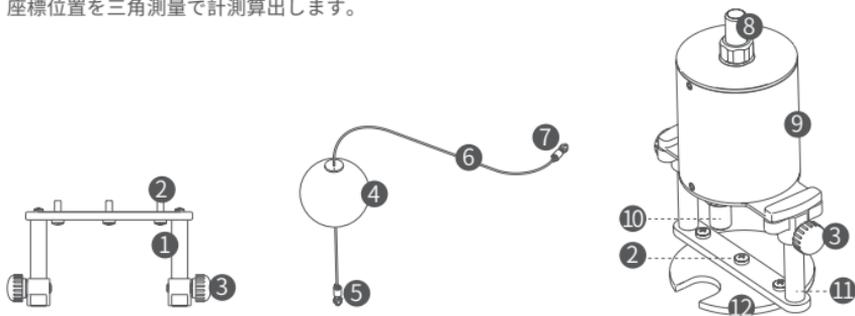


# CHASINGセルリアン USBLキット

## ユーザーマニュアル V1.0

CHASING USBLキットは、CHASING M2 PRO USBL測位モジュールアクセサリ専用開発されたコンポーネントキットです。ドッキングステーションやアダプタボックス（コントロールコンソールはオプション）と併用することで、ROVによる水中での精密な位置決めを実現します。USBL測位システムは、トランスミッタとレシーバから音響波を送受信することで、ROVの座標位置を三角測量で計測算出します。



・トランスミッタコンポーネントアセンブリ

・接続ケーブルアセンブリ

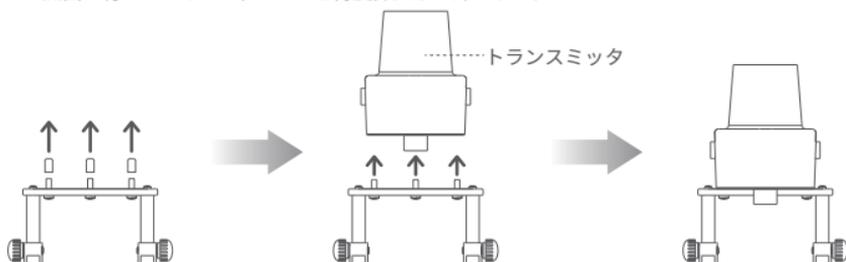
・レシーバコンポーネントアセンブリ

1. トランスミッタブラケット
2. M4×14ネジ
3. つまみネジ
4. テザーフロート
5. メインキャビンの上部ポート用コネクタプラグ
6. テザーケーブル
7. アダプタボックス/コントロールコンソール接続プラグ
8. メインキャビンの上部ポート
9. メインキャビン
10. メインキャビンの下部ポート
11. レシーバブラケット
12. カウンターウェイト

