CHASING DORY EXPLORE

Dive, Explore, and Enable More Functions



User Manual

V1.0

Table of Contents

Disclaimer · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	01
CHASING DORY EXPLORE ROV·····	02
Buoy · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	03
Reel (with Cable)·····	03
Bluetooth Controller · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	04
Remote Controller Stand.	05
Installation and Connection · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	05
Install the Remote Controller Stand · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	05
Install the Metal Detector Battery · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	06
Install the Metal Detector and Mesh Pocket to the ROV \cdots	07
Download and Install CHASING GO2 App·····	07
Connect the ROV, Buoy and Reel · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	08
Power-on [.]	08
Wi-Fi Connection · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	08
Connect the Bluetooth Controller · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	09
Unlock the motor, start the metal detector, and begin operation.	09
Introduction to App Camera Screen · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	10
Video and Image Download· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	11
Navigation Posture	12
Charging Guidance	12
Specification Parameters · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	13
Maintenance and Precautions	14
Others	15
Support	15

Disclaimer

Please read this Disclaimer carefully before using CHASING DORY EXPLORE. By using the product, it shall be deemed as the approval and acceptance of all contents of this disclaimer.

CHASING will not assume any compensation liability for personal injury and property loss (including direct & indirect losses) caused by the following reasons during using this product:

- 1. Damages caused by the operator operating in poor physical or mental condition .
- Personal injury and property loss caused by the subjective intention of the operator.
- 3. Compensation for any damage arising from accidents.
- Failure to follow the correct guidance of this Manual to assemble or operate the product.

5. Other damage caused by improper operation of the ROV due to self-modification or using non-CHASING accessories/parts.

 Damages caused by using products not manufactured by CHASING or imitated on the products of CHASING.

7. Compensation for damages caused by operation error or subjective judgment error of the operator.

 Poor operation caused by natural wear, corrosion, wire aging and other problems of the ROV.

9. Failure to contact and return the ROV even after the ROV sounds a low battery level warning.

 Damage caused by putting the ROV into the water while knowing that it is in an abnormal state (such as obvious failure of main components, obvious defects or missing accessories).

11. Damage caused by the ROV entering sensitive waters such as military management zone and open sea area without official permission.

12. The ROV running in the water with poor quality (such as violent storm, roaring waves, muddy sediment).

 Uncontrollable conditions encountered by the ROV, such as violent collision, tsunami, and swallowed by underwater creature.

14. Any damage caused by infringement of any image data obtained by the operator using the ROV.

15. Other losses not covered in the scope of responsibilities of CHASING.

CHASING DORY EXPLORE ROV

CHASING DORY EXPLORE is a miniature underwater metal detection drone designed for travelers. It is portable and can be held in one hand. Equipped with 1080p full HD lens, it can dive up to 15 m. Based on the advanced technology of CHASING GLADIUS MINI and the design of 5-propeller structure, it is 65% smaller in size and 56% lighter in weight, easy to operate, enabling plug-and-play. The exclusive App comes with 19 built-in image filters and quick video editing, helping you share the images or videos through your WeChat Moments. It is a great companion for your family and friends on field trip.

As a mini robot for exploring underwater treasures, it is equipped with a high-precision metal detector, a flexible mesh pocket, and a reel which is easy to operate and store. With its compact design and remote controller function, it can unveil the secrets of the deep sea and provide a stable and efficient underwater treasure hunting experience.



Buoy

The buoy is used to provide Wi-Fi signal, allowing the mobile phone to connect with the ROV through Wi-Fi, control the ROV in real time, and transmit back the captured images. It is compact and portable.



- 1. Breathing light
- 2. Tether cable connector

Reel (with Cable)

The reel comes with cable, easy to operate and store. It is used to connect the ROV to the buoy and to start the ROV.



- 1. Reel cable plug
- 2. Reel body
- 3. Tether cable (14.5m)

Bluetooth Controller





1. Power switch button: Turn on/off the remote controller.

2. Return button: Press it to enable/disable the Return function, or press and hold it to reset the return point.

3. Bluetooth indicator: If flashing, the Bluetooth is not connected; if steady on, it is connected.

4. Battery level indicator: Indicate the current battery level of the remote controller.

5. Lock button: Unlock/lock the ROV; after unlocking, you can control the DORY EXPLORE.

6. Safety buckle: Attached a safety rope to prevent the remote controller from falling.

7. Left stick: Control the navigation of the ROV; refer to the navigation posture for specific operations.

 Right stick: Control the navigation of the ROV; refer to the navigation posture for specific operations.

Camera/Video switching button: Press it to switch between Photo/Video modes.
 Photo/Video button: Press it to take a photo, or press and hold it to start/stop recording.

11. Right thumb wheel: Adjust the pitch angle of the ROV.

12. Left thumb wheel: Turn on/off the floodlight.

13. Micro USB port: Charging port.

ΕN

Remote Controller Stand



1. Mobile phone/tablet holder: Support the fixed mobile device size of 5 to 10.5 inches.

2. Adjustable nut a: Fix the holder position.

3. Adjustable nut b: Fix the strut position.

4. Adjustable nut c: Fix the entire stand, and make it easy to quickly disassemble the stand.

5. Built-in tool: Adjust the adjustable nut b; it is stored in the stand rod, and can be removed from the rod through the protruding points on both sides.

Installation and Connection

Install the Remote Controller Stand

1. Insert the stand into the mounting slot on the back of the remote controller.



2. Fix it with M5*8 screws.



3. Remove the nut from the back of the phone/tablet holder.



4. Snap the stand onto the phone/tablet holder and screw on the nut.



5. Put the mobile phone/tablet; the mobile phone/tablet can be turned by multiple angles.



Install the Metal Detector Battery

1. Remove the laminating film off the battery to make the battery work normally.



Open the metal detector compartment cover counterclockwise, install the battery in the correct direction of the positive and negative poles marked in the compartment, and then tighten the cover clockwise.



* Caution:

 Pay attention to the direction of the positive and negative poles of the battery, and install the battery correctly according to the positive and negative pole markings in the battery compartment, so as not to damage the ROV or cause battery problems.

2. Tighten the metal detector compartment cover and make sure it is tightly closed.

3. After installing the battery, check whether the power supply of the metal detector can be turned on properly. Press and hold the power switch to ensure that the detector can be turned on normally.

4. If the switch light of the metal detector lights up, the battery is successfully installed and ready for use.

Install the Metal Detector and Mesh Pocket to the ROV

1. Align the retaining buckle of the metal detector with the slot at the bottom of the ROV and install it in place, ensuring that the metal detector is securely connected to the ROV.



