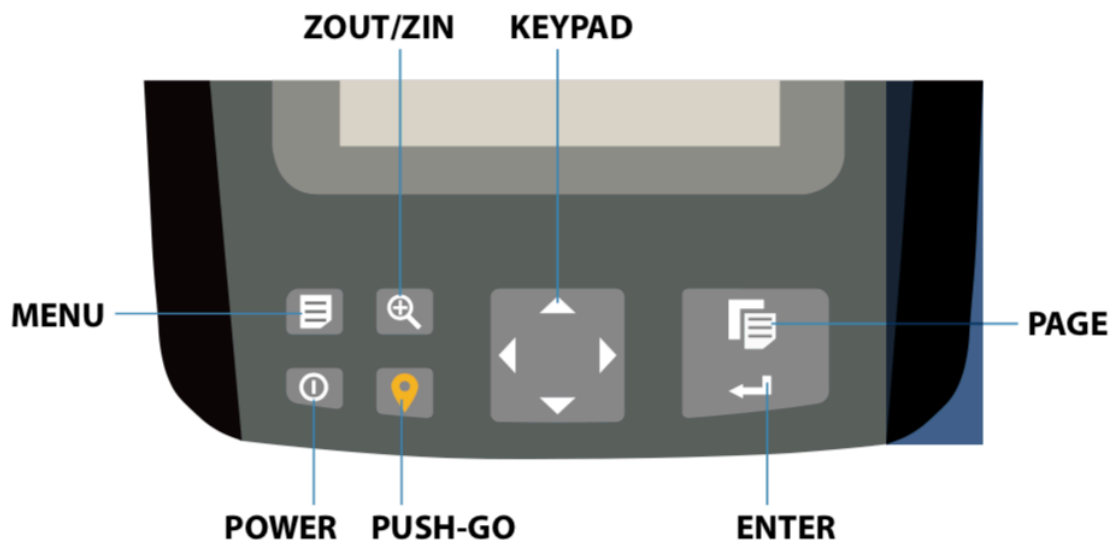
TF740

Quick Start Guide v1.0



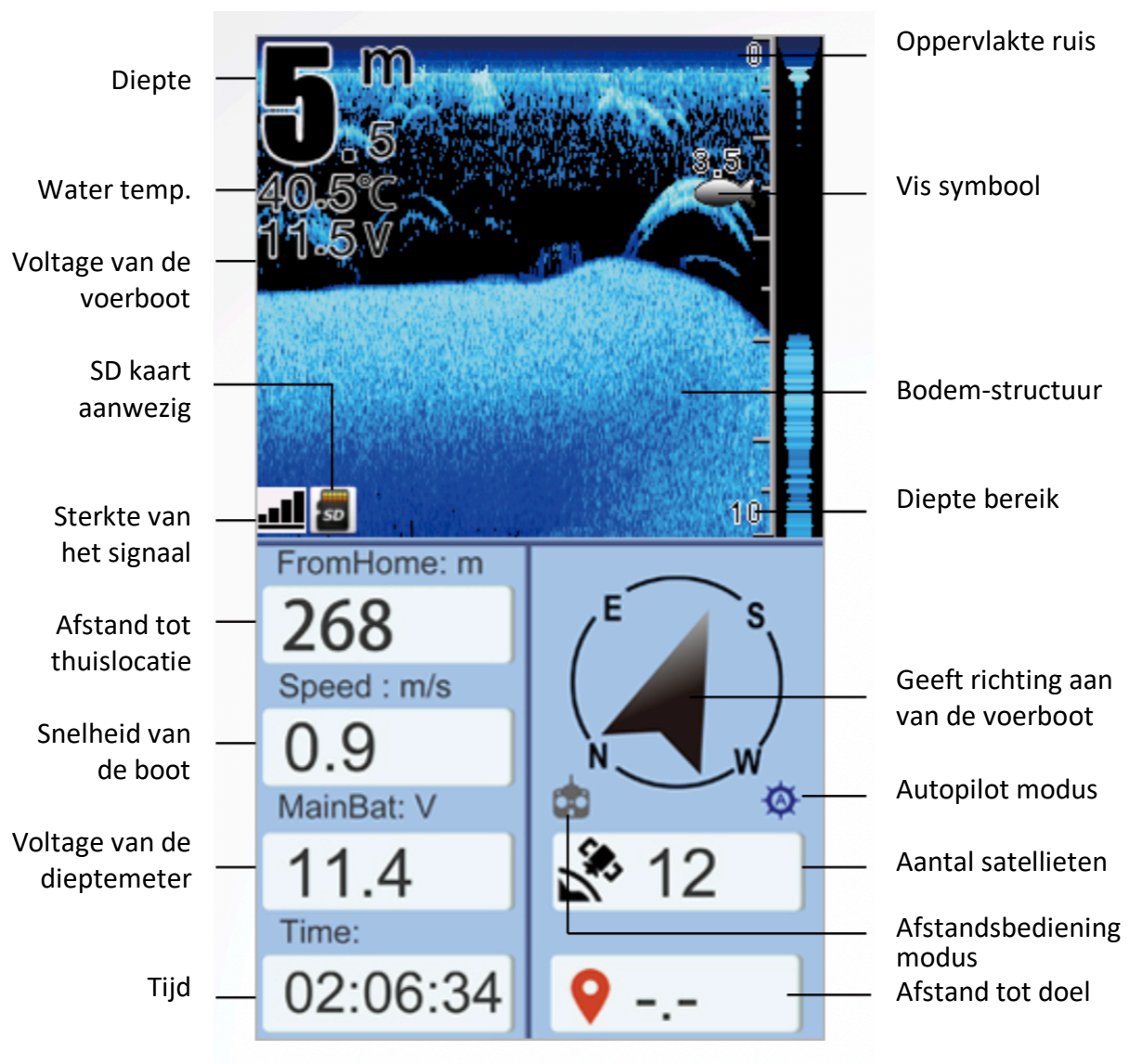
TOSLON
www.toslon.com

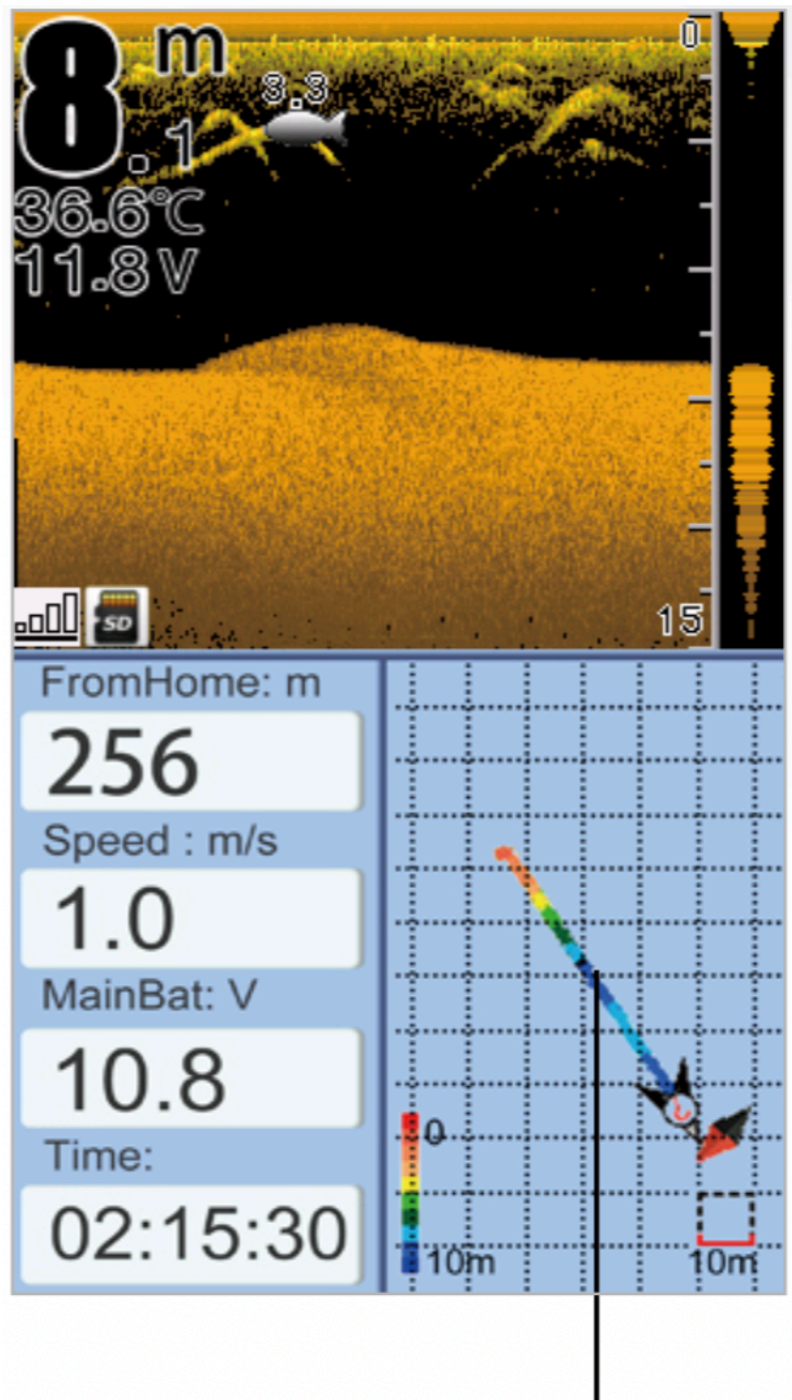
Functies van de toetsen



MENU	Opent instellingen-menu (Basis, Sonar instellingen en GPS-instellingen)
ZOUT/ZIN	Wordt gebruikt voor het in- en uitzoomen van de GPS-route op het scherm
PUSH GO	Wordt gebruikt om snel naar de ingestelde routepunten te gaan of lang induwen om de boot naar de thuisbasis te laten varen
PAGE	Wordt gebruikt om tussen de verschillende menu's en sub-menu's te "switchen"
KEYPAD	Via de pijltjes kan er gescrold worden en kan de waarde van een optie worden aangepast
ENTER	Beëindigd de menu selecties en bevestigt de ingestelde instellingen. De Enter toets wordt ook gebruikt om snel naar het GPS-gebruik menu te gaan
POWER	Aan en uit schakelen van het apparaat of om een menu instelling te verlaten

