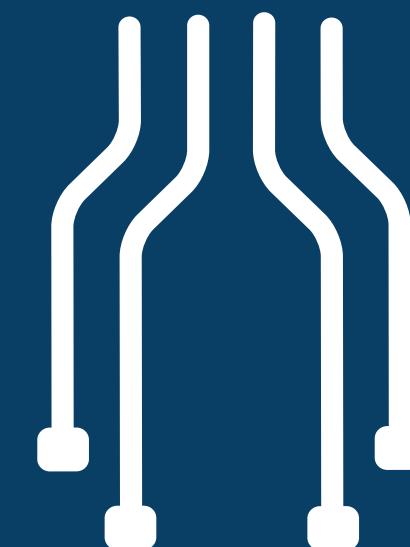


IAOYS

Guide d'utilisation

JELLYFISHBOT



Sommaire

[Sécurité et accompagnement](#)

[Contenu du carton](#)

[Vue d'ensemble - Jellyfishbot](#)

[Vue d'ensemble - Radiocommande](#)

[Batteries](#)

[Mise en marche](#)

[Mise en place du filet](#)

[Lancement du Jellyfishbot](#)

[Missions](#)

[Maintenance et reconditionnement](#)



Sécurité et accompagnement

Précaution



Le Jellyfishbot n'est pas adapté à une utilisation en atmosphère explosive ou avec des matériaux inflammables.

Batteries



Les batteries appartiennent à la catégorie Li-ion classe 9. Respectez toujours les réglementations en vigueur dans votre région lors de la manipulation des batteries lithium-ion.

Manipulation



La présence d'une personne est nécessaire pour la manipulation du Jellyfishbot. Soulevez toujours avec les jambes, en gardant le dos droit.

Contrôle



Ne laissez pas le Jellyfishbot sans surveillance, gardez toujours la radiocommande à proximité.

Charge



Ne pas charger le Jellyfishbot lorsqu'il est dans l'eau ou lorsqu'il est mouillé.

Protections



En cas de fuite d'hydrocarbures, utilisez un équipement de protection et éliminez les déchets conformément aux règles en vigueur dans votre région. Nettoyez toujours le Jellyfishbot après utilisation afin de réduire la pollution.



Précautions d'emploi batteries

A faire avec les batteries :

- Si possible, chargez vos batteries à l'extérieur.
- Conservez vos batteries à température ambiante.
- Branchez votre chargeur de batterie directement sur une prise secteur.
- Stockez et chargez les batteries loin de tout ce qui est inflammable.
- Surveillez votre batterie pour détecter toute odeur, changement de forme ou de couleur, fuite ou bruit étrange.
- Si vous remarquez l'une de ces conditions, cessez immédiatement de l'utiliser. Si vous pouvez le faire en toute sécurité, éloignez l'appareil de tout ce qui peut prendre feu etappelez les services d'urgence.
- Respectez les réglementations locales et les recommandations de sécurité lors du transport des batteries.

A ne pas faire avec les batteries :

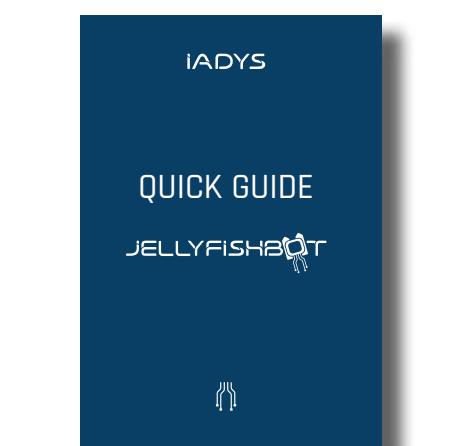
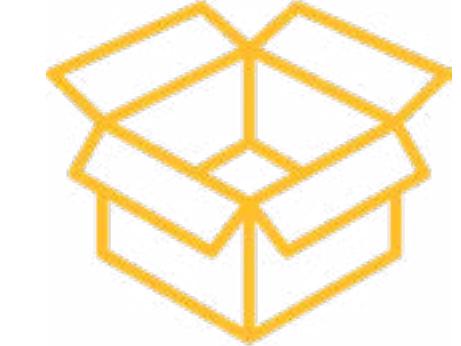
- Ne chargez pas vos batteries près des sorties et des points de sortie, y compris la porte de votre appartement, la porte de votre chambre et les fenêtres (en particulier près d'une fenêtre avec un escalier de secours).
- Ne chargez pas vos batteries dans votre chambre.
- Ne chargez pas vos batteries sur une surface autre que le sol.
- Ne placez pas vos batteries ou ne chargez pas en plein soleil.
- Ne chargez pas à l'aide d'une rallonge.

Elimination des batteries :

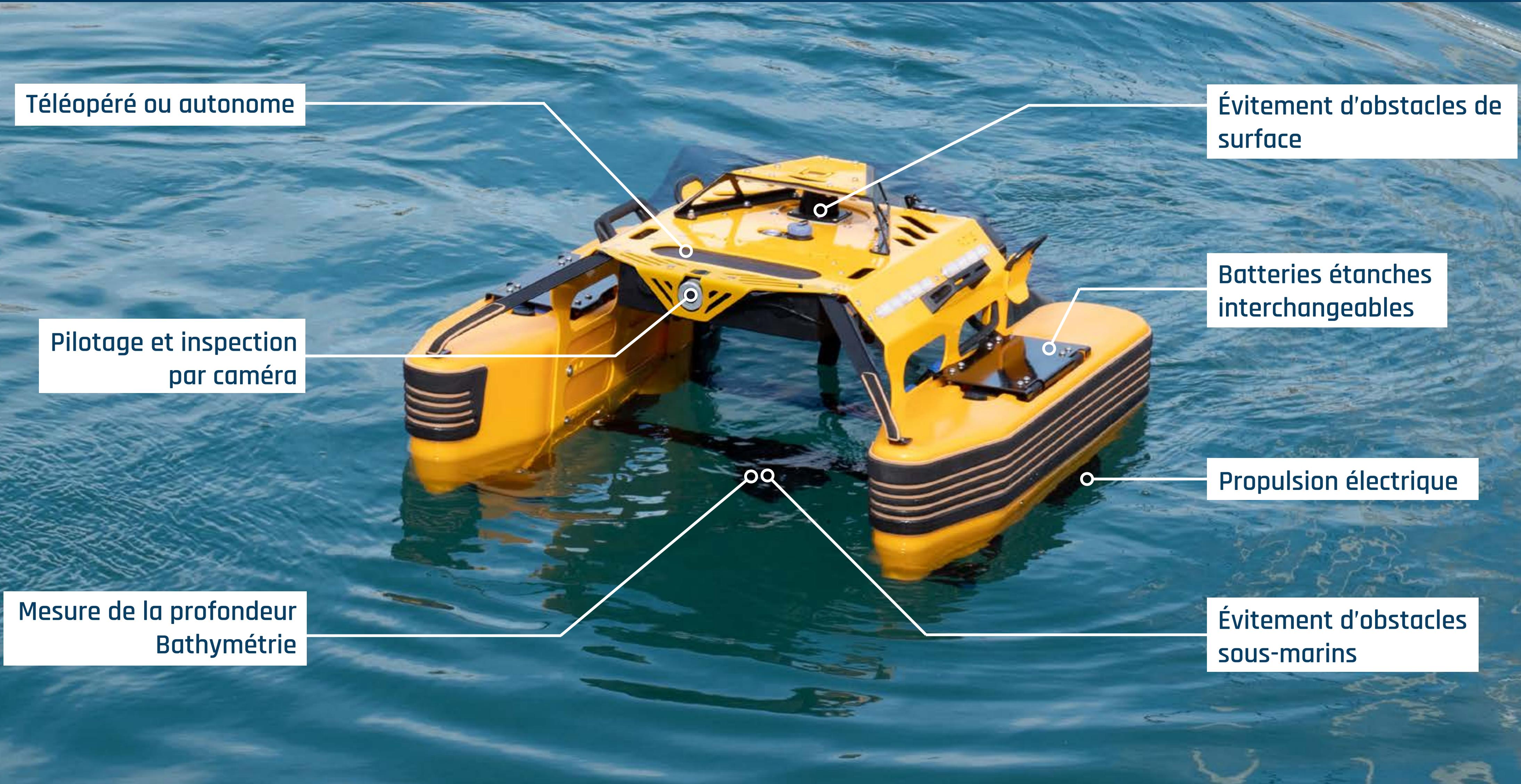
- Il est illégal de mettre des batteries au lithium à la poubelle ou au recyclage à la maison.
- Recyclez les batteries en les apportant à un site de collecte des déchets spéciaux.
- Emballez les batteries individuellement et vissez le capuchon du connecteur avant de les jeter.



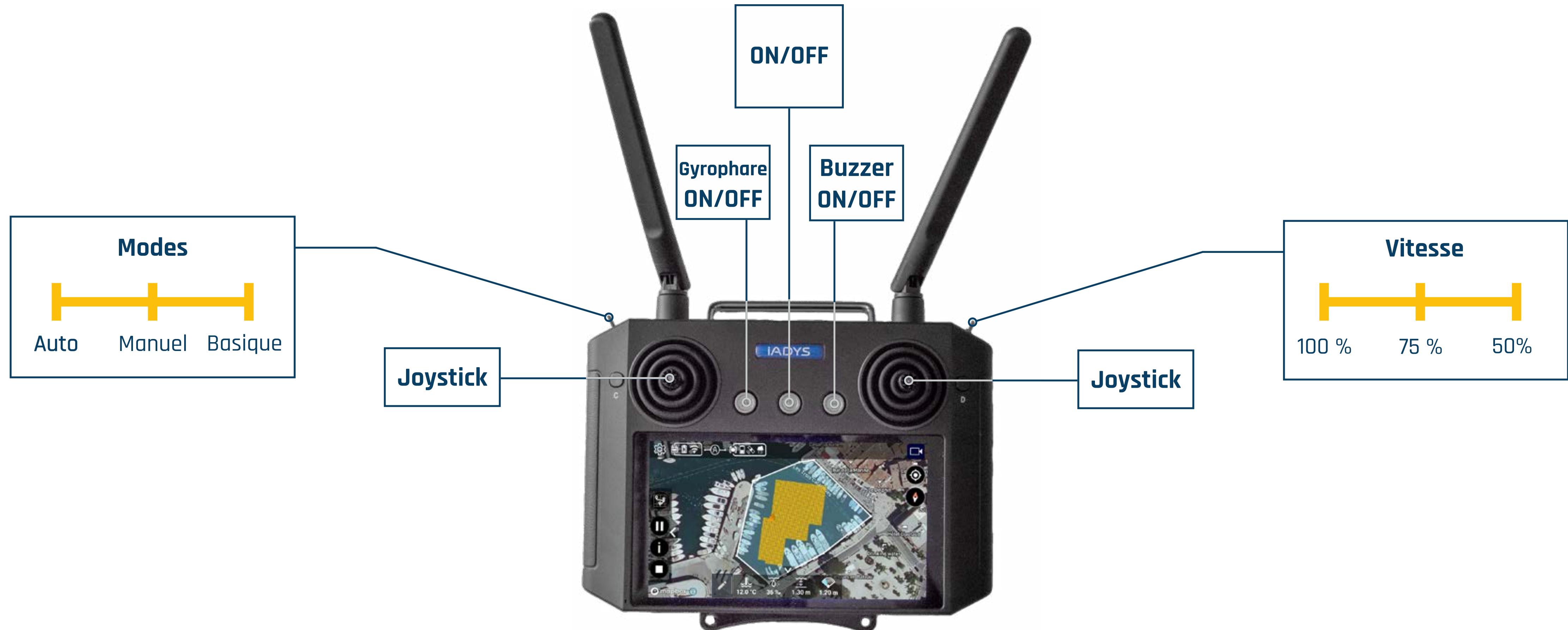
Contenu du carton

				
				