Insert the large and small retaining buckles into the metal detector in turn, and fix the attached mesh pocket on the installation slot of the metal detector, ensuring that the mesh pocket is firmly installed and can be used for underwater salvage.



Download and Install CHASING GO2 App

CHASING GO2 App: (applicable to iOS 9.0/Android 5.0 and later) Scan the QR code below to download or visit iOS App Store/ GooglePlay to download.



Connect the ROV, Buoy and Reel

 Pull out the cable plugs at both ends of the reel and insert them into the ports of the ROV and buoy respectively, and tighten the fastening nut clockwise.
 Connect the ROV to the buoy and unreel the cable completely. At this moment, the green light of the buoy flashes slowly.



* Caution:

1. Check whether the O-ring on the tether cable connector is dropped or damaged. If yes, replace it in time. Make sure the tether cable connector is dry before inserting it into the ROV/buoy.

2. When you need to retract the cable, rotate the reel clockwise to retract it.

Check whether the green light of the buoy is flashes slowly. Slow flashing indicates that the buoy is connected to the ROV and in standby mode.

6 Power-on

Once the ROV is connected to the buoy, it will turn on automatically. The two LED lights of the ROV light up briefly, accompanied by two self-check sounds, and the breathing lights of the ROV and the buoy will flash green at a constant speed, indicating that the ROV has started normally.

Wi-Fi Connection

1. Open your phone or tablet and enter the Wi-Fi settings screen.

2. Search for the Wi-Fi Network named Dory_XXXXX and click Connect.

3. Enter the Wi-Fi password "12345678" to complete the connection. After successfully connection, your phone will show a prompt.

	_	
China Mobile P		
< Setting	WLAN	
WLAN		A7
Dory_xxxxxx Encrypt		? .
xxxxxxxxxxx Encrypt		÷,

8 Connect the Bluetooth Controller

 First, enable your phone's Bluetooth, then turn on the Bluetooth controller switch, the Bluetooth indicator will flash, and the battery indicator will be steady on.
 Open the CHASING GO2 App and enable the Bluetooth permission. The Bluetooth controller connection screen will pop up automatically in the App. Select the name of the Bluetooth controller and click Select. After successful connection, the Bluetooth indicator on the Bluetooth controller will be steady on.

After confirming the successful connection, you can use the Bluetooth controller to control the ROV.



Unlock the motor, start the metal detector, and begin operation.

1. Press and hold the power switch of the metal detector. If the metal detector indicator lights up, it indicates that the metal detector has been started.

2. Put the ROV and the metal detector into the water together.

3. Open the CHASING GO2 APP on your phone and wait for the APP to prompt that the ROV is connected.

4. Click the "Unlock Motor" button in the Bluetooth Controller to unlock the thruster of the ROV.

5. The metal detector will start working and scan the underwater environment in real time. When a metal object is detected, the metal detector light will flash. The user will see the light flashing on the image transmission screen, indicating that the ROV will use the mesh pocket to salvage the discovered metal object.

6. Use the APP or Bluetooth controller to control the movement of the ROV and start an underwater treasure hunt. You can control the ROV to move forward, backward, upward and downward, as well as adjust the pitch angle to view the underwater conditions from different angles through the APP or the controller.





Introduction to App Camera Screen

Open the App. When the successful connection is shown in the lower left corner, click the Start button in the lower right corner to enter the App control screen. As shown in the figure below, click the button below the screen to unlock the motor, and control the ROV by sliding the virtual stick on the screen.



▲ To optimize the user experience, the App is constantly being updated, with some changes in screen and functionality.

Device Connected
 Controller
 X

1. You can define the operation mode in the APP.

2. You can define the acceleration curve of the virtual stick or controller in the APP.



3. You can perform the calibrations for CHASING DORY EXPLORE in the APP.



Video and Image Download







2 Open the image/video to be downloaded in the Gallery, click the Download button, and the image/video will be directly saved to the Pictures of your phone/tablet.



Navigation Posture

The ROV has 8 states in total: Float, Dive, Turn Left, Turn Right, Forward, Backward, Head Down, and Head Up. The navigation posture is related to the virtual stick control as follows.

ROV (direction)	Virtual Stick (Mode 2)	Virtual Stick (Mode 1)	Defined Virtual Stick
Float/Dive	Left Stick Up/Down	Right Stick Up/Down	Support Customization
Tum Left / Turn Right	Left Stick Left/Right	Left Stick Left/Right	Support Customization
Forward / Backward	Right Stick Up/Down	Left Stick Up/Down	Support Customization
ROV (direction)	Virtual Stick (Mode 2)	Virtual Stick (Mode 1)	Defined Virtual Stick
Head Up/Down	Slide Up/Down	Slide Up/Down	

CHASING GO2 APP is set as Mode 1 by default. You can switch to Mode 2 or define it in the Settings.

Charging Guidance

The ROV: After the ROV is plugged into the power adapter, the indicator of the power adapter lights up red, and the ROV is charged normally; when the indicator turns green, the charging is completed. After charging, please unplug the adapter timely.

▲ The buoy has no batteries and does not need to be charged.



Bluetooth Controller: Use a data cable to charge the remote controller through the Micro USB port, with an input voltage of 5V. It takes about 1 hour to fully charge. When charging the remote control, the Bluetooth indicator keeps flashing and the battery level indicator will show the current level.

A Notes: ① The indicator status can only be checked by turning on the remote controller switch during charging.

0 To keep the remote controller battery in the best status, please fully charge the remote controller every 3 months.



Specification Parameters

ROV

Size	247*188*92mm
Weight	≈1.1kg
Max. depth	15m
Battery life (please refer to the APP' prompt for actual diving time)	Max. battery life: 4 hours (no light turned on in standing water environm ent); Min. battery life:35 min (at full throttle)
Battery	≥ 300 cycles (SOC: no less than 80%)
Working temperature	-10~50°C

Buoy

Size	φ130*80mm
Weight	160g
Storage	16G
Maximum Wi-Fi distance	15m

Charger

Power	12.6V/1.8A
ROV charging time	3h

Camera

CMOS	1/2.9" CMOS
Aperture	F1.6
Focus range	1m~∞
ISO range	100-3200
Field of view	100°
Max. image resolution	2M(1920*1080)
Image format	JPEG
Video resolution	FHD:1920*1080 30fps
Max. video bit rate	4M
Video format	MP4

