

扫描即可保存副本

ActiveTarget® 2 传感器拖钩船马达 安装套件安装指南

- ⚠ 警告:** 此产品必须按照本手册中提供的说明安装, 否则可能导致人身伤害、船只损坏和/或产品性能下降。

⚠ 警告: 若在未先断开电池的情况下进行维修或保养, 可能会导致产品损坏、人身伤害或因火灾、爆炸、电击或马达意外启动而造成死亡。在保养、维修、安装或拆卸马达组件之前, 务必断开电池电缆与电池的连接。

包装盒内的物品

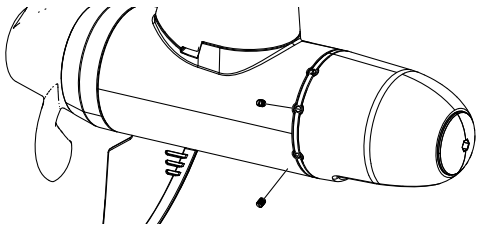
- 1 个朝前/朝下安装支架、1 个橡胶垫圈、1 个 M8 金属垫圈、1 颗带肩螺栓
- 1 个 Scout™ 支架 (不随附五金件)
- 4 颗 M5 x 12 螺钉
- 2 个电缆布线臂、6 颗 M5 x 20 螺钉
- 1 根螺旋护管

所需的工具

- 3 mm 平头螺丝刀或 2.5 mm (3/32 in) 内六角扳手 (具体取决于拖钩船马达随附的塑料塞的类型)
- 3 mm (1/8 in)、4 mm (5/32 in)、5 mm (3/16 in) 内六角扳手
- 刀片或切管刀
- 10 mm (3/8 in) 开口扳手或大号平头螺丝刀

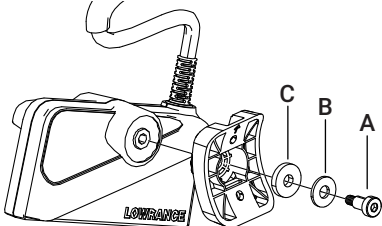
安装传感器

- 1 将拖钩船马达置于展开位置。
- 2 断开拖弋马达电源线与电池的连接 (如果使用插头和插座, 则拔下电源线插头)。
- 3 在鼻锥和底部装置之间有六个连接点, 用于安装动态声纳传感器。每侧有两个 (用于前扫和下扫视图), 顶部有两个 (用于 Scout™ 视图)。使用 3 mm 平头螺丝刀或 2.5 mm (3/32 in) 内六角扳手 (具体取决于拖钩船马达随附的塑料塞的类型), 从要使用的两个连接点上取下塑料塞。

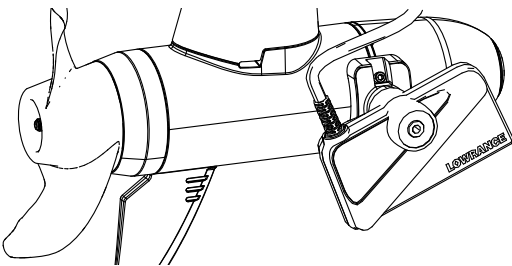


→ 注意: 请保留这些塞子, 以备将来从拖钩船马达上拆下传感器后, 将塞子装回原位。

- 4 如需以前扫/下扫视图模式安装传感器, 请执行以下操作:
 - a 使用 5 mm (3/16 in) 内六角扳手和随附的螺栓 (A)、金属垫圈 (B) 和橡胶垫圈 (C), 将朝前/朝下安装支架安装到传感器。

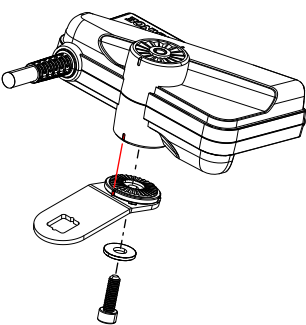


- b 使用两颗随附的 M5 x 12 螺钉和 3 mm (1/8 in) 内六角扳手, 将朝前/朝下安装支架安装到底部装置上的两个连接点。
→ 注意: 在拧紧前, 请特别注意确保螺钉与螺纹孔正确对齐, 以免损坏底部装置的螺纹。

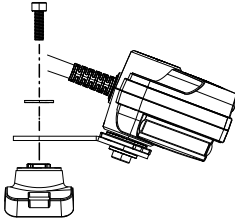


- c 固定到马达上后, 用力握住并旋转传感器, 直至对齐标记匹配, 将传感器定位到朝下或朝前视图方向。
→ 注意: 如需更多有关对齐传感器的信息, 请参阅 ActiveTarget® 2 传感器随附的安装手册。

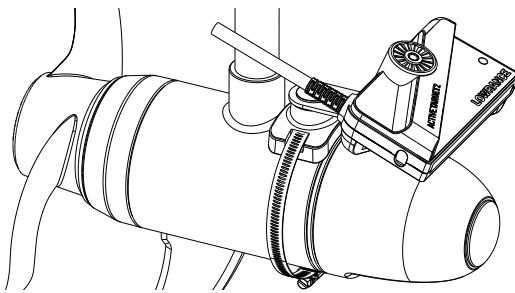
- 5 如需以 Scout™ 视图模式安装传感器, 请执行以下操作:
 - a 使用 5 mm (3/16 in) 内六角扳手以及 ActiveTarget® 2 传感器随附的 M6 x 20 带帽螺钉、M6 金属垫圈和 Scout™ 支架臂, 将 Scout™ 支架臂安装到传感器。使臂上的线条与传感器上的线条对齐。



- b 使用 5 mm (3/16 in) 内六角扳手以及 ActiveTarget® 2 传感器随附的剩余 M6 x 20 带帽螺钉和 M6 金属垫圈, 将 Scout™ 支架安装到支架臂的另一端。