15 filets macrodéchets	1 kit de maintenance : 6 grilles de protection pour les propulseurs, moyeux de rechange	3 bacs de rinçage des propulseurs	1 gant de protection pour la radiocommande (utilisation en cas de froid et de pluie)	1 tour de cou pour radiocommande
				Conservez le carton ! Vous en aurez besoin en cas d'entretien ou d'assistance.
1 aimant + 1 pince à épiler	1 sac à dos	Quick guide Jellyfishbot		

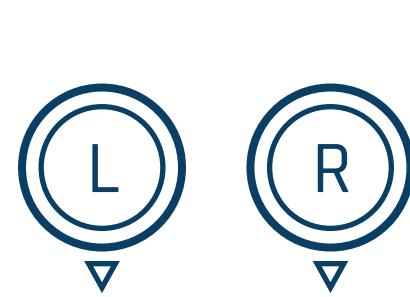
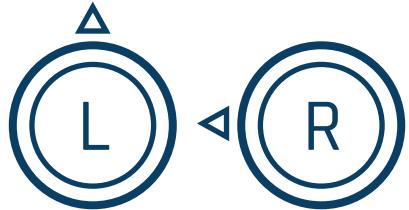
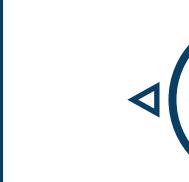
Vue d'ensemble Jellyfishbot



Vue d'ensemble - Radiocommande



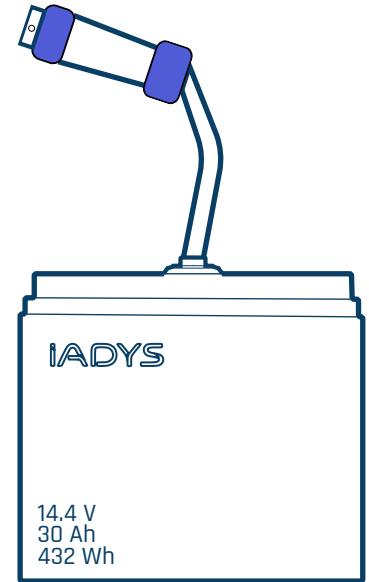
Radiocommande

Mode	Mouvement								
	Avant	Arrière	Tourner à gauche	Tourner à droite	Rotation gauche	Rotation droite	Transversale gauche	Transversale droite	
Basique (contrôler chaque propulseur)	Gauche HAUT + Droite HAUT 	Gauche BAS + Droite BAS 	Droite HAUT 	Gauche HAUT 	Gauche BAS + Droite HAUT 	Gauche HAUT + Droite BAS 	Gauche GAUHE 	Gauche DROITE 	
Manuel	Gauche HAUT 	Gauche BAS 	Gauche HAUT + Droite GAUCHE 	Gauche HAUT + Droite DROITE 	Droite GAUCHE 	Droite DROITE 	Gauche GAUCHE 	Gauche DROITE 	
Auto	-	-	-	-	-	-	-	-	

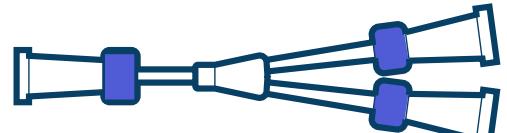


Batteries (1/2)

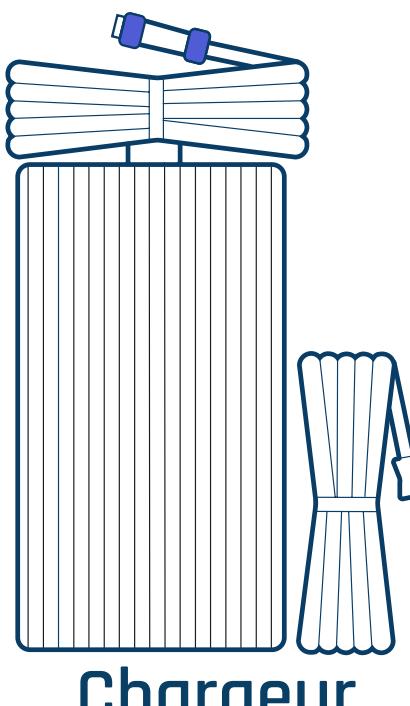
J'ai besoin :



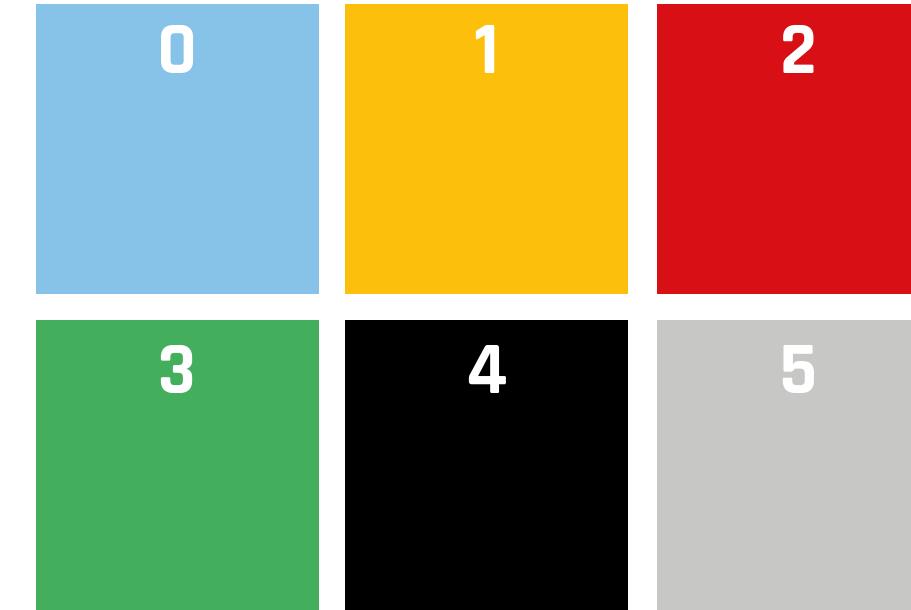
2 Batteries



Adaptateur Y



Chargeur



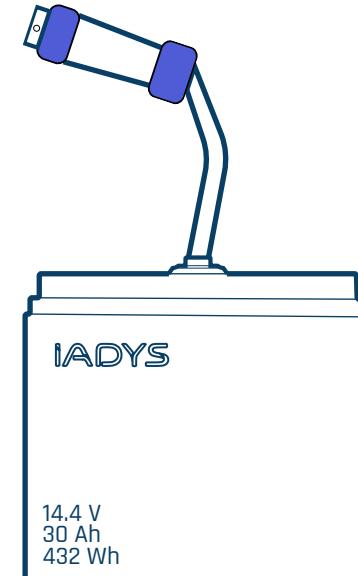
Identifier les étiquettes

- Avant d'utiliser le Jellyfishbot, chargez complètement les 2 batteries en suivant l'une des 2 méthodes (décris dans la page suivante).
- Utilisez toujours 2 batteries de couleurs différentes. L'utilisation de batteries de même couleur peut entraîner un message d'erreur concernant le niveau de charge.
- Il est important de charger les deux batteries ensemble pour s'assurer que leurs niveaux sont stabilisés.

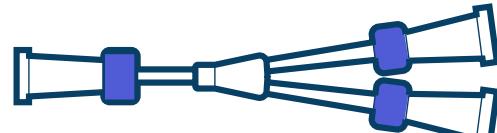


Batteries (2/2)

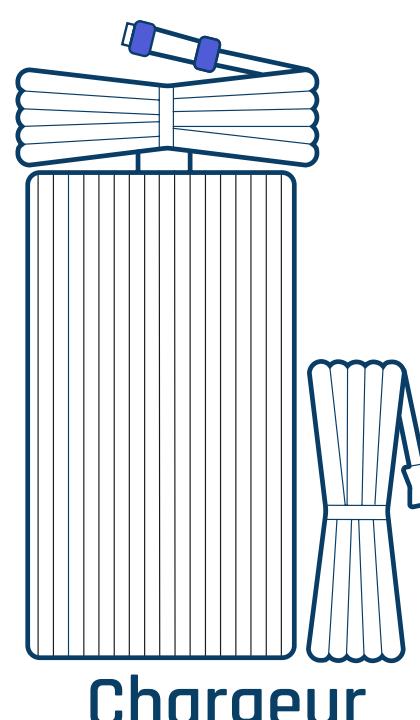
J'ai besoin :