Sensor

IMU	Three-axis gyroscope/ accelerometer/compass
Depth sensor	<±0.5m
Temperature sensor	<±20

LED Floodlight

Radiance	2*250LM
Color temperature	4500K-5000K
CRI	80

Metal Detector

Detection distance	RMB 1 coin 4 cm away
Current	35MA
Power	0.315MW
Frequency	3KHZ
Battery	9V battery
Detection mode	Light flashing
Withstand voltage	15m

Mesh Pocket

Size	Width: 9cm*8cm
Depth	8cm

Bluetooth Controller

Size (without mounting support)	162*109*63mm
Bluetooth protocol	4.0
Operating frequency	2.400-2.4835GHz
Battery	400mAh@3.7V
Battery life	5小时
Charging time	1 hour (5V USB charger)
Mobile phone / tablet holder	Max. available size: 10.5 inches

Maintenance and Precautions

Navigation Safety













Navigate in sea area

Navigate in calm water

Relatively clear water without dense seaweed

No dense radio or radar in the vicinity

Dive no more than 15 m deep

Buoy not further than 15m from the phone

2 Battery protection



Please do not drain the battery



Please charge when the SOC is

less than 25%

use the ROV with

the

accompaniment of their parents.



Keep the SOC at 50%-70% when idle.



temperature: -10°C to 60 °C

▲ Charge and discharge once every 3 months.

Other Precautions



Don't expose the ROV to direct sunlight when it is not in service, but keep it in a cool place or in a special box.



Check the connectors of the tail and tether cable of the ROY for water stains before and after using it. If yes, please wipe and dry them. Check whether the O-ring on the tether cable connector is fallen or damaged. If yes,

replace it in time.



Please clean the motor and blades with clean water in time after each

Others

- 1. Don't turn on the floodlight before entering water so as not to burn it out.
- 2. Replace rusty screws immediately;
- 3. After each use, wipe the ROV with duster cloth, make sure no water left into the tail socket, and then put it back to the storage bag;
- 4. Do not place heavy objects on the ROV to avoid damage;

5. Don't expose the ROV to direct sunlight when it is not in service, but keep it in a cool place or in a storage bag.

6. Don't idle the motor in the air for more than 2 min to avoid damage.

7. Don't forcibly scoop up objects that exceed the bearing capacity of the mesh pocket so as not to damage the ROV.

8. Don't put the remote controller into water or splash any liquid onto it to avoid damage.

9. If the remote controller stand and components are watered or damaged on appearance, they will not be warranted.

Support

1. For any questions or technical problems, please send email to CHASING After-sales Service Department or contact us through our official customer hotline.

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

2. Scan the QR code, follow our WeChat official account, and join the User Community

to get the user's guide, after-sales service, limited-time offer, and software update.



Scan and follow our official WeChat account to join the User Community

This Manual is subject to updating without prior notice. The latest version of User Manual is available from CHASING official website. https://www.chasing.com/zh/service-support-dory





潜拍,探索,玩出新花样



用户手册

V1.0

目录

免责申明 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	01
CHASING DORY EXPLORE 潜航器·····	02
浮标・・・・・	03
绕线器(含线) • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	03
蓝牙手柄 ••••••	04
遥控器支架・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	05
安装与连接 •••••••••	05
遥控器支架安装・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	05
金属探测仪安装电池・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	06
将金属探测仪及小网兜安装到机身・・・・・・・・・・・・	07
下载安装 CHASING GO2 App ·····	07
连接潜航器、浮标及绕线盘・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	08
开机 •••••	08
Wi-Fi连接·····	08
连接蓝牙手柄・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	09
解锁电机,启动金属探测仪,开始操作 ••••••	09
App相机界面介绍・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	10
视频与图片下载 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	11
航行姿态 ••••••	12
充电指导 • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	12
规格参数 • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	13
保养及注意事项・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	14
其他 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	15
支持	15

免责申明

任何用户在使用CHASING DORY EXPLORE潜拍无人机之前,请 仔细阅读本声明。一旦使用本产品,即视为对本声明全部内容的 认可和接受。

使用本产品时,因下列原因造成人身伤害,财产损失等(包括直接或间接损失),潜行创新不承担赔偿责任:

- 1. 操控员在身体或精神状况不佳的情况下使用,造成的损害。
- 2. 操控员的主观故意造成人身伤害,财产损失等。
- 3. 因事故发生而引起的任何有关损害的赔偿。
- 4. 未按本手册的正确引导对本产品组装或操控。
- 自行改装或更换非潜行创新生产的配件或零件,致使整个潜航器运行不良而 造成的其他损害。
- 6. 使用非潜行创新生产的产品或仿制潜行创新的产品,造成的伤害。
- 7. 操控员操作失误或主观判断失误造成的损害赔偿。
- 8. 潜航器自然磨损、朽蚀、线路老化等问题造成潜航器的运行不良。
- 9. 潜航器发出低电量警报仍不收回潜航器,导致潜航器失联。
- 10. 明知潜航器处于非正常状态【如主要部件发生明显故障、配件存在显而易见 的缺损或缺失】,仍强制入水,而造成的损害。
- 11. 未经官方许可,潜航器处于军事管理区、公海区域等敏感水域而造成的损害。
- 12. 在恶劣水质 (如狂风巨浪、泥沙浑浊) 下运行潜航器。
- 13. 潜航器遭遇激烈碰撞、海啸、生物吞食等不可控情况。
- 14. 操控员使用潜航器取得的任何影像资料,因侵权而发生的损害。
- 15. 其他不属于潜行创新责任范围内的损失。

CHASING DORY EXPLORE 潜航器

CHASING DORY EXPLORE是一款为旅行者设计的微型潜拍金属探测无人机。极 致便携,可单手掌握。搭载1080p全高清镜头,可下潜15米。传承潜蛟GLADIUS MINI的精湛工艺及5推进器结构设计,体积缩减65%,重量减轻56%。操作简单,即插即用。专属APP内置的19种图片滤镜和视频快速剪辑,助您一键分享至朋友 圈,是您家庭、朋友户外旅行的好伙伴。

作为探索水下宝藏的迷你型机器人,搭载高精度金属探测仪和灵活小网兜,新增 了简约易收纳的绕线器设计,以其紧凑设计和远程操控功能,揭开深海秘密,提 供稳定、高效的水下寻宝体验。



- 1. 摄像头
- 2. 补光灯
- 3. 呼吸灯
- 4. 推进器
- 5. 排水孔/排气孔
- 6. 浮力线接插口/充电口
- 7. 金属探测仪
- 8.小网兜
- 9.前铲
- 10. 固定扣(大)
- 11. 固定扣(小)
- 12. 金属探测仪安装支架