Terug te vinden op het scherm





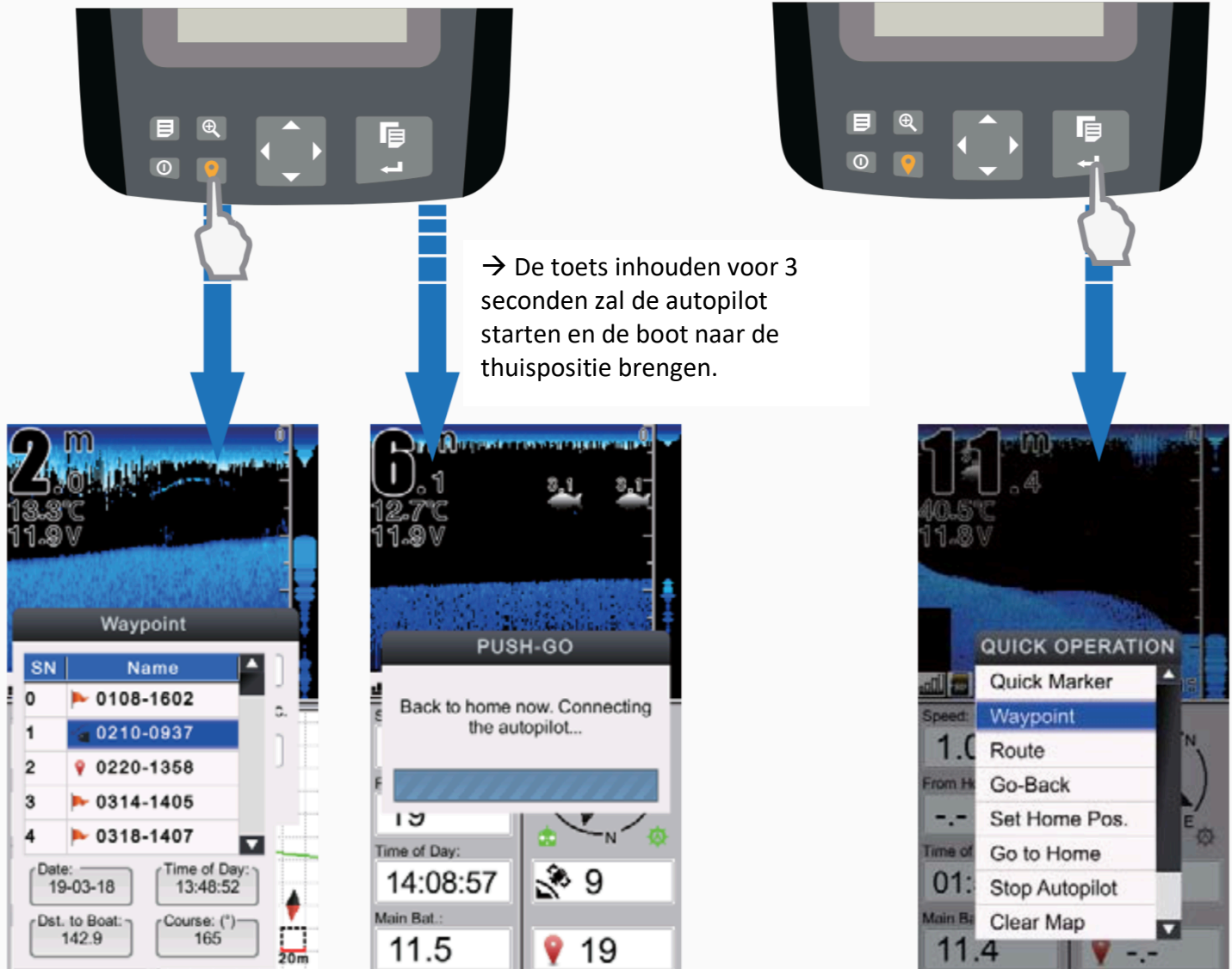
Route van de boot

→ Tijdens het varen geven de verschillende kleuren op de route het diepteverloop weer.