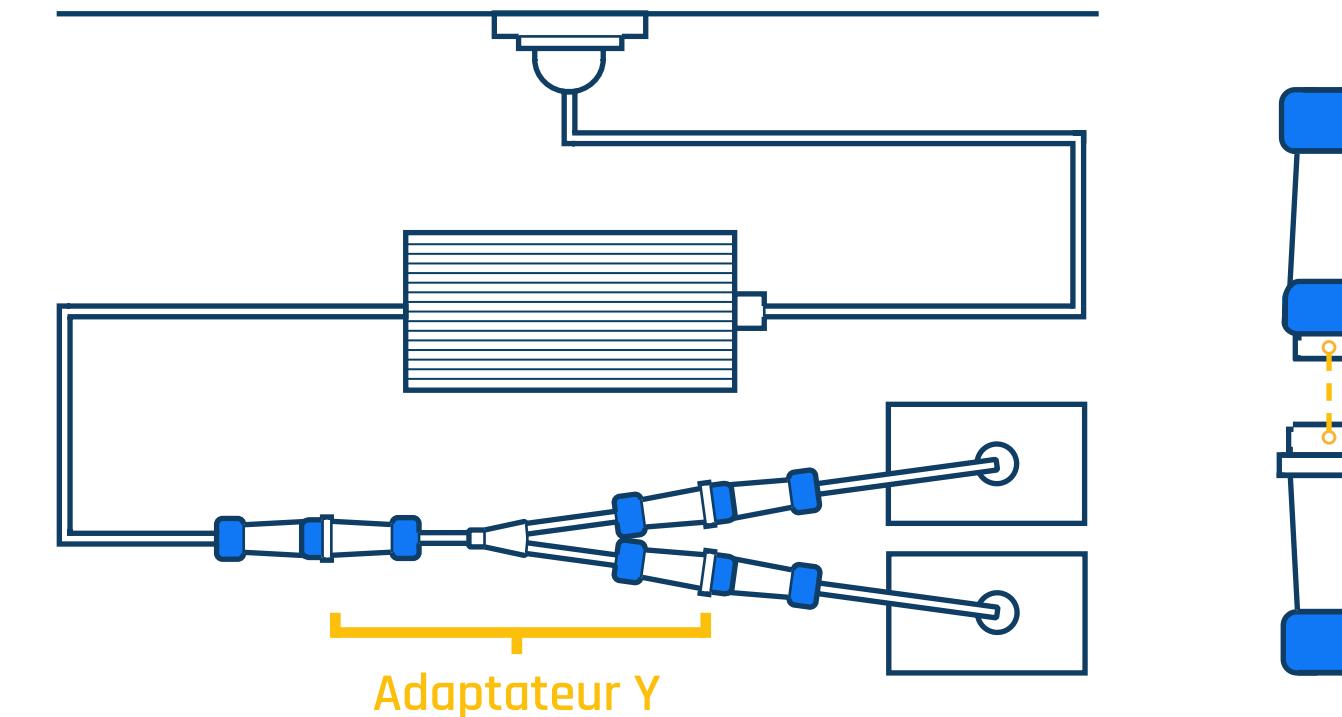
2 Batteries



Adaptateur Y



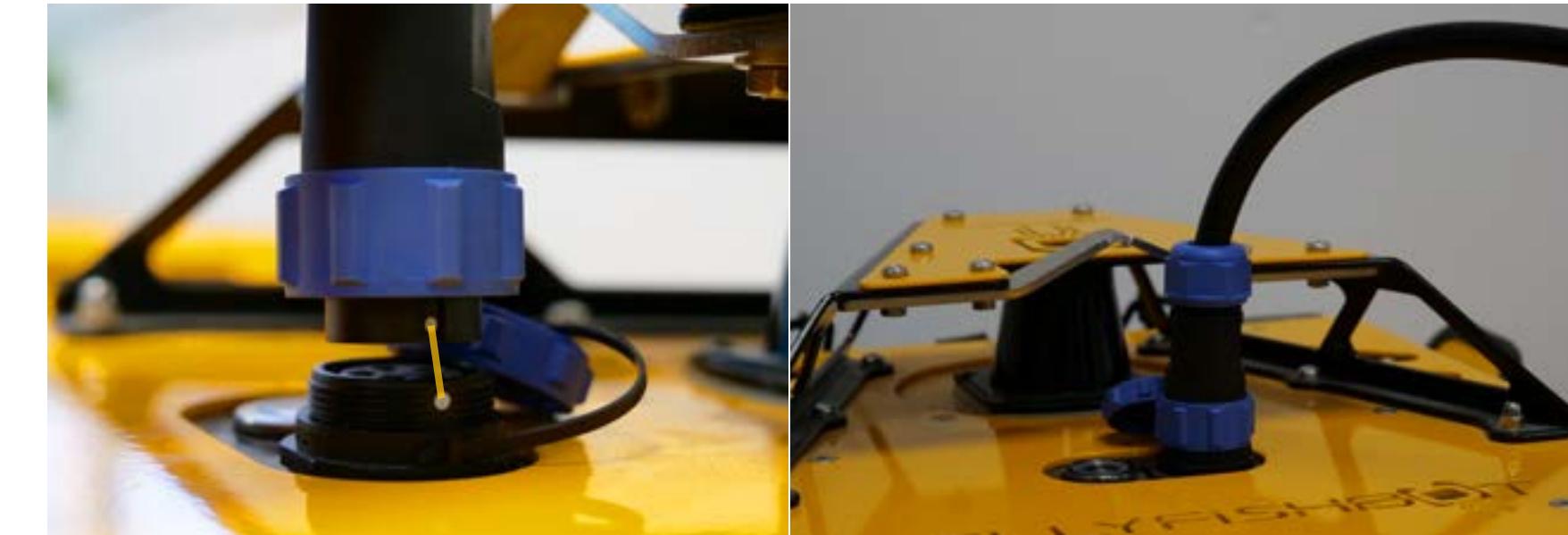
Chargeur



Adaptateur Y

Méthode de chargement des batteries

- Chargez 2 batteries en les connectant au chargeur avec l'adaptateur Y, faire correspondre les points blancs.
- Charge complète en 3h30. Vous pouvez vérifier l'état de charge grâce à la LED du chargeur.
- Une fois les batteries chargées, placez-les dans leurs compartiments dans les flotteurs du Jellyfishbot et connectez-les en faisant correspondre les points blancs.



Méthode de chargement du Jellyfishbot

- Vérifiez que le Jellyfishbot est complètement sec et éteint.
- Placez 2 batteries dans leurs compartiments et connectez-les en faisant correspondre les points blancs.
- Ouvrez le port de connexion à côté du bouton ON/OFF et connectez le chargeur directement en faisant correspondre les points blancs.
- La charge complète est atteinte en 3h30. Vous pouvez vérifier l'état de charge grâce à la LED du chargeur.

LED	
OFF	Le chargeur n'est pas branché
ON	Le chargeur est branché mais ne charge pas
ON	Chargement des batteries
ON	Vert - Batteries entièrement chargées

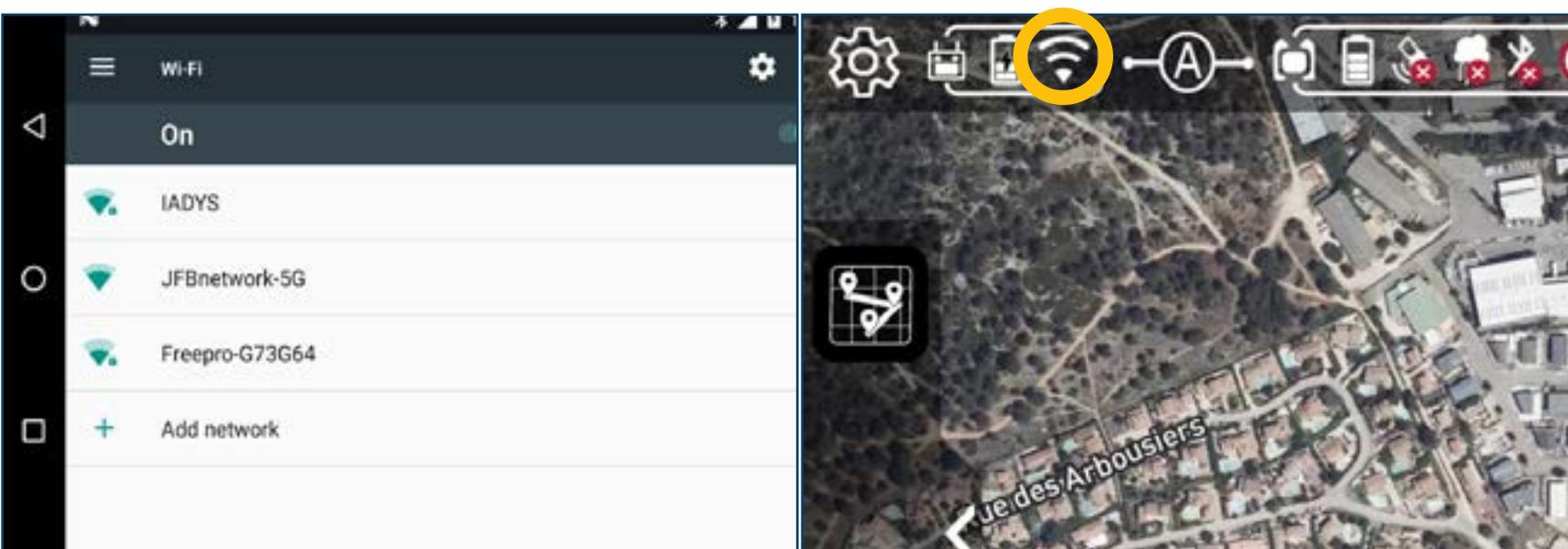


Mise en marche



1. Mise en marche du Jellyfishbot

- Appuyez sur le bouton ON/OFF, il se met à clignoter. Notez qu'il ne s'agit pas d'un bouton tactile, vous devez appuyer dessus franchement.
- Lorsque la LED est fixe: le robot est prêt à fonctionner.



2. Mise en marche de la radiocommande

- Déployez les antennes.
- Appuyez sur le bouton ON/OFF pendant 3 secondes.
- Une fois la radiocommande allumée, balayez vers le haut pour déverrouiller et lancer l'application JellyfishApp.



3. Connecter la radiocommande à Internet (WiFi)

- Vous avez besoin d'un accès à Internet pour télécharger la carte où vous avez l'intention d'utiliser le Jellyfishbot.
- Balayez l'écran vers le bas pour accéder à ses paramètres, puis appuyez de manière prolongée sur l'icône WiFi.
- Sélectionnez votre réseau WiFi (seules les fréquences 2.4 GHz et 5 GHz sont supportées) et connectez-vous.
- Ouvrez à nouveau JellyfishApp, le statut WiFi de la radiocommande est connecté.