浮标

CN

浮标的功能是提供Wi-Fi信号,让手机可以通过Wi-Fi和潜航器连接,实时控制机器和返回拍摄画面,小巧便携。



1. 呼吸灯 2. 浮力线接插口

绕线器(含线)

简约易收纳的绕线器(含线)用于连接潜航器和浮标,并启动机器。



1. 绕线盘缆接插头

- 2. 绕线盘主体
- 3. 浮力线(14.5M)

CN

蓝牙手柄





- 1. 电源开关按键:开启/关闭遥控器电源。
- 2. 返航设置按键:短按启动/停止一键返航功能,长按重置返航点。
- 3. 蓝牙指示灯:闪烁未连接,常亮已连接。
- 4. 电量指示灯:显示当前遥控器电量。
- 5. 锁定按键:解锁/锁定潜航器,解锁后可操控DORY EXPLORE航行。
- 6. 安全扣:可附加安全绳使用,防遥控器掉落。
- 7. 左摇杆:控制潜航器的航行,具体操作参考航行姿态。
- 8. 右摇杆:控制潜航器的航行,具体操作参考航行姿态。
- 9. 拍照/录像切换按键:短按切换拍照/录像模式。
- 10.拍照/录像按键:短按拍照,长按开始/停止录像。
- 11.右拨轮:调节潜航器俯仰角。
- 12.左拨轮:开启/关闭补光灯。
- 13. Micro USB接口:充电口。

CN

遥控器支架



- 1. 手机/平板夹架:支持固定的移动设备尺寸为5寸-10.5寸。
- 2. 可调节螺母a:固定支架姿态。
- 3.可调节螺母b:固定撑杆姿态。
- 4. 可调节螺母c:用于固定整个支架,便于支架的快速拆装。
- 5.内置工具:用于调整可调节螺母b,收纳于支架杆内,可以通过两边凸出点将它从 支架杆内取出。

🖸 安装与连接

● 遥控器支架安装

1. 将支架插入到遥控器背面的安装槽里。



2. 用M5*8螺钉固定。



- 3. 取下手机/平板夹背面的螺母。

4. 将支架扣入到手机/平板夹上,

拧上螺母。

5. 放上手机/平板,支持多角度转动手机/平板。



② 金属探测仪安装电池

1. 撕掉电池塑封膜,确保电池能够正常使用。



 逆时针打开金属探测仪舱盖,将电池与金属探测仪舱内标识的正负极方 向正确安装,然后顺时针拧紧舱盖。



^{*}注意:

- 注意电池的正负极方向,请按照电池舱内的正负极标识正确安装,避免损坏设备或引发电 池问题。
- 2. 拧紧金属探测仪舱盖,并确保其紧密闭合。
- 在安装电池后,检查金属探测仪的电源是否可以正常开关:长按电源开关,确保设备可以 正常开启。
- 4. 确认金属探测仪开关灯亮起,表示电池已经成功安装并可以使用。

- CN
- 将金属探测仪的固定卡扣对准潜航器机身底部的卡槽安装到位,确保金 属探测仪与机身牢固连接,不松动。



将大固定扣、小固定扣依次套入金属探测仪,将随附的小网兜固定在金属探测仪的安装槽上,确保小网兜安装牢固,可以用于水下打捞。



④ 下载安装 CHASING GO2 App

CHASING GO2 App: (适用于iOS 9.0/Android 5.0及以上版本) 扫描下 方的二维码下载或者访问iOS App S tore/ GooglePlay进行下载。



⑤ 连接潜航器、浮标及绕线盘

- CN
- 将绕线盘两端的缆线插头同时拉出,分别插入到潜航器和浮标接口上, 顺时针拧好紧固螺母。
- 2. 连接好机器与浮标,并将线完全放出。此时浮标绿灯慢闪。



*注意:

- 检查浮力线接插头上的O型密封圈是否掉落或破损,如缺失或破损请及时更换;确保浮力 线接插头为干燥状态再插入潜航器/浮标。
- 2. 如果需要收回线缆,可通过顺时针旋转绕线盘进行收线。
- 3. 检查浮标的绿灯是否慢闪,绿灯慢闪表示浮标与无人机已连接并处于待机状态。

6开机

一旦潜航器和浮标连接好后,机器会自动开机。潜航器两个LED灯短暂亮起 并伴随着两次自检声响起,潜航器和浮标的呼吸灯会匀速闪烁绿灯,代表机 器正常启动。

1 Wi-Fi连接

- 1. 打开手机或平板设备,进入Wi-Fi设置界面。
- 2. 查找名为 "Dory_XXXXX" 的Wi-Fi网络, 点击连接。
- 3. 输入Wi-Fi密码"12345678",完成连接。连接成功后,手机会显示已连接提示。



⑧ 连接蓝牙手柄

CN

- 1. 首先打开手机蓝牙,然后打开蓝牙手柄开关,蓝牙指示灯闪烁,电量指示 灯常亮。
- 打开CHASING GO2 App, 允许开启蓝牙权限, App里自动弹出蓝牙手柄 连接界面,选择蓝牙手柄名称并点击选择,连接成功后蓝牙手柄的蓝牙 指示灯常亮,蓝牙手柄连接成功。
- 3. 确认连接成功后, 蓝牙手柄可用于操控潜航器。



9 解锁电机,启动金属探测仪,开始操作

- 长按打开金属探测仪的电源开关,金属探测仪指示灯亮起,表示金属探测仪已 启动。
- 2. 将潜航器与金属探测仪一同放入水中。
- 3. 打开手机上的 CHASING GO2 APP,等待APP提示已连接潜航器。
- 4. 点击蓝牙手柄中的"解锁电机"按钮,解锁潜航器的推进器。
- 金属探测仪将开始工作,实时扫描水下环境,当发现金属物品时,金属探测仪灯 光闪烁,用户从图传界面看到灯光闪烁,指示潜航器使用小网兜打捞发现的金 属物品。
- 6. 使用APP或蓝牙手柄控制无人机的移动,开始水下寻宝之旅。你可以通过APP 或手柄控制潜航器前进、后退、上浮、下潜,以及调整俯仰角度以查看不同角度 的水下场景。