Snelle operaties

Snel naar het menu “Waypoint”

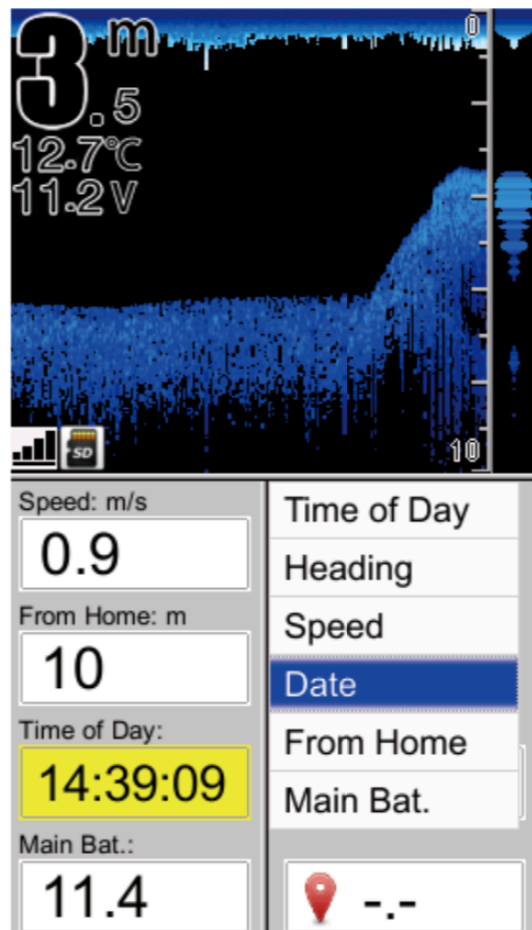
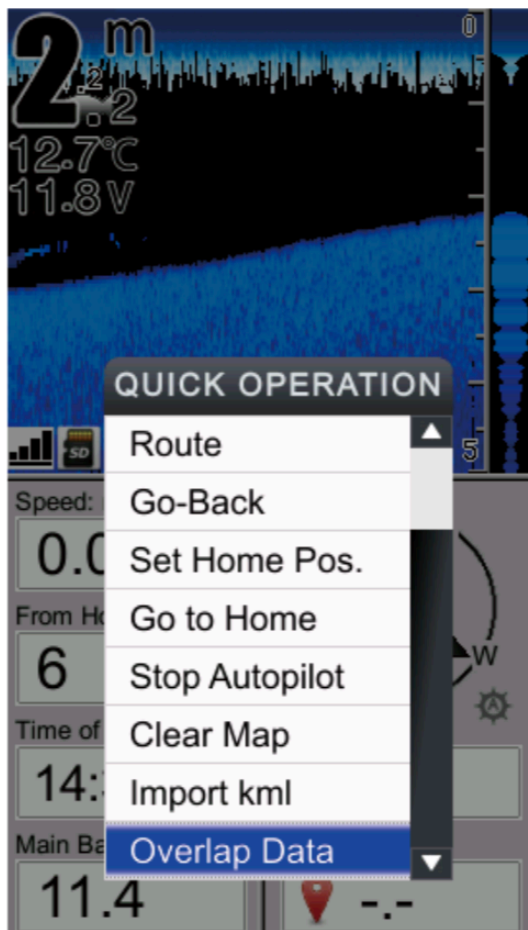
Snel naar het menu “GPS instellingen”



Overlap data

In het menu “quick operation” kan men via “overlap data” aangeven welke opties worden weergegeven op het scherm zoals de tijd, richting, snelheid enz.

- 1) Druk op de  toets om naar “Quick Operation” te gaan, kies dan voor “Overlap data”.
- 2) Gebruik de toetsen om een optie te kiezen en druk dan op de  toets om naar het optie menu te gaan.
- 3) Kies een optie en druk op de  toets om te bevestigen.

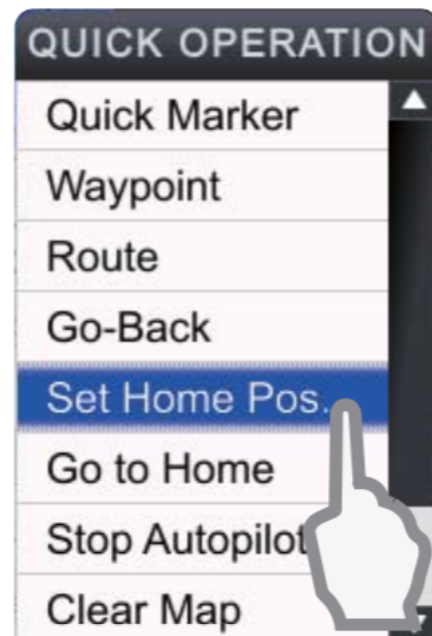


Het gebruik

Thuis basis positie instellen

1. Druk op de  toets om het “QUICK OPERATION” menu binnen te gaan.
2. Gebruik de pijltjes toetsen om naar “set home pos.” te gaan.
3. Druk op de  toets om te bevestigen.