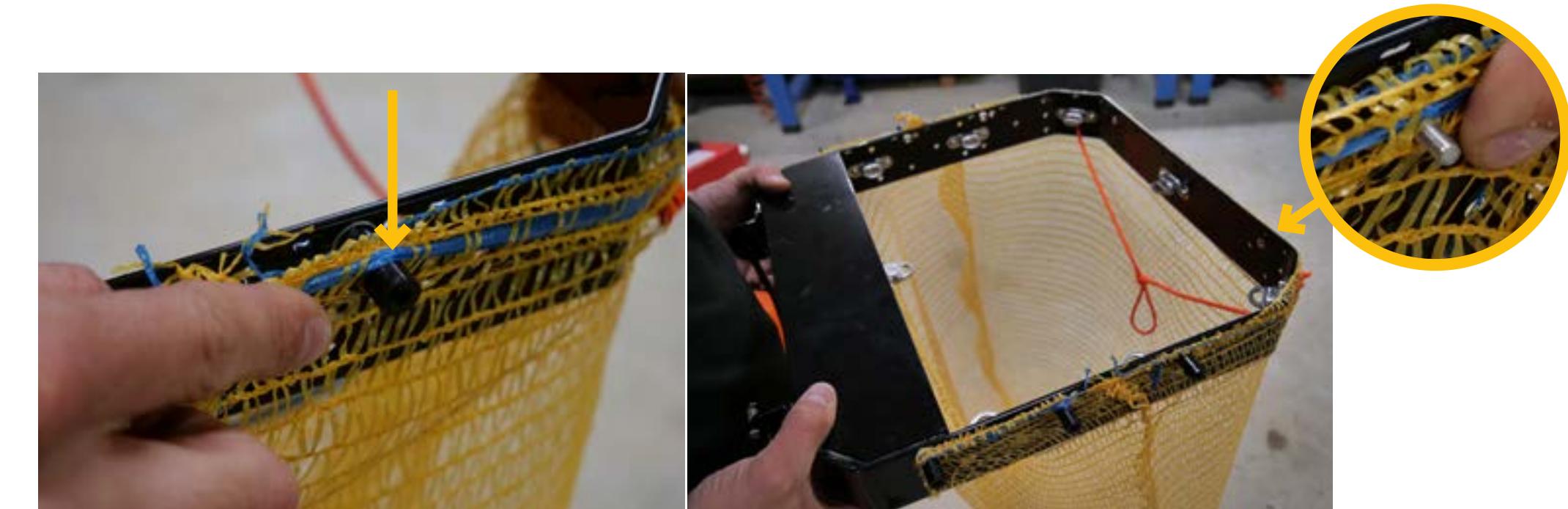


Mise en place du filet



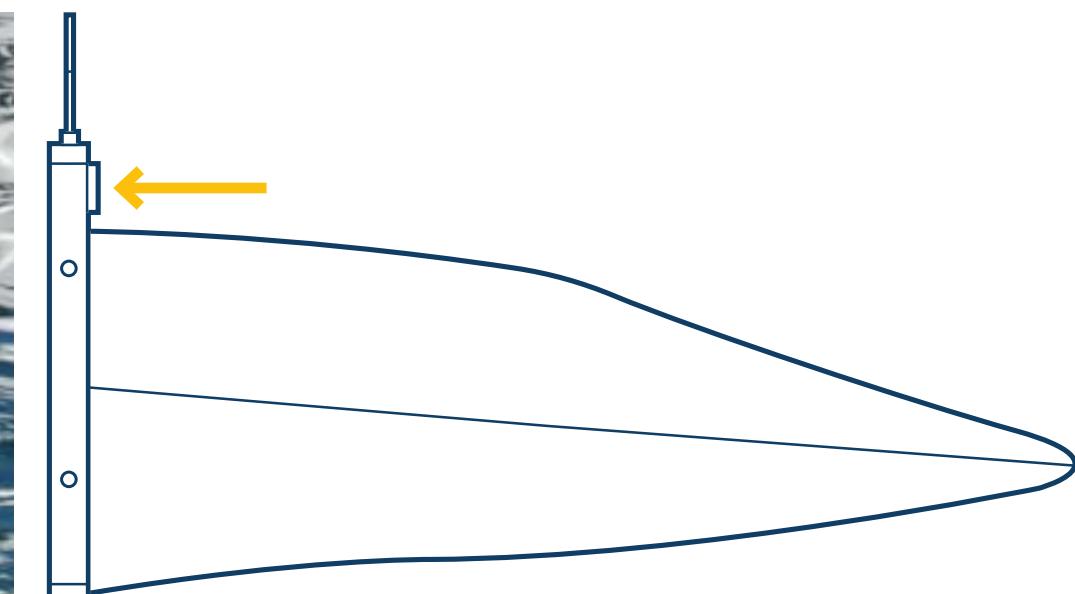
Fixer un filet réutilisable

- Vérifiez que les clips de maintien sont orientés vers le filet et l'arrière du robot.
- Placez les points d'entrée de votre filet dans le point d'ancrage.
- Scratches le haut du filet autour du cadre.



Fixer un filet jetable

- Vérifiez que les clips de maintien sont orientés vers le filet et l'arrière du robot.
- Fixez les points d'ancrage sur la ligne de marquage bleue.
- Utilisez les 6 points d'ancrage externes pour correspondre aux trous des filets du Jellyfishbot.



Placer le cadre du filet

- Fixez le cadre à son emplacement, à l'arrière du robot, en orientant l'extrémité du filet vers l'arrière.

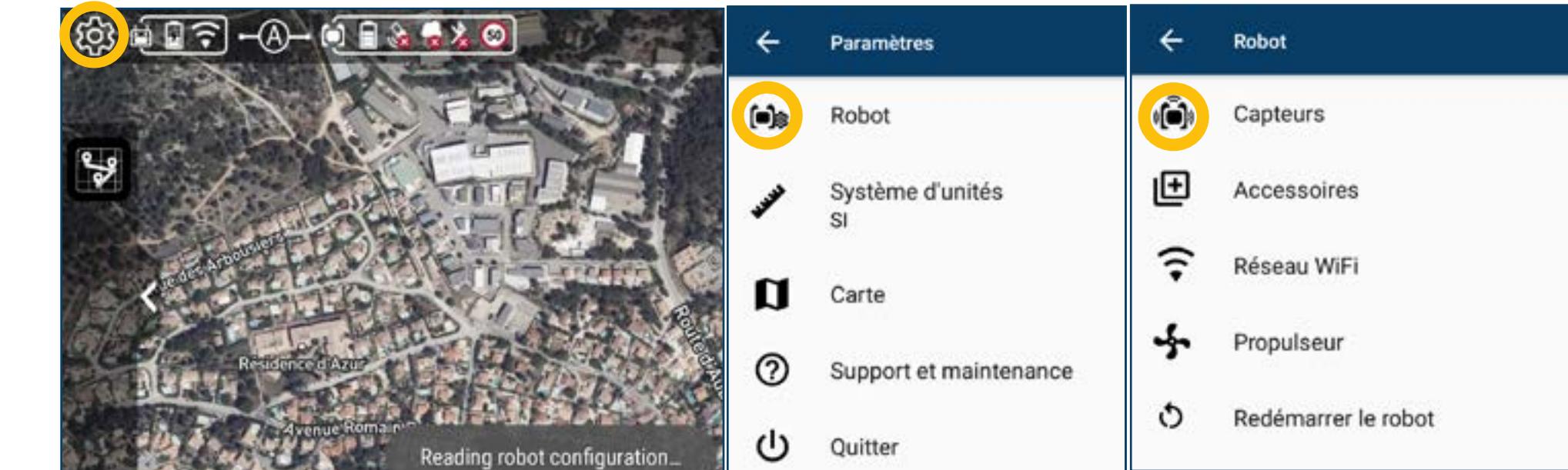


Lancement (1/2)



1. Avant le lancement

- Vérifiez que tous les connecteurs sont correctement raccordés et que les capots des batteries sont fermés.
- Placez le cadre filet sur le Jellyfishbot.
- Demarrez le Jellyfishbot et la radiocommande.



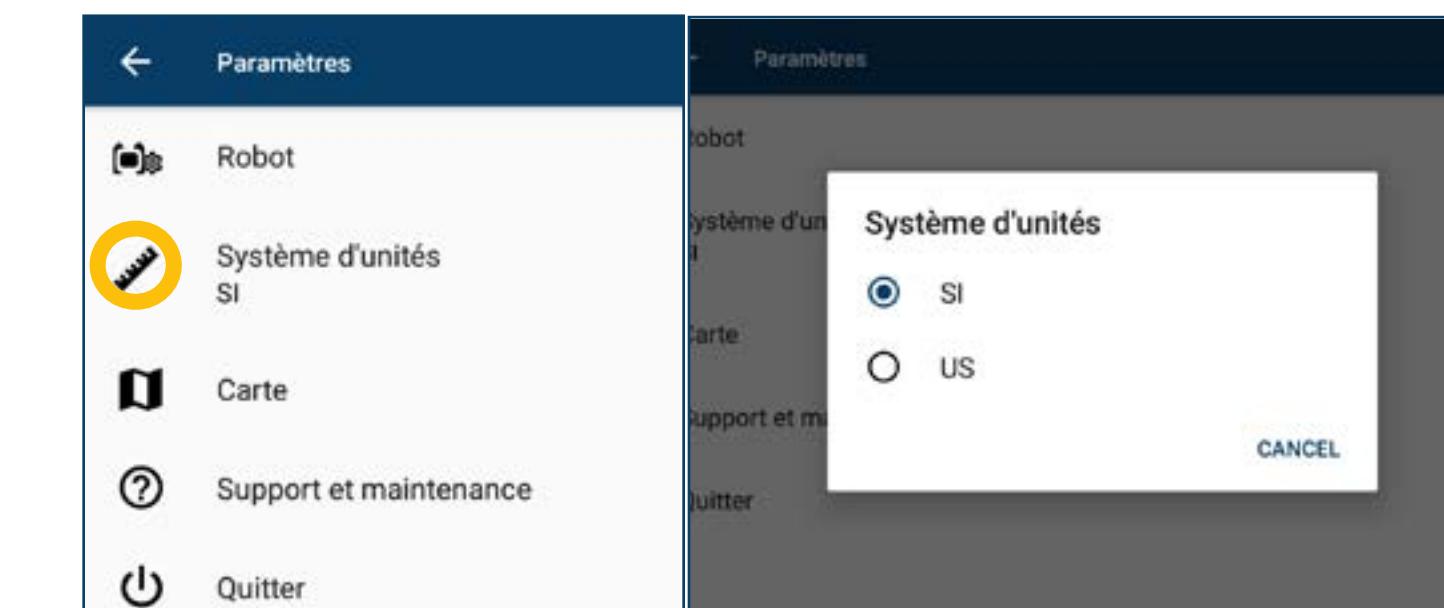
2. Lancer JellyfishApp

- Sur l'écran principal de l'application, ouvrez le menu des paramètres en haut à gauche.
- Choisissez Robot > Capteurs pour la calibration.