App相机界面介绍

打开App,当左下角显示已连接时,点击右下角开始按钮进入App控制界面。 如下图所示,点击屏幕正下方的按钮来解锁电机,并通过滑动屏幕的虚拟摇杆 来操控机器。



▲为优化体验,软件App持续更新中,界面及功能均可能有细微改动。

1. 可在APP中自定义操作类型



CN

CN

2. 可在APP中自定义加速虚拟遥杆或手柄的加速曲线



3. 可在APP中进行CHASING DORY EXPLORE的各项校准

● 设备已连接		校准	
REC P/	<u></u>	加速度计	
Strate.	٠	深度	
C. Carlos Sand		水平校准	
÷	۰	传感器状态	
and the factor			

♥ 视频与图片下载

● 连接浮标Wi-Fi后,进入App,点击App主界面正下方图库。





2 在图库里打开需要下载的图片/视频,点击下载按钮,图片/视频会直 接保存到手机/平板的相册。



CN

₽航行姿态

潜航器总共有8个状态,上浮、下潜、左转、右转、前进、后退、低头、抬头,航行姿态与虚拟摇杆控制的关系如下:

潜航器(方向) 虚拟摇杆(美国手) 虚拟摇杆(日本手) 虚拟摇杆自定义 上浮/下潜 左揺杆ト/下 右摇杆上/下 支持自定义 6 -----4000 =(-左转/右转 左摇杆左/右 左摇杆左/右 支持自定义 4000 20 前进/后退 右摇杆上/下 左摇杆上/下 支持自定义 虚拟摇杆(美国手) 潜航器(方向) 虚拟摇杆(日本手) 虚拟摇杆自定义 抬头/低头 上下滑动 上下滑动

▲ CHASING GO2 APP中默认使用的模式是日本手,你可以在设置中切换成 美国手或自定义。

🖸 充电指导

潜航器:潜航器插上电源适配器后,电源适配器的指示灯亮红灯表示正常充电, 绿灯代表充电完成。充完电后,请及时拔掉适配器。

▲浮标不含电池,无需给浮标充电。



蓝牙手柄:使用数据线通过Micro USB接口为遥控器充电,输入电压为5V,完全 充满大概需要1小时。遥控器充电时,蓝牙指示灯持续闪烁,电量指示灯会显示 当前电量。

~IN

▲ 注:①充电时打开遥控器开关才可查看指示灯状态。

②为保持遥控器电池最佳状态,请确保每3个月对遥控器进行完全充电 一次。



🛛 规格参数

潜航器

尺寸	247*188*92mm
重量	\approx 1.1kg
最大深度	15m
续航时间(实际潜航时 间请以App提示为准)	最大续航:4小时(静 水环境中不开灯); 最短续航:35min (最 大油门)
电池	≥300 cycles (剩余 容量不低于80%)
工作温度	-10~50°C

浮标

尺寸	φ130*80mm
重量	160g
存储	16G
最大Wi-Fi距离	15m

充电器

功率	12.6V/1.8A
潜航器充电时间	3h

相机

CMOS	1/2.9" CMOS
光圈	F1.6
焦点范围	1m~∞
ISO范围	100-3200
视场角	100°
照片最大分辨率	2M(1920*1080)
照片格式	JPEG
视频分辨率	FHD:1920*1080 30fp
视频最大码流	4M
视频格式	MP4

传感器

IMU	三轴陀螺仪/加速度 计/罗盘
深度传感器	<±0.5m
温度传感器	<±2C

LED补光灯

亮度	2*250LM
色温	4500K-5000K
CRI	80

金属探测仪

探测距离	4cm外的1元硬币
电流	35MA
功率	0.315MW
频率	3KHZ
电池	9v电池
探测方式	灯光闪烁
耐压	15m

小网兜

尺寸	网宽9cm*8cm
网深	8cm

蓝牙手柄

尺寸(不含支架)	162*109*63mm
蓝牙协议	4.0
工作频率	2.400-2.4835GHz
电池	400mAh@3.7V
续航时间	5小时
充电时间	1小时(使用5VUSB 充电器)
手机/平板夹	最大支持10.5英寸

🖻 保养及注意事项

1 航行安全



)	$\left(\right)$
	\bigcirc
ļ	

平稳水域航行







开阔海域航行

水质相对清晰 无密集海藻

周边没有密集 无线电、雷达

潜水不超过 15米

浮标不远离 手机15米

2 电池保护





电量低于 25%请充电



相池电量为 50%-70%



工作温度 -10℃~60℃

3 其他注意事项

▲ 每3个月充放电一次。



不使用时,勿将机 器放阳光下暴晒, 存放阴凉处或专 用箱内。



儿童需要在家长的 陪同下使用潜拍 无人机。



使用前后检查潜航器 尾部和浮力线的接插 头是密有水渍,如有 浮力线接插导干;头上的O 型密封圈是否掉落或 破损,如有请及时更换。



每次使用后,请用 清水及时冲洗清 理电机和桨叶。

其他

CN

1.下水前,勿将潜航器补光灯打开,以免烧坏;

2.发现生锈螺钉应立即更换;

3.每次使用后,用抹布擦拭机身,确保尾部插口无水渍,然后放回至收纳包;
 4.勿在机器上放置重物,以免对机身造成损坏;

5.不使用时,勿将机器放在阳光下暴晒,请存放在阴凉处或收纳包内;

6.勿将电机在空气中空转2分钟以上,以免损坏电机。

7.请勿强行捞起超出网兜承重能力的物体,以免损坏潜航器设备。

8.请勿将遥控器放入水中或泼溅液体,以免设备损坏。

9.遥控器支架,遥控器部件进水或外观损坏不保修。

支持

1.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

 2.微信公众号二维码,扫码关注官微,加入用户社区,获取使用指南,售后服务,限时 优惠,软件更新。 CN



扫描关注官微 加入用户社区

本手册如有更新,恕不另行通知。 您可以在潜行官网查询最新版本《用户手册》 https://www.chasing.com/zh/service-support-dory

CHASING | www.chasing.com 创新 support@chasing-innovation.com 行

潜



潜水撮影、探索、新しい遊び方で楽しもう



カタログ

免責声明 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	01
CHASING DORY EXPLORE潜水艦 · · · · · · · · · · · · ·	02
ブイ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	03
巻線器(ワイヤーを含む)・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	03
ブルートゥースハンドル・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	04
リモコンスタンド・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	05
取り付けと接続・・・・・	05
リモコンスタンドの取り付け・・・・・・・・・・・・・	05
金属探知機にバッテリーを取り付ける ・・・・・	06
金属探知機と小型メッシュカブトを本体に取り付ける・・・	07
CHASING GO2 Appをダウンロードしてインストールする・	07
潜水艦、ブイ、ワイヤリールを接続する・・・・・	08
起動 •••••	08
Wi-Fi接続・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	08
ブルートゥースハンドルを接続する・・・・・・・・・・・	09
モーターのロックを解除し、金属探知機を 作動させ、操作を開始する・・・・・	09
App カメラインターフェイス概要 ・・・・・・・・・・・・・	10
ビデオと 画像ダウンロード ・・・・・・・・・・・・	11
航行姿勢・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	12
充電ガイド・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	12
仕様パラメータ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	13
お手入れとご注意事項 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	14
その他・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	15
サポート・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	15