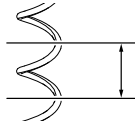
- c 使用两颗随附的 M5 x 12 螺钉和 3 mm (1/8 in) 内六角扳手, 将 Scout™ 支架安装到底部装置顶部 (中央) 的两个连接点。
→ 注意: 在拧紧前, 请特别注意确保螺钉与螺纹孔正确对齐, 以免损坏底部装置的螺纹。



将传感器电缆缠绕在螺旋护管中

- 6 如果您的拖钩船马达立杆长度小于 72 英寸, 请将随附的螺旋护管剪至指定圈数。
→ 注意: 一圈是指护管自身旋转 360° 所形成的环。

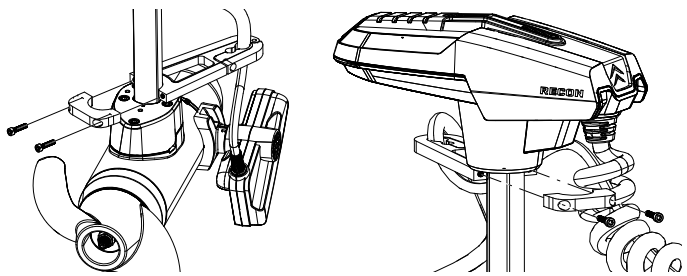
- 48 英寸: 5-5.5 圈
- 54 英寸: 5.5-6 圈
- 60 英寸: 6.5-7 圈
- 72 英寸: 8 圈 (未经剪切)



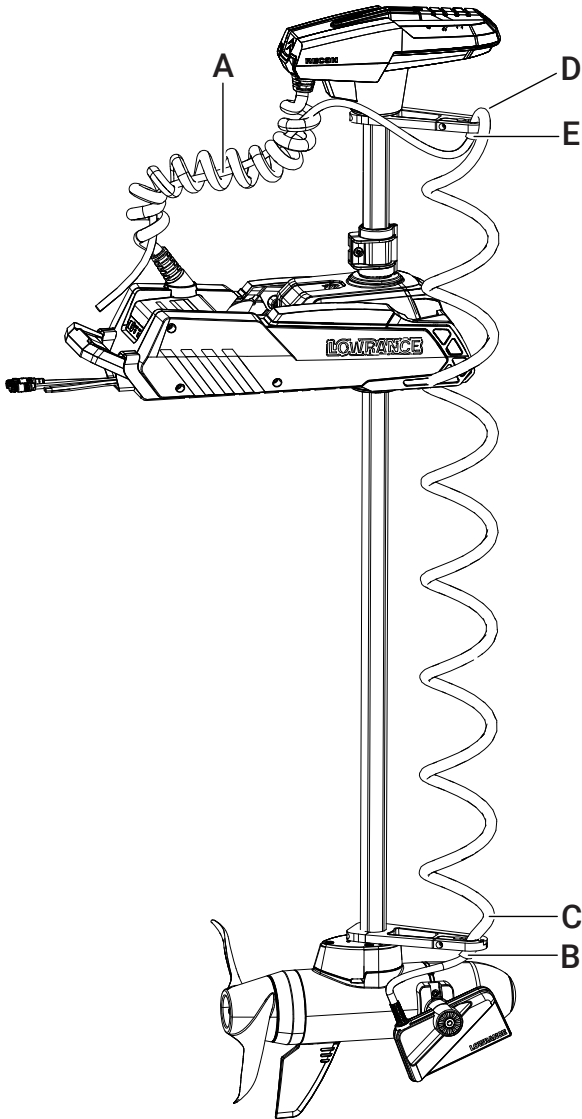
- 7 为了使螺旋护管更易弯曲, 请将其浸泡在热水 (37°C - 48°C 或 100°F - 120°F) 中 10 分钟。
- 8 使用 10 mm (3/8 in) 开口扳手或大号平头螺丝刀, 将螺旋护管的开口撬开, 然后从距传感器 20-25 cm (8-10 in) 的位置开始, 将传感器电缆插入护管中, 使护管起到柔性护套的作用。切勿用扳手或螺丝刀直接按压传感器电缆。

安装电缆布线臂和布设电缆

- 9 使用 4 mm (5/32 in) 内六角扳手和四颗随附的 M5 x 20 螺钉, 将一个电缆布线臂安装到立杆上, 位置处于底部装置塔的正上方, 另一个安装到拖钩船马达头部的正下方。
→ 注意: 下电缆布线臂的顶部不能高于底部装置塔 22 mm (7/8 in), 否则拖钩船马达将无法正确收起。



- 10 将裸露的传感器电缆 (未被螺旋护管包覆的末端) 穿过连接拖钩船马达头部与底座 (A) 之间的卷绕中心。将传感器电缆连接到声纳模块。
- 11 将螺旋护管的下端穿过下电缆布线臂, 并将护管末端置于臂 (B) 下方 6-12 mm (0.25-0.5 in) 处, 同时确保从臂顶部伸出的螺旋部分背对立杆的方向 (朝向鼻锥) (C)。将螺旋护管的上端穿出上布线臂 (D) 的顶部, 并将护管末端置于臂 (E) 下方 6-12 mm (0.25-0.5 in) 处。
- 12 使用 4 mm (5/32 in) 内六角扳手和剩余的两颗 M5 x 20 螺钉, 将旋转臂和护管固定到位。



- 13 检查并确认没有电缆被夹住, 螺旋护管有足够的余量以免卡在底座上或限制转向移动, 并确保使用遥控器时马达能够左右完全旋转。
→ 注意: 请确保设置好拖钩船马达的自动收起对齐功能, 使传感器背对船舶的方向, 以免在收起马达时造成损坏。