3. Calibrer l'IMU

- Cliquez sur « Calibration de l'IMU ».
- Suivez les instructions à l'écran.

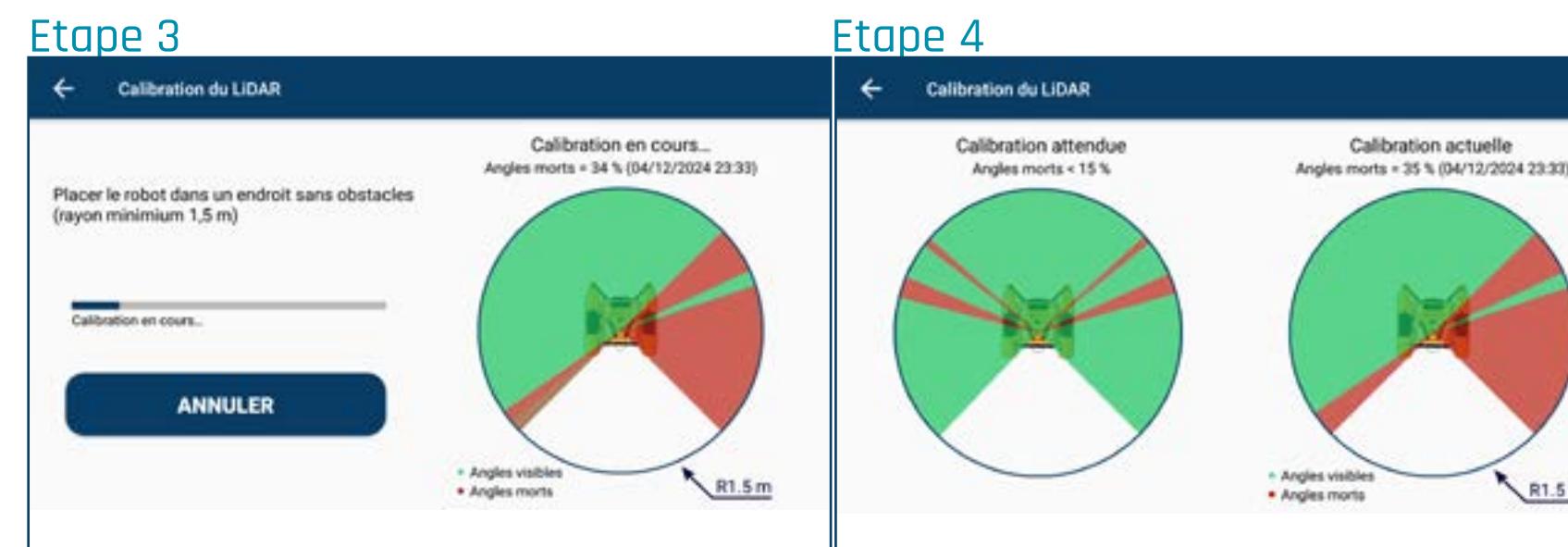
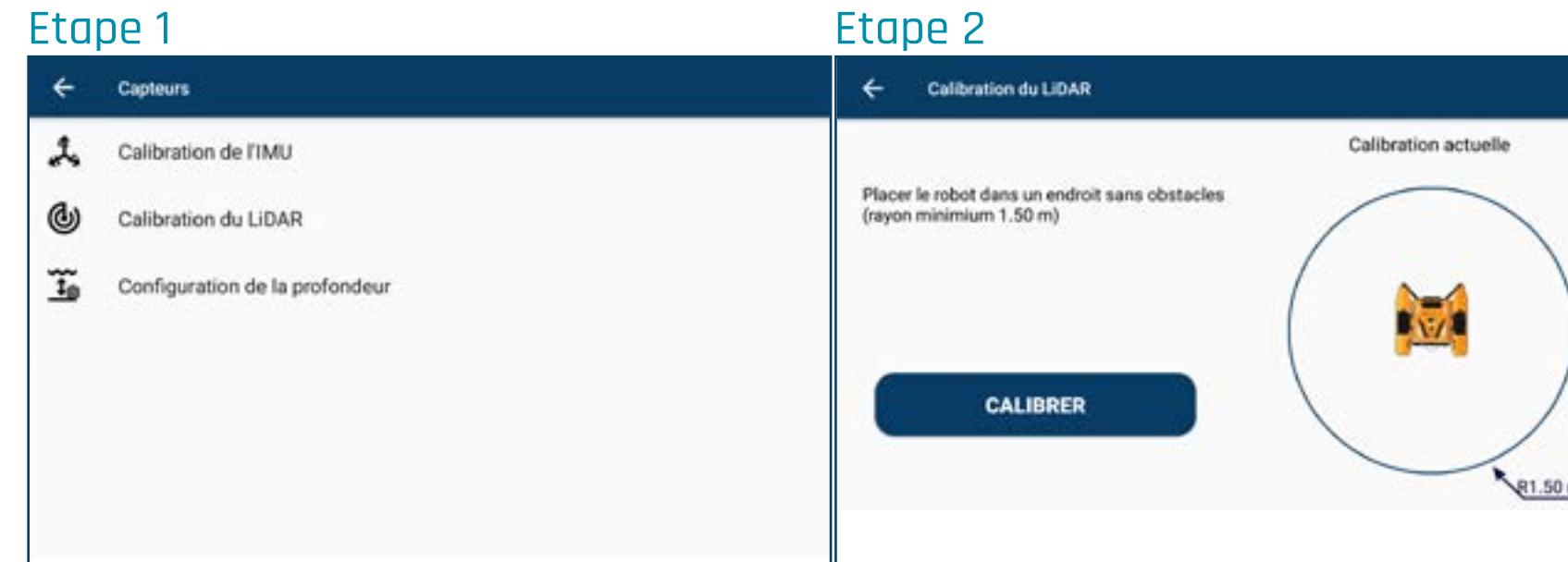


4. Système d'unités

- Pour changer le système d'unités utilisé dans la radiocommande :
- Paramètres > Système d'unités
 - Sélectionner SI (Système International d'unités) ou US (unités de mesure américaines)

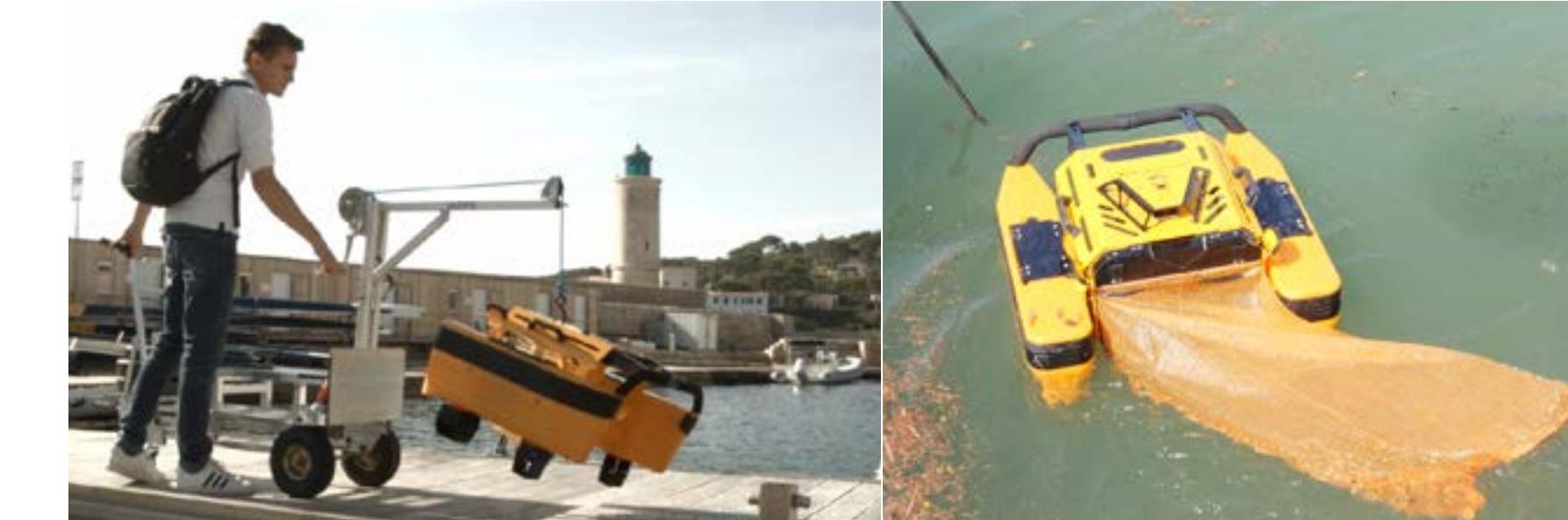


Lancement (2/2)



5. Calibrer le LiDAR

- Dans le menu « Capteurs », cliquez sur « Calibration du LiDAR ».
- Suivez les instructions à l'écran et démarrez la calibration en cliquant sur le bouton « CALIBRER ».
- Lors de la calibration, la calibration en cours est affichée à droite de l'écran avec les angles visibles et les angles morts.
- Lorsque la calibration est terminée, comparez le résultat avec calibration attendue. Si nécessaire, éliminez les obstacles restants autour du robot et nettoyez le LiDAR. Recommencez ensuite l'étalonnage.



5. Mise à l'eau

- Avant de mettre le Jellyfishbot à l'eau, vérifiez que vous êtes en mode manuel (sur votre radiocommande) et actionnez un peu les propulseurs pour vérifier qu'ils répondent bien.
- Soulevez le Jellyfishbot avec les poignées et placez-le dans l'eau. Cela peut être plus facile en s'asseyant sur le quai.
- Vous pouvez utiliser le chariot de IADYS si le quai est trop haut.

L'équipement présenté n'est pas fourni avec le robot. Contactez votre représentant commercial pour obtenir des informations.



Missions



Sur l'écran principal, cliquez sur l'icône des paramètres de missions.