免責声明

J٢

ユーザはCHASING DORY EXPLORE潜水撮影ドローンを使用す る前に、この声明をよく読んでください。本製品を使用すると、本声 明の全ての内容を承認し、受け入れるとみなされます。

この製品を使用する際に、以下の理由により人身傷害、財産損失など(直接 的又は間接的な損失を含む)を引き起こした場合、潜行革新は責任を負い ません:

- 1.オペレーターが身体的又は精神的状態の悪い状態で使用することによって引き起こ される損害。
- 2.オペレーターの主観的な故意による人身傷害、財産損失など。
- 3.事故によるいかなる損害に関する補償。
- 4. このマニュアルの正しい指示に従って本製品の組み立て又は取り扱いを行っていない。
- 5. 潜行革新以外で製造された部品又はパーツの自ら改造又は交換により潜水艦全体の不具合によるその他の損傷。
- ・潜行革新以外で製造された製品を使用し、又は潜行革新を模倣した製品を使用する ことによる損害。
- 7.オペレーターの操作ミス又は主観的な判断のミスによる損害に対する補償。
- 8.潜水艦の自然磨耗、腐食、配線の老化などの問題による潜水艦の運行不良。
- 9.潜水艦は低電力警報を発しても潜水艦を回収せず、潜水艦の行方不明を招いた。
- 10.潜水艦が正常でない状態【例えば、主な部品に明らかな故障が発生し、付属品に明らかな欠損又は不足が存在するなど】にあることを知りながら依然強制的に浸水させたことによる損傷。
- 11.正式な許可を得ずに潜水艦が軍事管理区域、公海区域などの敏感な水域にあることによる損害。
- 12.劣悪な水質(荒れ狂う風、濁った泥など)で潜水艦を運行する。
- 13.潜水艦は激しい衝突、津波、生物の飲み込みなどの制御不能な状況にあう。
- 14.オペレーターによる潜水艦の使用によって得られたいかなる映像資料の権利が侵害 されることによる損害。
- 15.潜行革新の責任範囲外のその他の損失。

CHASING DORY FXPI ORF 潜水艦

CHASING DORY EXPLOREは旅行者のために設計されたマイクロ潜水撮影金属 探知ドローンです。きわめて便利で、片手で持つ可能です。1080pフルHD レンズを 搭載し、15メートルの潜水が可能です。潜蚊GLADIUS MINIの優れた技術と5推進 器の構造設計を伝承し、体積は65%削減され、重量は56%軽減されました。シンプ ルな操作、プラグアンドプレイ。専用APPに内蔵された19種類のフォトフィルタとビ デオクリップを使用すると、モーメンツにワンクリックで共有できるようになり、家 族や友人のアウトドア旅行の良いパートナーです。

水中の宝物を探索するミニロボットとして、高精度の金属探知機と柔軟な小型メ ッシュカブトを搭載し、コンパクトなデザインと遠隔操作機能を備えたシンプルで 収納しやすい巻線器デザインを追加し、深海の秘密を明らかにし、安定した効率的 な水中宝探し体験を提供します。



- 1. カメラ
- 2. 補光灯
- 3. 呼吸ライト
- 4. スラスター
- 5. 排水穴/排気穴
- 6. 浮力線コネクタ/充電ポート
- 7. 金属探知機
- 8. 小型メッシュカブト
- 9. フロントシャベル
- 10. 固定バックル(大)
- 11. 固定バックル(小)
- 12. 金属探知機取り付けスタンド





ブイ

J٢

ブイの機能はWi-Fi信号を提供することで、携帯電話はWi-Fiを介して潜水艦と 接続し、リアルタイムで機械を制御し、撮影画面に戻り、小型で持ちやすいです。



1. 呼吸ライト

2. 浮力線コネクタ

巻線器(ワイヤーを含む)

シンプルで収納しやすい巻線器(ワイヤーを含む)は潜水艦とブイをつなぎ、機 械を始動させるために用いられます。



- 1. ワイヤリールケーブル接続プラグ 2. ワイヤリール本体
- 3. 浮力線(14.5M)

ブルートゥースハンドル





- 1.電源スイッチボタン: リモコンの電源をオン/オフにします。
- 2.帰還設定ボタン:短く押すとワンタッチ 帰還機能を開始/停止し、長く押すと帰還点を リセットします。
- 3.ブルートゥースインジケーターランプ: 点滅の場合、接続されていないことを意味し、 常時点灯は接続されたことを意味します。
- 4. バッテリー残量インジケーターランプ: 現在のリモコンのバッテリー残量を表示します。
- 5.ロックボタン: 潜水艦のロックを解除/解除し、ロックを解除すると DORY EXPLOREの 航行を操作できます。
- 6.安全バックル:リモコンが落ちないように安全ロープとともに使用できます。
- 7. 左スティック: 潜水艦の航行を制御し、具体的な操作は航行姿勢を参考にします。
- 8. 右スティック: 潜水艦の航行を制御し、具体的な操作は航行姿勢を参考にします。
- 9.写真撮影/ビデオ録画切り替えボタン:短く押すと写真撮影/ビデオ録画モードを切り 替えます。
- 写真撮影/ビデオ録画ボタン:短く押すと写真を撮影し、長く押すと録画を開始/停止 します。
- 11. 右ダイヤル: 潜水艦のピッチ角を調整します。
- 12. 左ダイヤル: 補光灯をオン/オフにします。
- 13. Micro USBインターフェイス: 充電ポート。

リモコンスタンド



- 1.携帯電話/タブレットクランプ:5インチ-10.5インチサイズの固定モバイルデバ イスに対応します。
- 2. 調節可能なナット a:スタンド姿勢を固定します。
- 3. 調節可能なナット b: サポートロッド姿勢を固定します。
- 4.調節可能なナット c: スタンド全体を固定するために使用され、スタンドの
 迅速な取り外しを容易にします。
- 5.内蔵ツール: 調節可能なナット b を調整するために使用され、スタンドの杆内 に収納され、両側の出っ張りポイントを介してスタンドの杆から取り外すこと ができます。