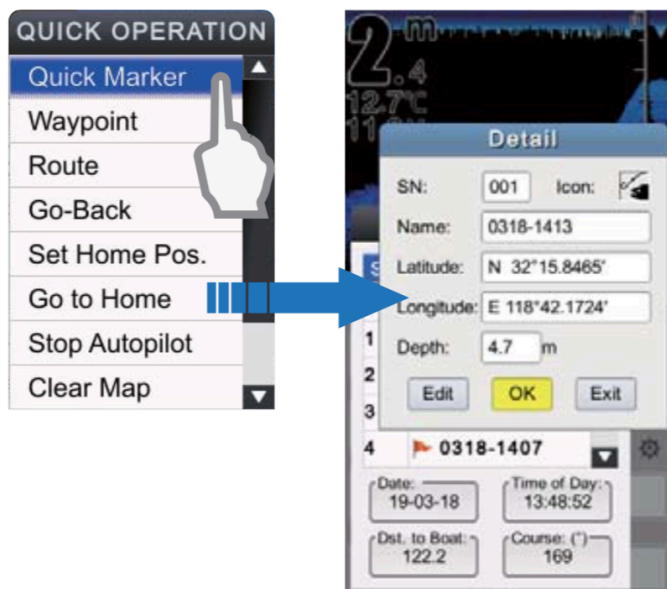
→ Nadat de dieptemeter is opgestart zal het de ingestelde thuislocatie als standaard thuis basis positie gebruiken.



Een waypoint opslagen

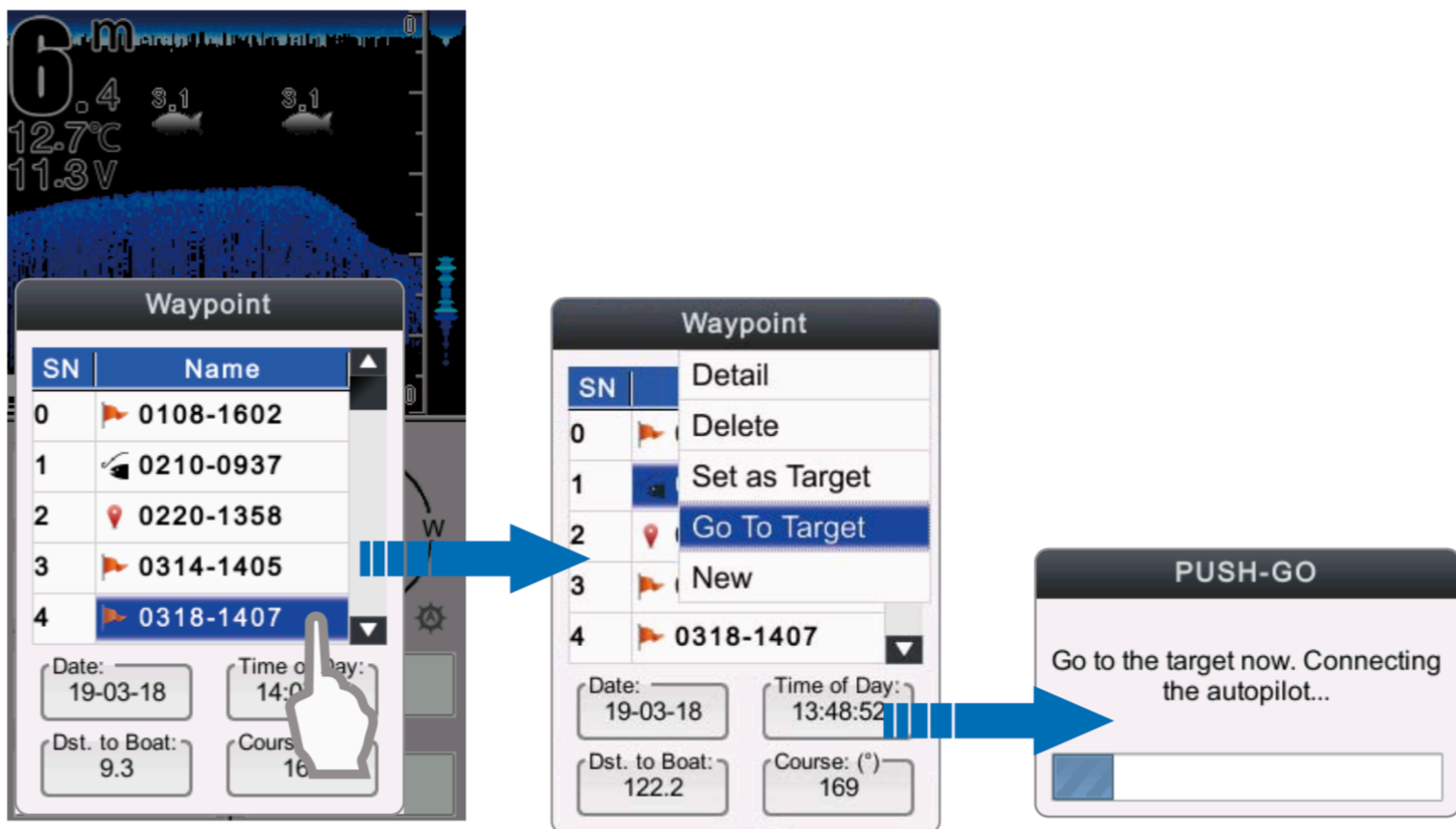
Wanneer de boot op een positie op het water aankomt, kan je ervoor kiezen om deze op te slaan als waypoint:

1. Druk op de  toets om naar “Quick Operation” te gaan.
2. Gebruik de pijltjes om naar “quick marker” te gaan en bevestig om naar de waypoint informatie te gaan.
3. Stel de opties in en klik op “ok”.
4. Het waypoint is nu gecreëerd en opgeslagen in de waypoint lijst.