Choisissez ici une des 2 missions prédéfinies :
• Navigation aléatoire ou navigation mode démo.
Détails en cliquant ci-dessous

[Missions prédéfinies](#)

Créez une nouvelle mission de navigation :
• Collecte de déchets ou Bathymétrie.
Détails en cliquant ci-dessous

[Création d'une mission](#)

[Bathymétrie](#)



Lancer la mission sélectionnée :
- Si le bouton est désactivé,
vérifiez que vous êtes
en mode auto (sur votre
radiocommande)



Missions prédéfinies



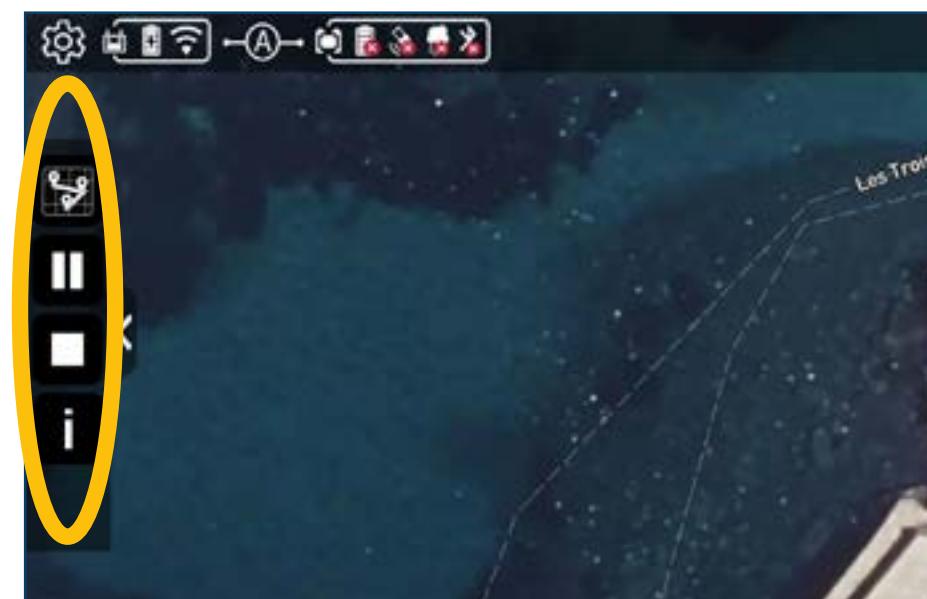
La mission Aléatoire

- Conçue pour les bassins fermés (plus de 10 m²)
- Navigation autonome, parcours aléatoire, pas de limite de zone.



La mission Démo salon

- Conçue pour les bassins fermés (moins de 10 m²).
- Navigation autonome, parcours aléatoire, pas de limite de zone.



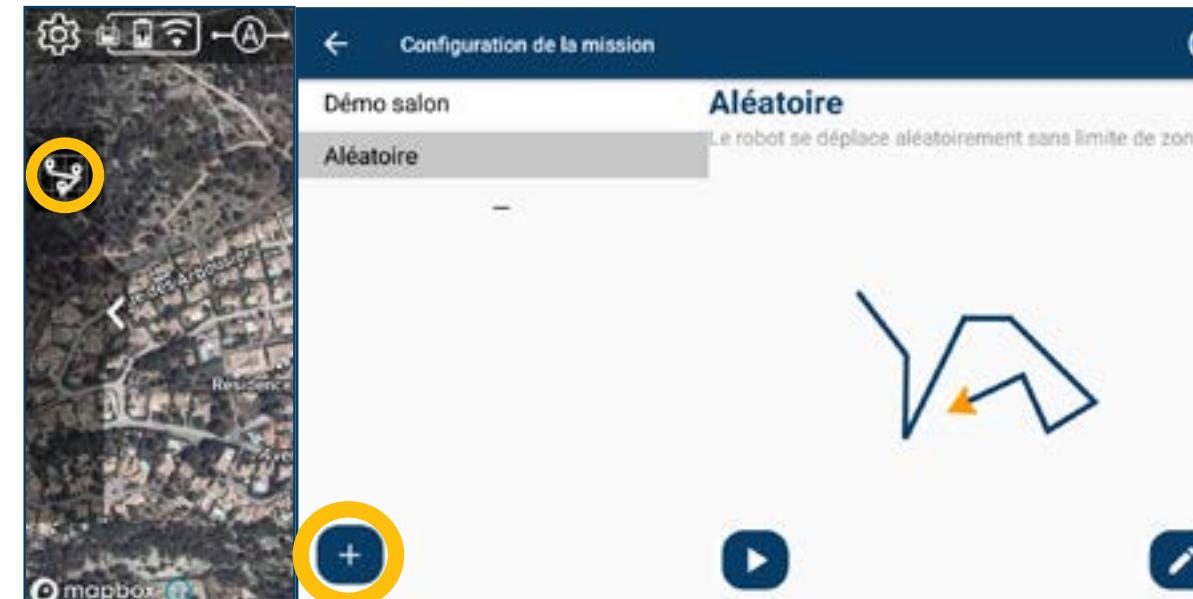
- Configuration de la mission
- Lecture/Pause
- Arrêt
- Informations

Exécution de la mission

Vous pouvez gérer la mission en cours via le menu latéral de gauche.



Création d'une mission



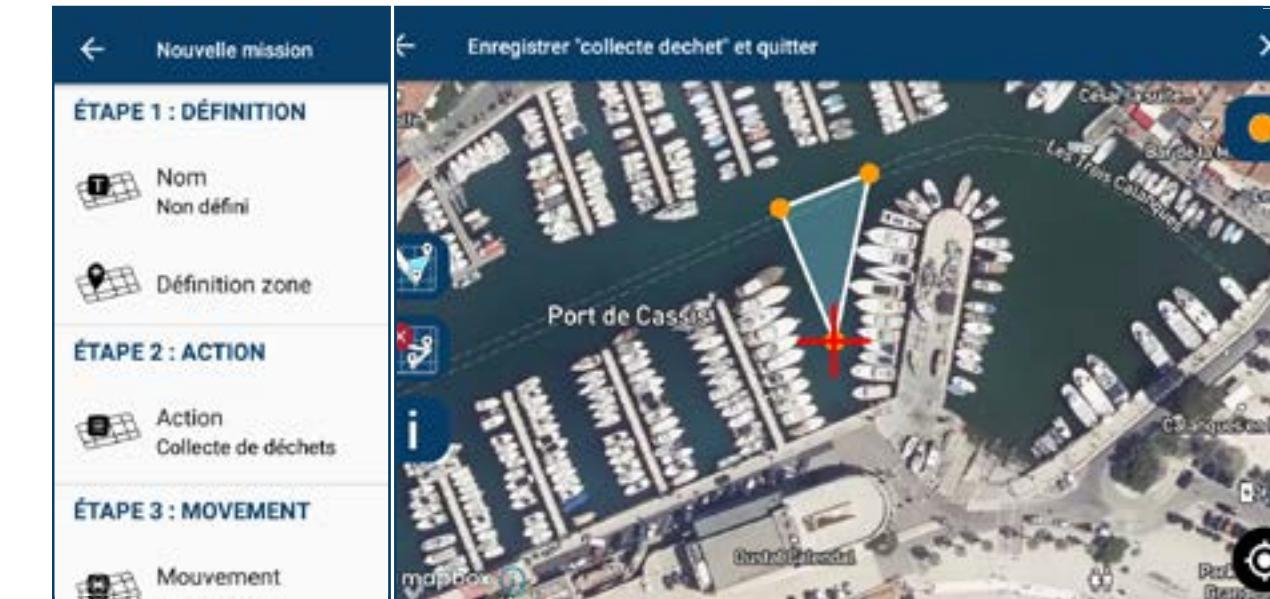
1. Créer une mission dans une zone définie

- Ouvrez les paramètres de la mission.
- Choisissez le bouton «+» et suivez les instructions.



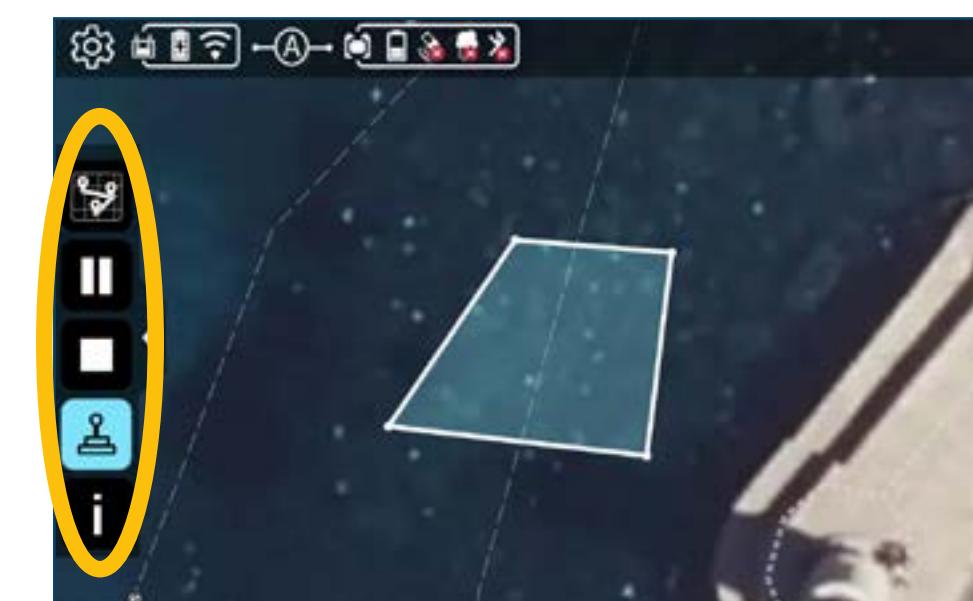
3. Lancer la mission

Cliquez sur lecture : le Jellyfishbot rejoint sa zone de travail.



2. Configurer la mission

- Dans « Définition », remplissez le Nom.
- Dans « Définition de la zone », définissez la zone que vous souhaitez couvrir en sélectionnant avec le bouton orange au moins 3 points.
- Dans « Action » et « Mouvement », conservez les valeurs par défaut.
- Sauvegardez la mission en cliquant sur le bouton retour.



4. Exécution de la mission

Vous pouvez gérer la mission en cours via le menu latéral de gauche.