🖸 取り付けと接続

● リモコンスタンドの取り付け

1. スタンドをリモコン裏面の取付溝に差し込



2. M5*8ネジで固定します。



3.携帯電話/タブレットクリップの背面にあるナ 4.スタンドを携帯電話/タブレッ

ットを取り外します。



トクリップに固定し、ナットをね じ込みます。

JP



5.携帯電話/タブレットを置き、携帯電話/タブレットの多角的な回転をサポートします。



② 金属探知機にバッテリーを取り付ける

1.バッテリーのプラスチックフィルムを取り外し、バッテリーが正常に使用できることを確保します。



2.金属探知機のキャビンカバーを反時計回りに開き、バッテリーを金属探知機のキャビンに標識されるプラスマイナス極方向に正しく取り付けてから、時計回りにキャビンカバーを締めます。



* ご注意:

バッテリーのプラスマイナス極方向に注意し、機器を損傷したり、電池の問題を起こさないように、電池セル内のプラスマイナス極の標識に従って正しく取り付けてください。
 2.金属探知機のキャビンカバーをしっかりと締め、しっかりと閉じていることを確保します。

バッテリーを取り付けた後、金属探知機の電源が正常にオンになっていることを確認し、電源スイッチを長押しして、機器が正常に起動できることを確保します。
 4.金属探知機のスイッチライトが点灯していることを確認し、バッテリーが正常に取り付

けられ、使用可能であることが示されます。

③金属探知機と小型メッシュカブトを本体に取り付ける

1.金属探知機の固定バックルを潜水艦本体底部のスロットに合わせて取り付け、 金属探知機と本体が緩まなく、しっかりと接続されていることを確保します。



2.大きな固定バックル、小さな固定バックルを金属探知器に順番に入れて、付属の 小型メッシュカブトを金属探知器の取付溝に固定し、小型メッシュカブトがしっかり と取り付けられることを確保し、水中の引き揚げに使用できます。



CHASING GO2 App をダウンロードしてイン ストールする

CHASING GO 2 App: (iOS 9.0/Android 5.0以上のバージョンに 適用)の下部のQRコードをスキャン してダウンロードするか、iOS App Store/ GooglePlayにアクセスして ダウンロードします。



⑤ 潜水艦、ブイ、ワイヤリールを接続する



* ご注意:

1. 浮力ワイヤプラグの 0型シールリングが落下し、又は破損していることを確認し、紛失 又は破損している場合は交換してください。浮力ワイヤプラグが乾燥状態にある場合に潜 水艦/ブイに差し込かれることを確保します。

2.ケーブルを回収する必要がある場合は、ワイヤリールを時計回りに回転させてケーブル を回収できます。

3.ブイの緑色のライトがゆっくりと点滅しているかどうかを確認し、緑色のライトがゆっ くりと点滅すると、ブイがドローンに接続されてスタンバイ状態になっていることを示し ます。

6 記動

潜水艦とブイが接続されると、マシンは自動的に起動します。潜水艦の2つ のLEDライトが短時間点灯し、日つ2回のセルフチェック音が鳴り、潜水艦 とブイの呼吸ライトが一定速度で緑色に点滅し、マシンが正常に作動して いることを示します。

Wi-Fi接続

1.携帯電話又はタブレット機器を開き、Wi-Fi設定画面に入ります。

2.「Dory XXXXX」という名前のWi-Fiネットワークを探して、接続をクリックします。 3. Wi-Fiパスワード「12345678」を入力し、接続を完了します。接続に成功すると、携 帯電話に接続済みのメッセージが表示されます。



⑧ブルートゥースハンドルを接続する

1.最初に携帯電話のブルートゥースをオンにしてから、ブルートゥースハンドルス イッチをオンにすると、ブルートゥースインジケーターランプが点滅し、バッテリー 残量インジケーターランプが常に点灯します。

2. CHASING GO2 Appを開き、ブルートゥースのアクセス許可の開きを許可し、APP には、自動的に ブルートゥースハンドルの接続インタフェースがポップアップされ、 ブルートゥースハンドル名を選択し、選択をクリックして、接続が成功した後、ブル ートゥースハンドルのブルートゥースインジケーターランプは常に点灯し、ブルート ゥースハンドルの接続に成功しました。

3.接続が成功したことを確認した後、ブルートゥースハンドルは潜水艦を操作する ために使用されます。



⑤ モーターのロックを解除し、金属探知機を作動させ、 操作を開始する

1. 長く押すと、金属探知機の電源スイッチをオンにし、金属探知機のインジケータ ーランプが点灯することは、金属探知機が作動していることを示します。

2. 潜水艦を金属探知機と一緒に水中に入れます。

3.携帯電話のCHASING GO2 APPを開き、潜水艦が接続されたことを知らせる APPのメッセージが表示されることを待ちます。

4.ブルートゥースハンドルの「モーターのロックを解除」ボタンをクリックして、潜水 艦のスラスターのロックを解除します。

5.金属探知機が作動し始め、水中環境をリアルタイムでスキャンし、金属製品が見 つかると、金属探知機のライトが点滅し、ユーザはチャートインターフェースからラ イトが点滅するのを見て、潜水艦に、小型メッシュカブトを使用して発見された金属 製品を引き揚げるよう潜水艦に指示します。

6. APPや ブルートゥースハンドルを使用してドローンの動きをコントロールし、水中の宝探しを始めましょう。APP又はハンドルを使って潜水艦の前進、後退、浮上、下潜を制御し、ピッチアングルをコントロールし、ピッチ角度を調整して異なる角度の水中シーンを観察することができます。





App カメラインターフェイス概要

Appを開き、左下に接続されていることが示されたら、右下のスタートボタンをクリ ックしてAppコントロール画面に入ります。下図のように、画面直下のボタンをクリ ックしてモーターのロックを解除し、画面の仮想スティックをスライドさせてマシン を操作します。



- ▲体験を最適化するために、ソフトウェアAPPアプリは継続的に更新されており、 インターフェースや機能は細かく変更される場合があります。
- 1. APPで操作タイプをカスタマイズできます



2. APPで仮想スティック又はハンドルを加速させる加速カーブをカスタマイズできます



3. APPで CHASING DORY EXPLOREの各チェックを行う

₩ビデオと 画像ダウンロード

🕕 ブイのWi-Fiを接続した後、App に入り、Appのメインインター フェイスのすぐ下にあるギャラリーをタップします。





2 ギャラリーからダウンロードしたい画像/動画を開き、ダウンロードボ タンをクリックすると、画像/動画は携帯電話/タブレットのアルバム に直接保存されます。



₿航行姿勢

潜水艦は全部で8つの状態があり、浮上、下潜、左旋回、右旋回、前進、後退、頭 下げ、頭上げ、航行姿勢と仮想スティック制御の関係は次の通り:

潜水艦(方向)	仮想スティック (モード2)	仮想スティック (モード1)	仮想スティック のカスタム
浮上/下潜	左スティック上/下	右スティック上/下	カスタマイズに対応
* (000) *			
左旋回/右旋回	左スティック左/右	左スティック左/右	カスタマイズに対応
前進/後退	右スティック上/下	左スティック上/下	カスタマイズに対応
*			
潜水艦(方向)	仮想スティック (モード2)	仮想スティック (モード1)	仮想スティック のカスタム
頭上げ/頭下げ	上下にスライドさせる	上下にスライドさせる	
+	0	0	

▲ CHASING GO2 APPでデフォルトで使用されるモードはモード1で、設定 でモード2又はカスタムに切り替えることができます。

🖸 充電ガイド

潜水艦: 潜水艦を電源アダプターに差し込むと、電源アダプターのインジケータ ーランプが赤く点灯して、正常充電を示し、緑色のランプは充電完了を示します。 充電が完了したら、アダプターを速やかに抜いてください。

▲ブイにはバッテリーが含まれていないため、ブイを充電する必要はありません。



ブルートゥースハンドル: データケーブルを使用して Micro USBポートを介して リモコンを充電し、入力電圧は5Vで、完全に充電するには約1時間かかります。リ モコンを充電すると、ブルートゥースインジケーターランプが点滅し続け、バッテ リー残量のインジケーターランプは現在のバッテリー残量を示します。

▲ 注意: ①充電時にリモコンスイッチをオンにすると、インジケーターラン プのステータスを見ることができます。

②リモコンのパッテリーを最適な状態に保つために、3ヶ月ごとにリモ コンを完全に充電してください。



🛛 仕様パラメータ

潜水艦

寸法	247*188*92mm
重量	≈1.1kg
最大深さ	15m
航続時間(実際の 潜航時間はAppの 指示に従う)	最大航続:4時間(静 水環境では点灯せ ず)、最短航続: 35 min (最大スロ ットル)
バッテリー	≥300 cycles (残り 容量は80%以上)
動作温度	-10~50°C

ブイ

寸法	φ130*80mm
重量	160g
ストレージ	16G
最大Wi-Fi距離	15m

充電器

パワー	12.6V/1.8A
潜水艦の充電時間	3h

カメラ

CMOS	1/2.9" CMOS
絞り	F1.6
フォーカス範囲	1m~∞
ISO範囲	100-3200
視野角	100°
写真の最大解像度	2M(1920*1080)
写真フォーマット	JPEG
ビデオ解像度	FHD:1920*1080 30fps
ビデオ最大ビットストリーム	M4
ビデオフォーマット	MP4

センサー

IMU	三軸ジャイロ/加速 度計/コンパス
深さセンサー	<±0.5m
温度センサー	<±20

LED補光灯

明るさ	2*250LM
色温度	4500K-5000K
CRI	80

金属探知機

探知距離	4cm 以外の1元硬貨
電流	35MA
パワー	0.315MW
周波数	3KHZ
バッテリー	9vバッテリー
探知方法	ライトが点滅する
耐圧	15m

小型メッシュカブト

寸法	メッシュ幅9cm * 8cm
メッシュの深さ	8cm

ブルートゥースハンドル

サイズ(スタンドを含まず)	162*109*63mm
ブルートゥースプロトコル	4.0
動作周波数	2.400-2.4835GHz
バッテリー	400mAh@3.7V
航続時間	5時間
充電時間	1時間(5VUSB充 電器を使用する)
携帯電話/タブレッ トクリップ	最大10.5インチに 対応

■ お手入れとご注意事項

安全な航行





航行する









広い海を航 行する

水質は比較的は 周辺に密集無線、 っきりしていて密度 レーダーはない の高い海藻 穏やかな海を はない

潜水は15メート ブイは携帯雷話 ルを超えない





▲ 3ヶ月ごとに1回充放電します。 その他の注意事項



バッテリーを使 い切らないでく ださい



バッテリー残量 が25% 未満の 場合に充電し てください



アイドル状態 の際にはバッ テリー残量を 50%~70%保つ



-10°C~60°C



ーッーとハトルノレー ドをすすぐために水 で洗い流してください。



使用しない場合には、 マシンを日光に当 てず、日陰や専 用箱に保管し



子供は保護者 の同伴で潜水 撮影ドローンを 使用する必要



その他

1.水に入る前に、焼損されないように潜水艦の補光灯をつけないでください。

- 2. 錆びたネジを発見した場合には、すぐに交換してください;
- 3.使用するたびに、本体を雑巾で拭き、尾部のコンセントに水がないことを確認し てから、収納バッグに戻します;

4.機体に損傷を与えないように、重いものをマシンに置かないでください
5.使用しない場合には、機械を日光にさらさないで、日陰やバッグに保管してくだ

5.使用しない場合には、機械を口元にどうさないで、口唇やハックに体育してくたさい;

6.モーターを損傷しないように、モーターを2分以上空気中で回転させないでください。

7.潜水艦機器を損傷しないように、耐荷重を超えるものは無理に持ち上げないで ください。

8.機器の損傷を防ぐため、リモコンを水に浸したり液体をはねかけたりしないでく ださい。

9. リモコンスタンド、リモコン部品が水浸し、又は外観が破損する場合、修理が保証 されません。

サポート

 不明な点や技術的な問題がございましたら、潜行アフターサービスにメールを送信する か、公式サイトの顧客ホットラインを通じて連絡してください。

電話サポート:400-667-6959

ご相談センター電子メールアドレス:support01@chasing-innovation.com--欧州 support02@chasing-innovation.com--亜州&大洋州

support03@chasing-innovation.com--南北米&アフリカ

2. WeChat公衆番号のQRコード、QRコードをスキャンして公式WeChatにフォローし、ユ ーザコミュニティに参加し、使用ガイド、アフターサービス、期間限定特典、ソフトウェア更新 を取得します。



QRコードをスキャンして 公式WeChatアカウントをフ ォロー ユーザコミュニティに参加する

本マニュアルは予告なく更新される場合があります。 潜行公式サイトで最新版『ユーザズマニュアル』を調べることができます https://www.chasing.com/zh/service-support-dory