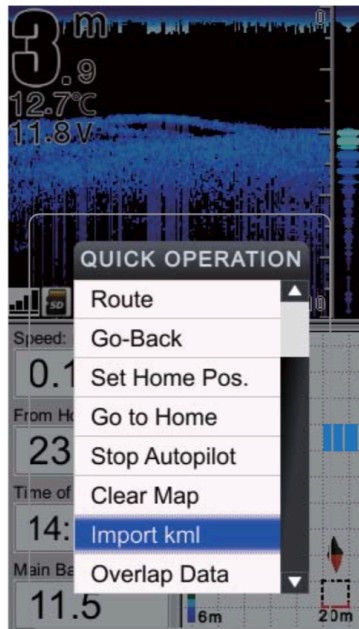
 Naar een target waypoint gaan

1. Druk op de  toets om naar "Quick Operation" te gaan.
2. Gebruik de pijltjes om naar waypoint te navigeren en druk op de  toets om naar de waypoint lijst te gaan.
3. Kies een target waypoint en druk dan op de  toets om "go to target" te selecteren.

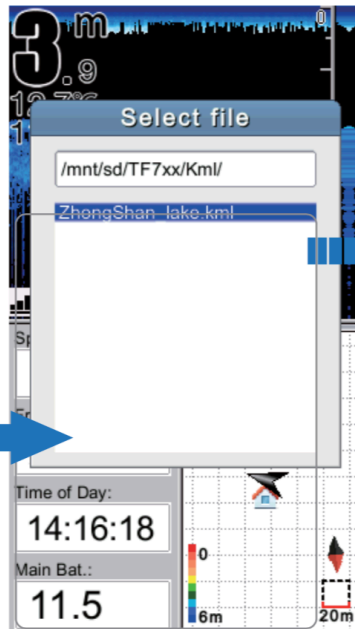


Een KML file importeren

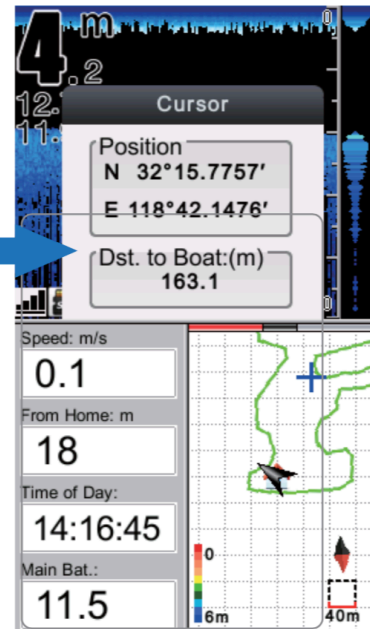
Men kan een KML file (van Google Maps) importeren op de TF740. Door de cursor te gebruiken kan een positie op de map worden aangeduid om naar te navigeren met de autopilot.



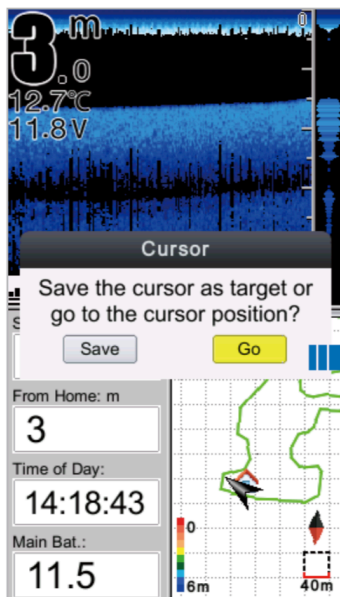
Druk op de  toets om naar "Quick Operation" te gaan en ga met de pijltjes toetsen naar "Import KML".



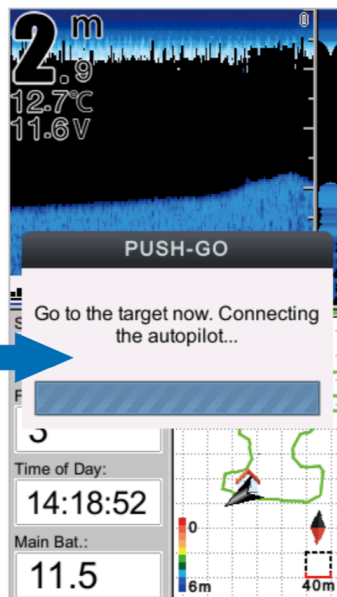
Importeer een KML file van de micro SD kaart.