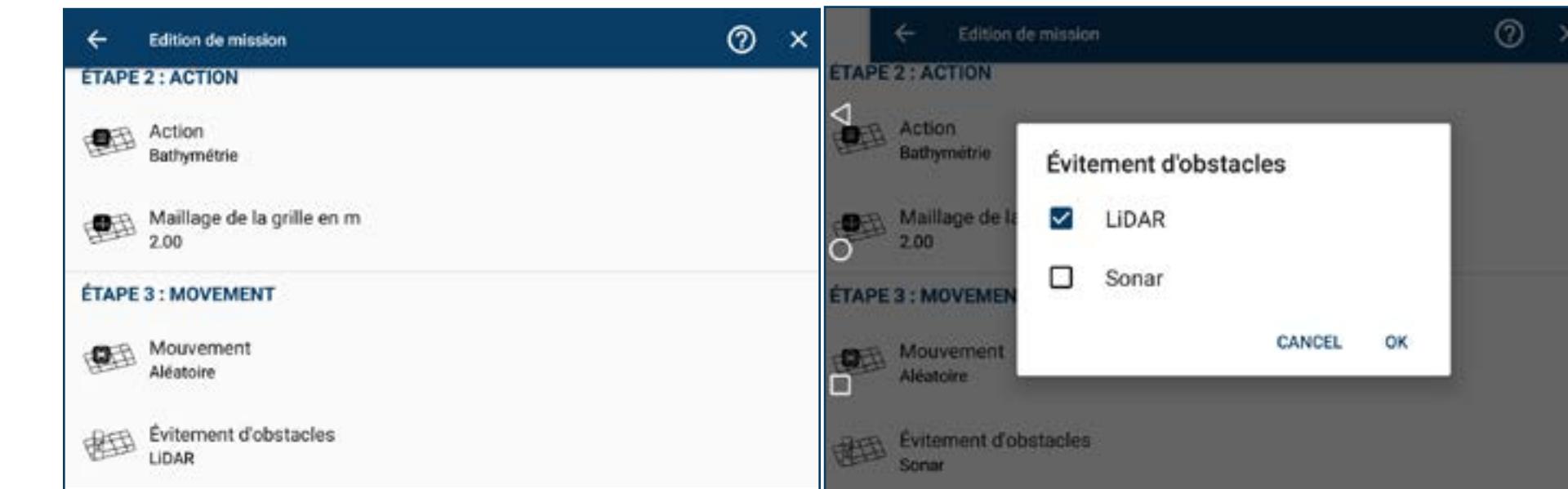


Bathymétrie (1/5)



1. Créer une mission de bathymétrie

- Ouvrez les paramètres de la mission
- Choisissez le bouton «+» et suivez les instructions à l'écran.



2. Configurer la mission bathymétrie

- Dans « Définition », remplissez le nom.
- Définissez une zone en sélectionnant avec le bouton orange au moins 3 points.
- Dans « Action », sélectionnez « Bathymétrie » et conservez les valeurs par défaut du maillage 2.0 ou spécifiez une valeur.

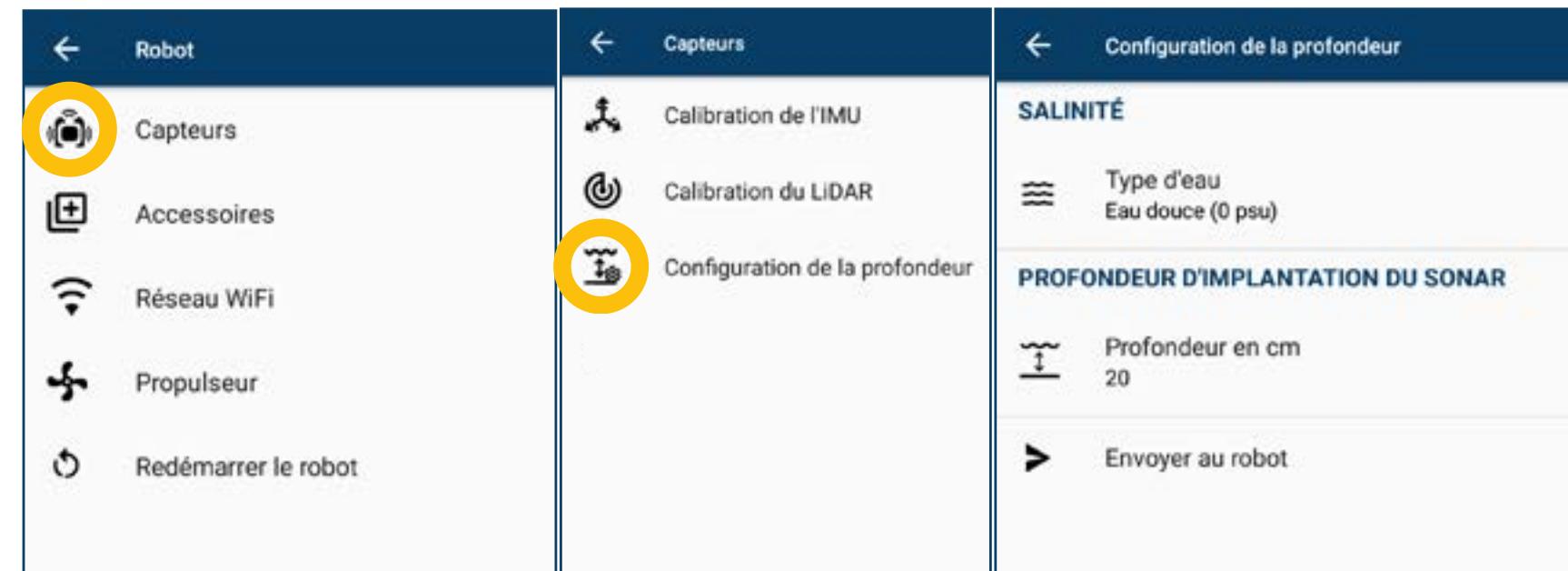
Un maillage plus petit augmente le nombre de points mesurés et allonge la durée de la bathymétrie. Adaptez la taille de la maille à la zone concernée.

- Dans « Mouvement », conservez le mouvement aléatoire et sélectionnez les capteurs d'évitement d'obstacles souhaités LiDAR et/ou Sonar.
- Sauvegardez la mission en cliquant sur le bouton retour.

A noter que lorsque l'eau est trouble ou contient beaucoup de déchets, il est conseillé de désactiver le sonar pour éviter que le robot ne passe son temps à contourner de faux obstacles.

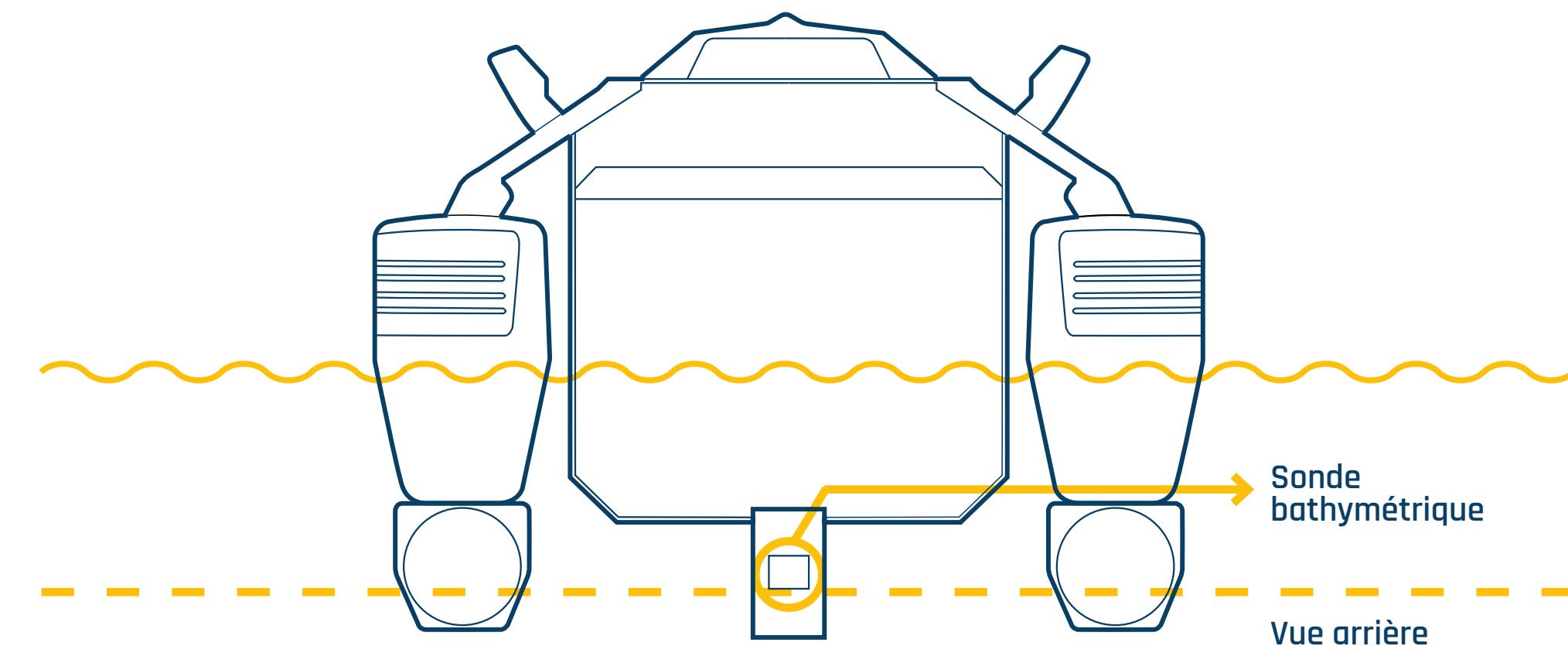


Bathymétrie (2/5)



1. Configurer la sonde bathymétrique

- Allez dans les réglages.
- Selectionnez « Robot ».
- Selectionnez « Capteurs ».
- Selectionnez « Configuration de la profondeur ».
- Selectionnez le type d'eau : douce, salée ou personnalisée.



2. Régler la profondeur d'implantation du sonar (si nécessaire)

Le sonar est réglé à 20 cm sous le robot (valeur par défaut). Si la flottabilité du robot change (nouvelle charge ou densité de l'eau), vous pouvez ajuster la profondeur d'implantation de la sonde en mesurant la distance entre la surface inférieure du sonar et la surface de l'eau.

3. Envoyer la configuration au robot

- Selectionnez « Envoyer au robot ».