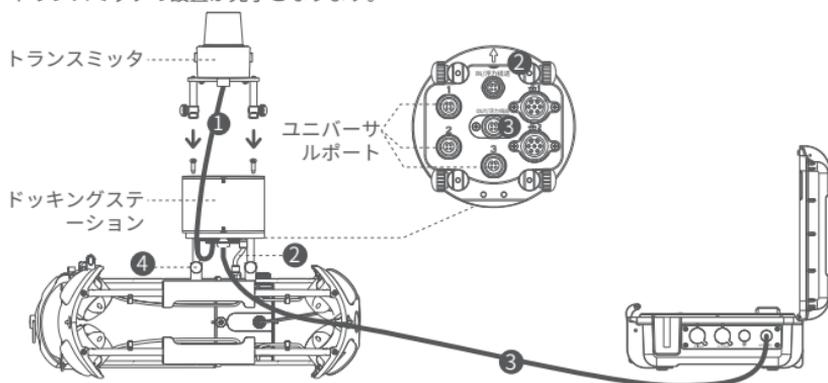
## インストールと接続

### トランスミッタコンポーネント

1. ROVの電源がオフであることを確認後、トランスミッターブラケットのM4×14ネジ3本の裏側にあるネジ保護カバーを外します。続いて、トランスミッターブラケットをトランスミッタの底面に付けてから、3本のネジを再度挿入して締めます。

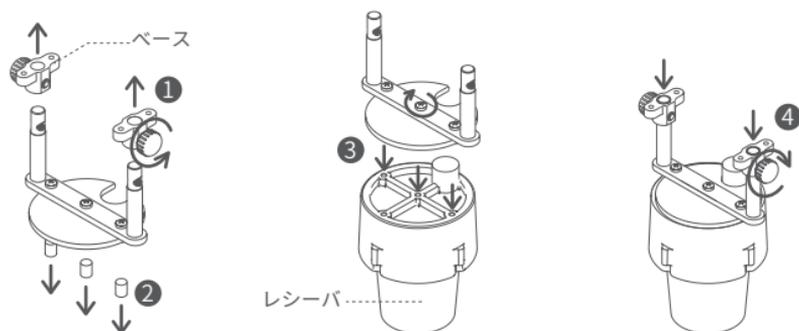


2. 予備のM3×8ネジ4本で、ドッキングステーションにトランスミッタを取り付けます。①トランスミッタケーブルをドッキングステーションのユニバーサル4ピンポートに接続します。②ドッキングステーションのINポートと上部ROVポート（SDカードスロットの横）をテザーケーブルで接続します。③ドッキングステーションのOUTポートとアダプターボックス右側の「ROV」ポートを接続します。④続いて、ドッキングステーションをROVに取り付けます（詳しい手順は、ドッキングステーションのマニュアルをご参照ください）。これで、ROVトランスミッタの設置が完了となります。

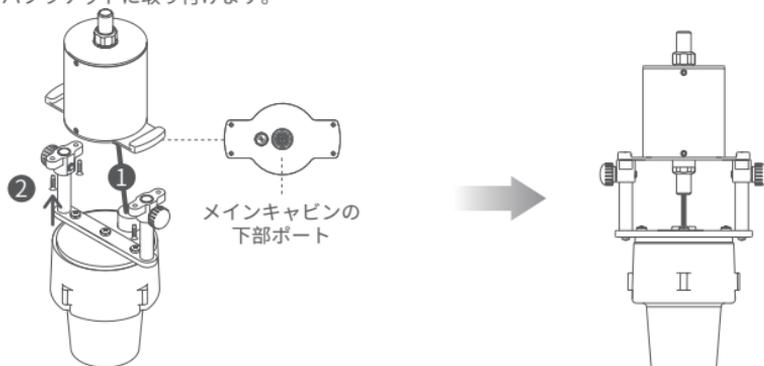


### レーバコンポーネント

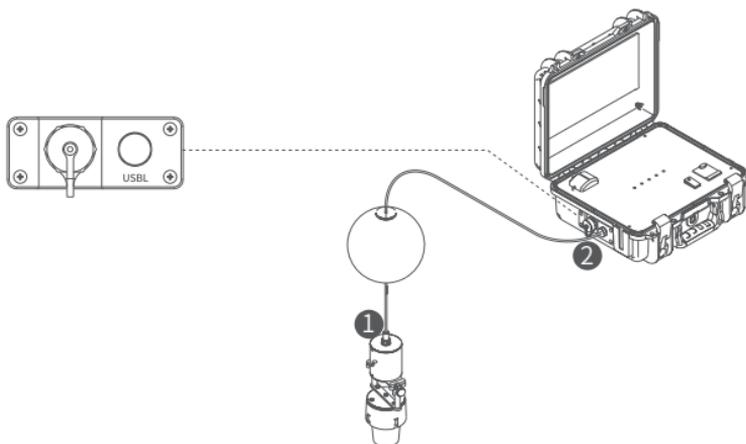
3. ①まず、操作しやすいように、レーバブラケットの両側にある2本つまみネジを外してから、ベースを取り外します。②続いて、ブラケットのカウンターウェイトの下にある3本のネジの保護カバーを外します。③レーバブラケットとカウンターウェイトをレーバの上に取り付け、3本のフィリップスM4×14取り付けネジを締めます。④ベースをレーバブラケットに戻してから、両側つまみネジ2本を締めます。