Beweeg de cursor om naar een locatie op de kaart te gaan.

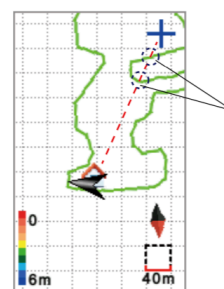


Druk op de  toets om de locatie vast te leggen. Druk dan op "Save" of "Go".



Wanneer je op "Go" klikt zal de autopilot starten.

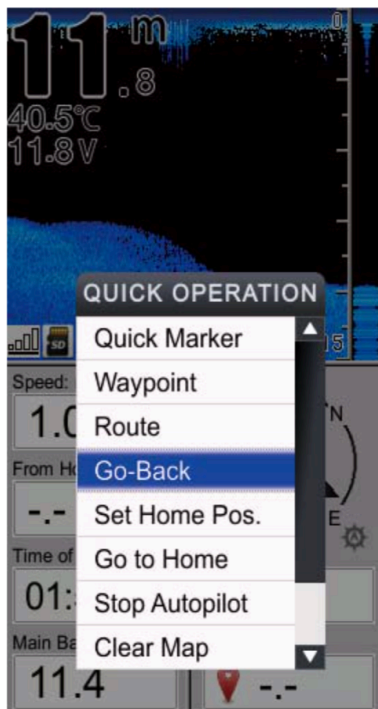
→ Wanneer je een locatie kiest, let er dan zeker op dat er geen land obstakel tussen de locatie en boot is.



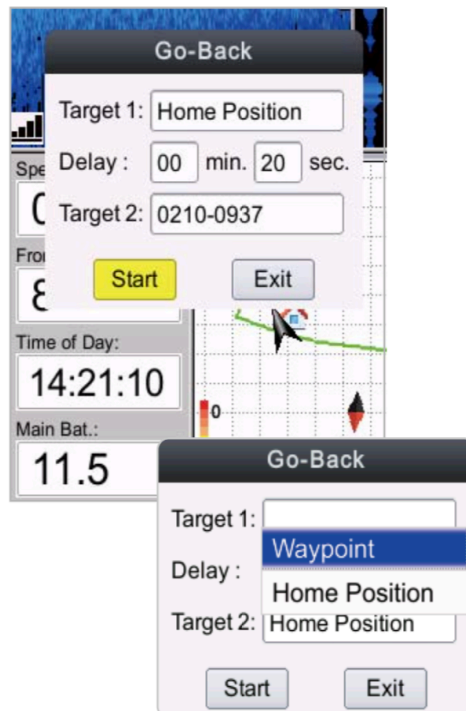
Land
obstakel

“Go back”

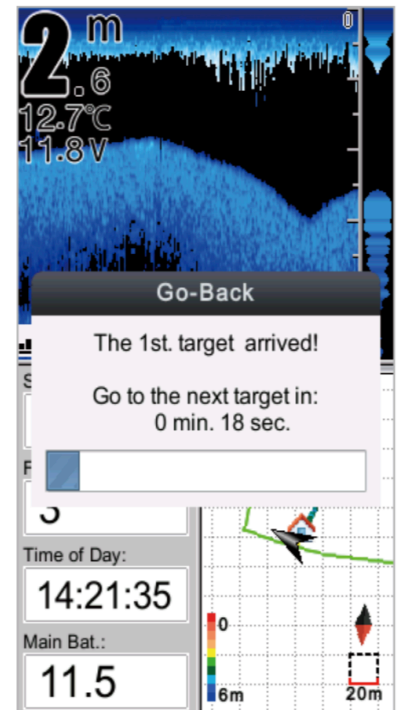
“Go-Back” kan de boot navigeren naar een eerste target en vervolgens na een bepaalde tijd automatisch verder navigeren naar een 2^{de} target.



Druk op de  toets om naar “Quick Operations” te gaan en gebruik de pijltjes toetsen om “Go Back” te kiezen.



Selecteer target 1 en target 2 uit de waypoint list en thuis basis positie en stel een tijdsinterval in.

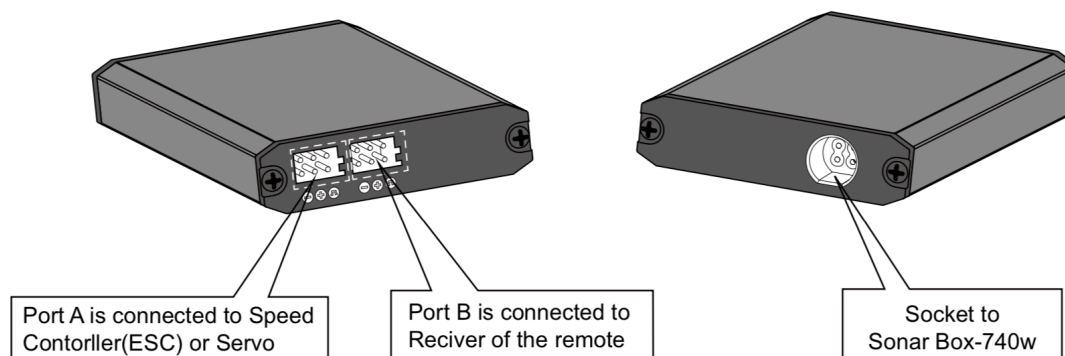


De boot zal eerst aankomen op target 1 en vervolgens na een ingestelde tijd automatisch naar target 2 varen.

Connection of Autoplott CCU740

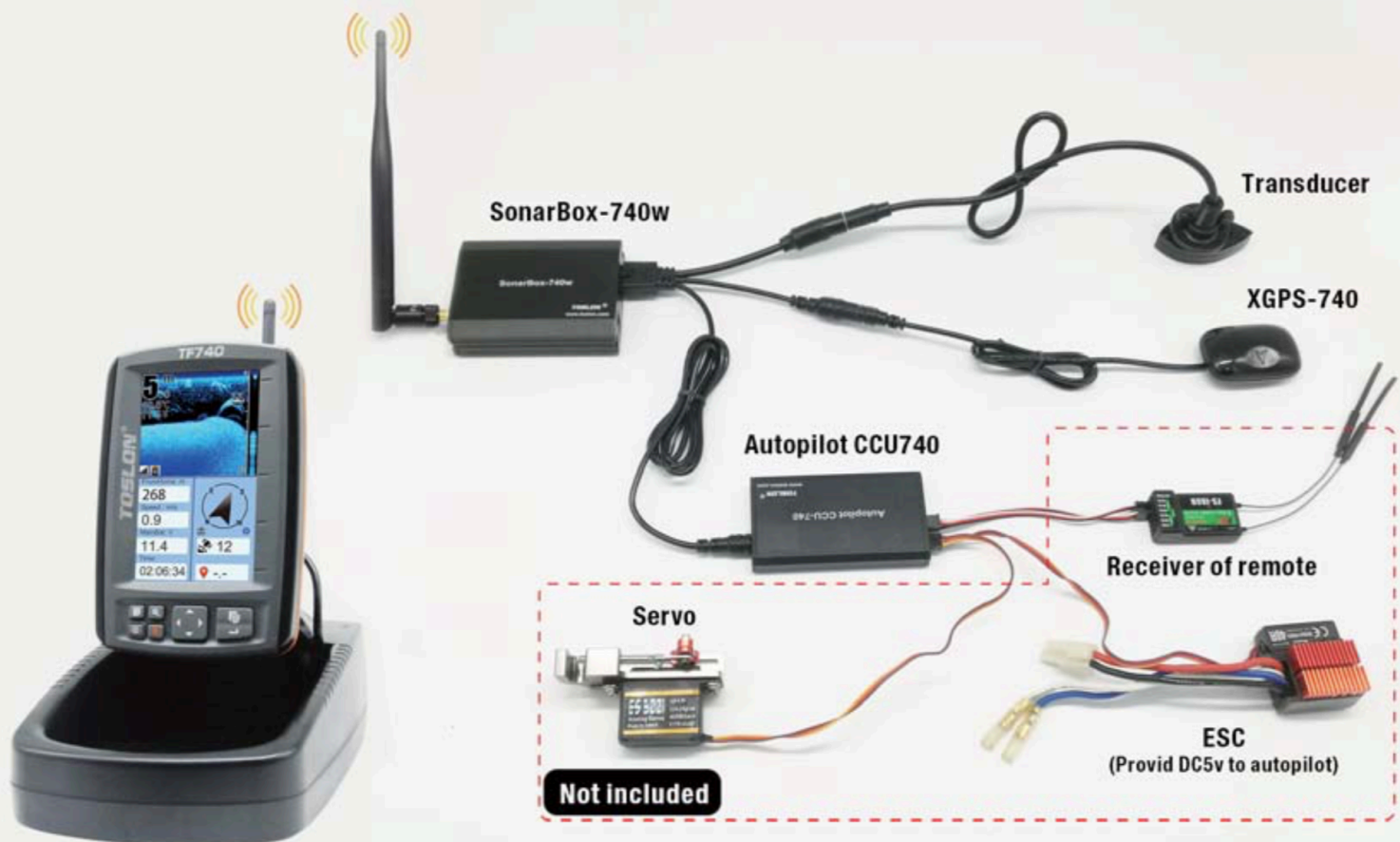
The following figures instruct how to connect the Autopilot CCU740 with your bait boat.
The system could control most 2 engines or 1 engine (with rudder) boat with proper settings.

10



	Transmitter connection & function			
	Port A		Port B	
Xboat mode	ESC of Right Motor	ESC of Left Motor	channel-3	channel-1
2 Engines	ESC of Right Motor	ESC of Left Motor	channel of right Motor	channel of left Motor
1 Engine	ESC	Servo	channel of ESC	channel of servo

Connection of Parts



YACHTING ELECTRONIC CO., LTD

Email: info@toslon.com / www.toslon.com