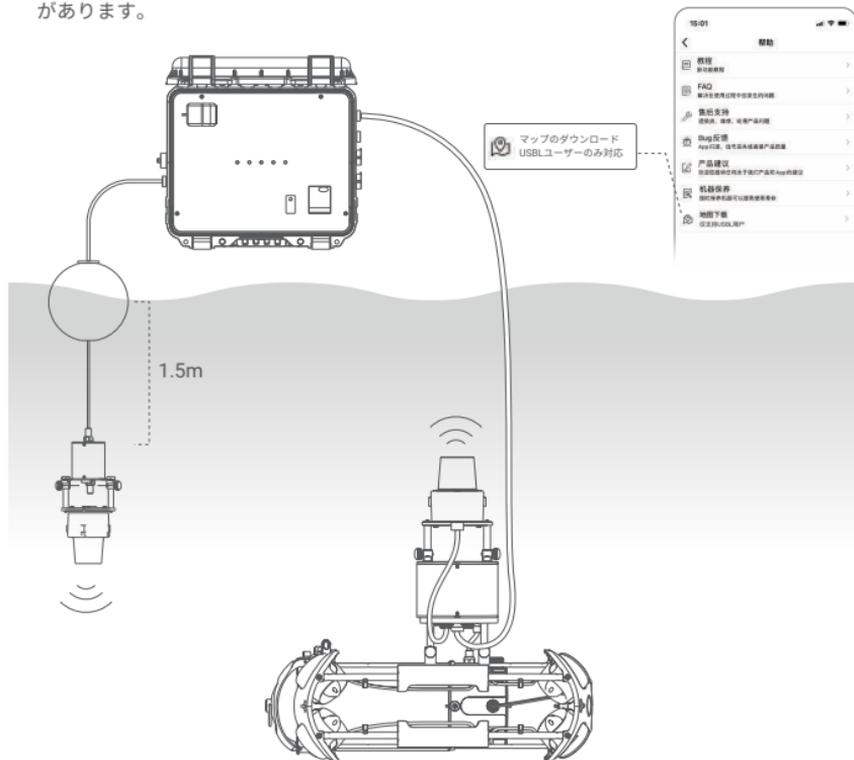
4. ①レーバとメインキャbinの下部ポートをケーブルで接続します。②メインキャbinの下部をレーバブラケットのベースに合わせ、予備のM3×8ネジでメインキャbinをレーバブラケットに取り付けます。



5. ①メインキャビンの上部ポートに接続する接続ケーブルアセンブリのプラグ（「本ポートはメインキャビンに接続」と表示されているプラグ）をメインキャビンの上部ポートに挿入し、②もう一方の端をアダプタボックスの左側にある「USBL」ポートに挿入することで、アダプタボックスとレシーバの設置が完了となります。



5. ROVを起動させた後、操作を開始することができます。USBL測位機能はアプリで制御することができます。また、ご使用前に、アプリからオフラインマップをダウンロードする必要があります。



▲注意：レシーバは水中1.5m程度の深さに設置してください。

# 仕様

メインキャビンのサイズ	100×72×62mm
レシーバブラケット+カウンターウェイトのサイズ	127×59×74mm
トランスミッターブラケットのサイズ	127×53mm
メインキャビンの重量	249g
レシーバブラケット+カウンターウェイトの重量	206g
トランスミッターブラケットの重量	65g
動作温度	-10°C ~ 45°C
メインキャビンの潜水深度	1~1.5m

# 注

1. 本キットは現在、CHASING M2 PRO ROV専用となっており、Chasingドッキングステーションとアダプタボックス（コントロールコンソール）と併用する必要があります。ドッキングステーションとアダプタボックス（コントロールコンソール）の詳細な手順については、それぞれのユーザーマニュアルをご参照ください。
2. Chasing USBLキット測位システムのインストールと接続は、必ずROVとアダプタボックスの電源をオフの状態してから行ってください。
3. 測位機能を利用するには、**まずアプリでオフラインマップをダウンロードする必要があります。**
4. CHASING USBLキットは、ご使用前にアプリでキャリブレーションを行う必要があります。ご使用時には、ROVに遮られて音響波信号の送信に影響を与え、不正確な測位が行われないよう、水中でのトランスミッタの向きを観察してください。
5. テザーフロートから受信モジュールまでのテザーケーブルの長さを1.5mとした場合、レシーバが水中で約1.5mの深さで動作し、正確な測位結果を得ることができます。
6. ご使用前に本体を点検し、ポートが乾いており清潔であることをご確認ください。塩分や水分は、ポート腐食の原因となります。ポート内に水が溜まっている場合は、真水で洗い流し、ペーパータオルやコットンなどで水分を吸い取ってください。

## CHASING

[www.chasing.com](http://www.chasing.com)

[support@chasing-innovation.com](mailto:support@chasing-innovation.com)

この内容は予告なく変更される場合があります。

最新ユーザーマニュアルは、[www.chasing.com](http://www.chasing.com) から入手いただけます。