Bathymétrie (3/5)



1. Lancer la bathymétrie

- Sélectionnez la mission « Bathymétrie »
- La barre de progression sous l'icône indique la connexion à l'IMS.
- Lancez la mission « Bathymétrie » en cliquant sur le bouton de lecture : le Jellyfishbot rejoint sa zone de travail.



2. Exécution de la mission

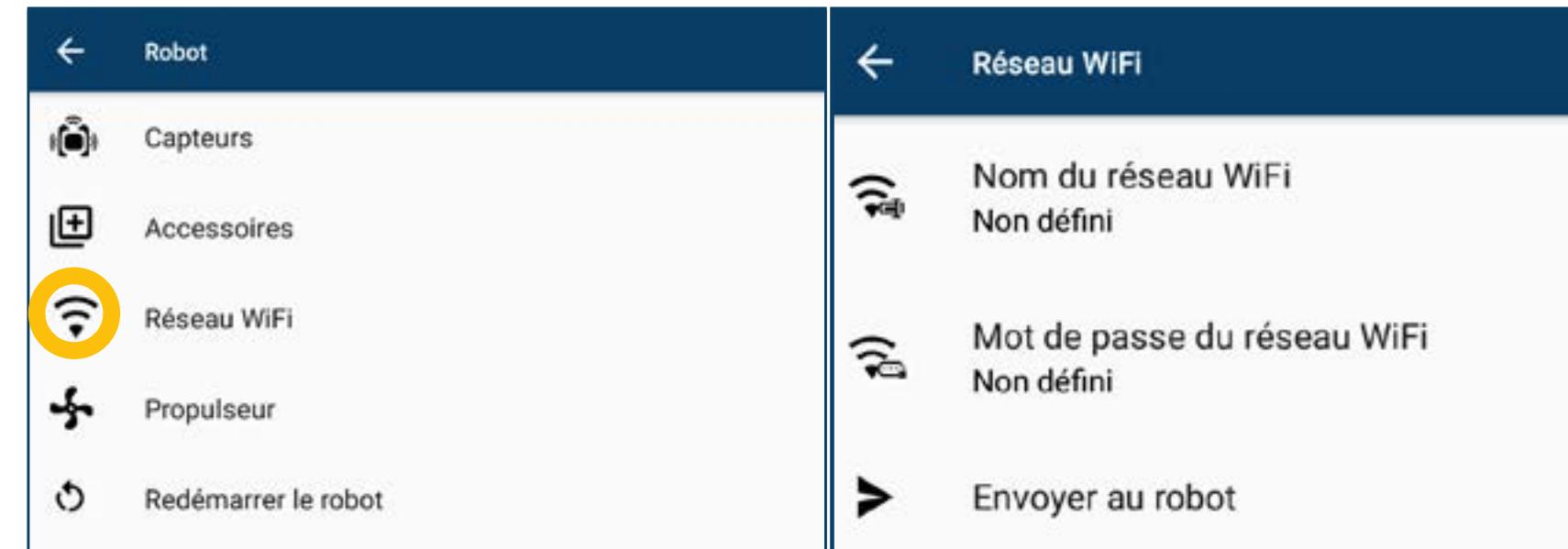
Notez que la zone n'est actuellement couverte que par un parcours aléatoire. Ce mode de fonctionnement est efficace pour couvrir 90% de la zone, quelle que soit sa forme.

Pour couvrir plus rapidement les 10% restants, passez en mode manuel via le bouton du menu de contrôle de la mission.

Le mode Manuel via le sélecteur de la radiocommande arrête la mesure de la bathymétrie. Ce mode est utile pour déplacer le robot sans effectuer de mesures via le sélecteur.

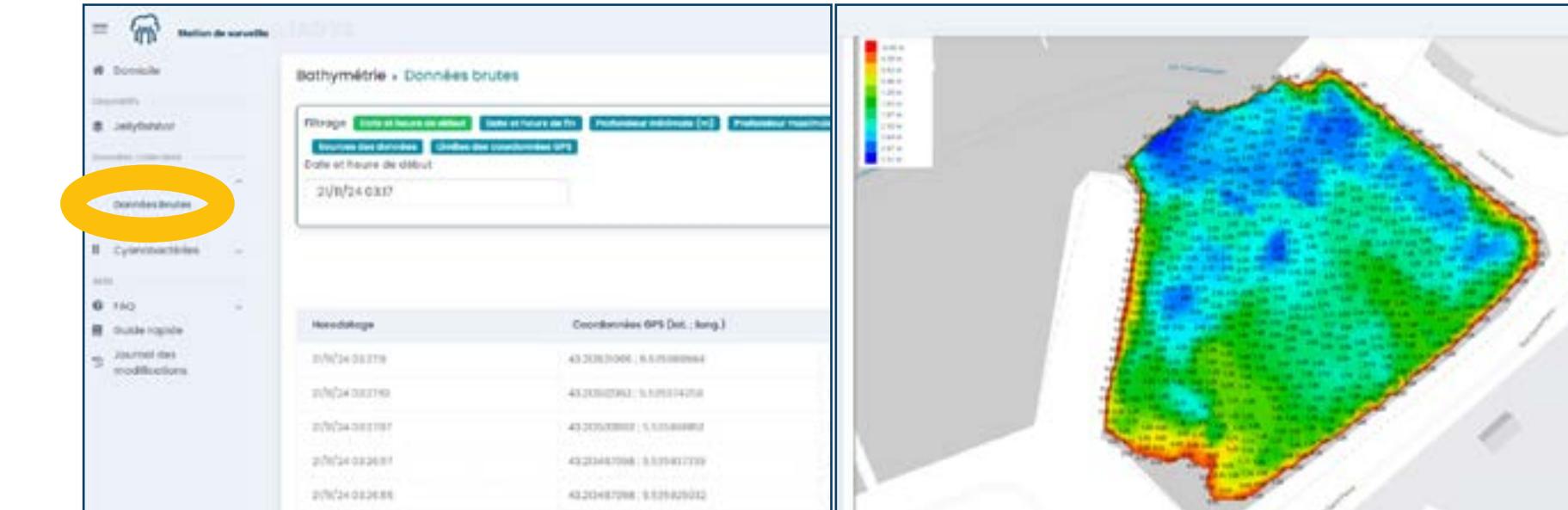


Bathymétrie (4/5)



1. Dans JellyfishApp

- Une fois la bathymétrie réalisée, vous devez disposer d'un accès Internet sur le robot pour envoyer les données collectées à la plateforme web de IADYS (IMS). Il n'est pas nécessaire de connecter la radiocommande.
- En haut à gauche, ouvrez le menu des paramètres.
- Sélectionnez : Robot > Réseau WiFi et le nom entrez et le mot de passe du réseau WiFi et envoyez-les au robot : une fois connecté, les données sont directement envoyées vers votre compte IMS.



2. Dans IMS

- Connectez-vous à la plateforme en ligne IMS à l'aide d'un ordinateur, d'un téléphone portable ou d'une tablette.

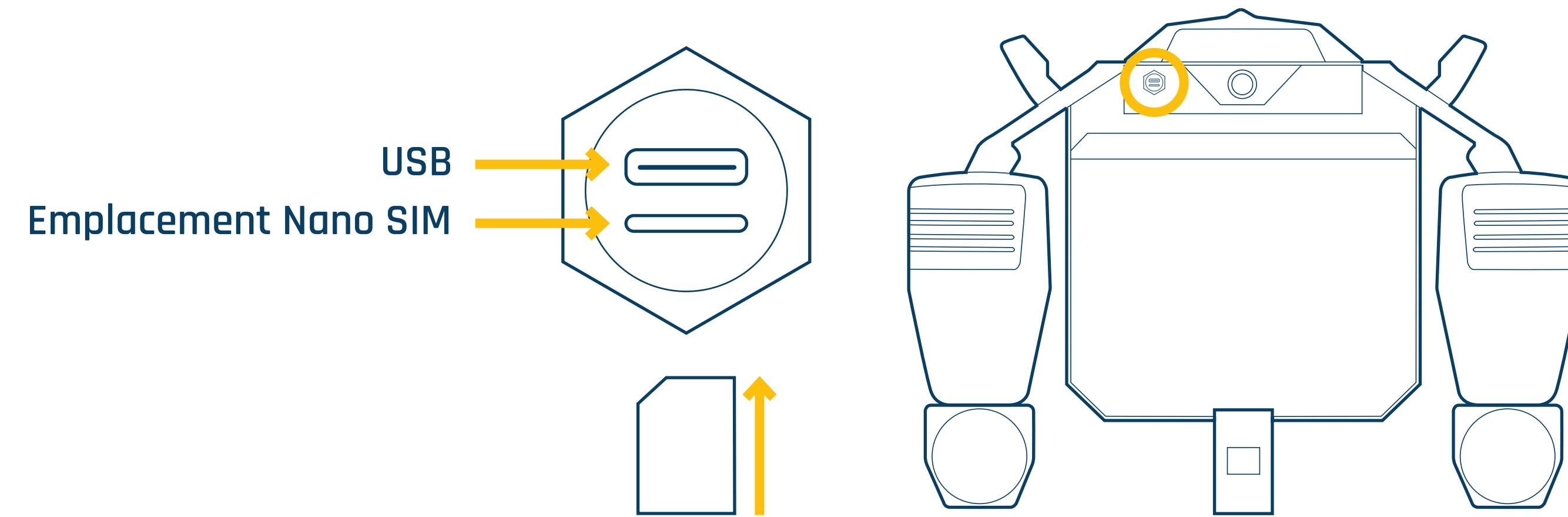


Notez qu'il n'est pas nécessaire de disposer d'une connexion Internet pendant la réalisation de la bathymétrie.

[Lien vers IMS](#)



Bathymetry (5/5)



Pour installer la carte SIM au format NANO

- Eteignez le robot s'il est allumé.
- Dévissez le capuchon du connecteur Nano SIM et USB étanche.
- Enfoncez la carte SIM jusqu'au clic dans l'emplacement Nano SIM (angle coupé en avant et marquage sur le dessus).
- Revissez le capuchon en le serrant suffisamment pour assurer l'étanchéité.

Pour retirer la carte SIM

- Eteignez le robot s'il est allumé.
- Dévissez le capuchon du connecteur Nano SIM et USB étanche.
- Enfoncez la carte SIM jusqu'au clic et laissez la sortir par l'action du ressort.
- Retirez la carte SIM.
- Revissez le capuchon en le serrant suffisamment pour assurer l'étanchéité.



Maintenance (1/4)

J'ai besoin :

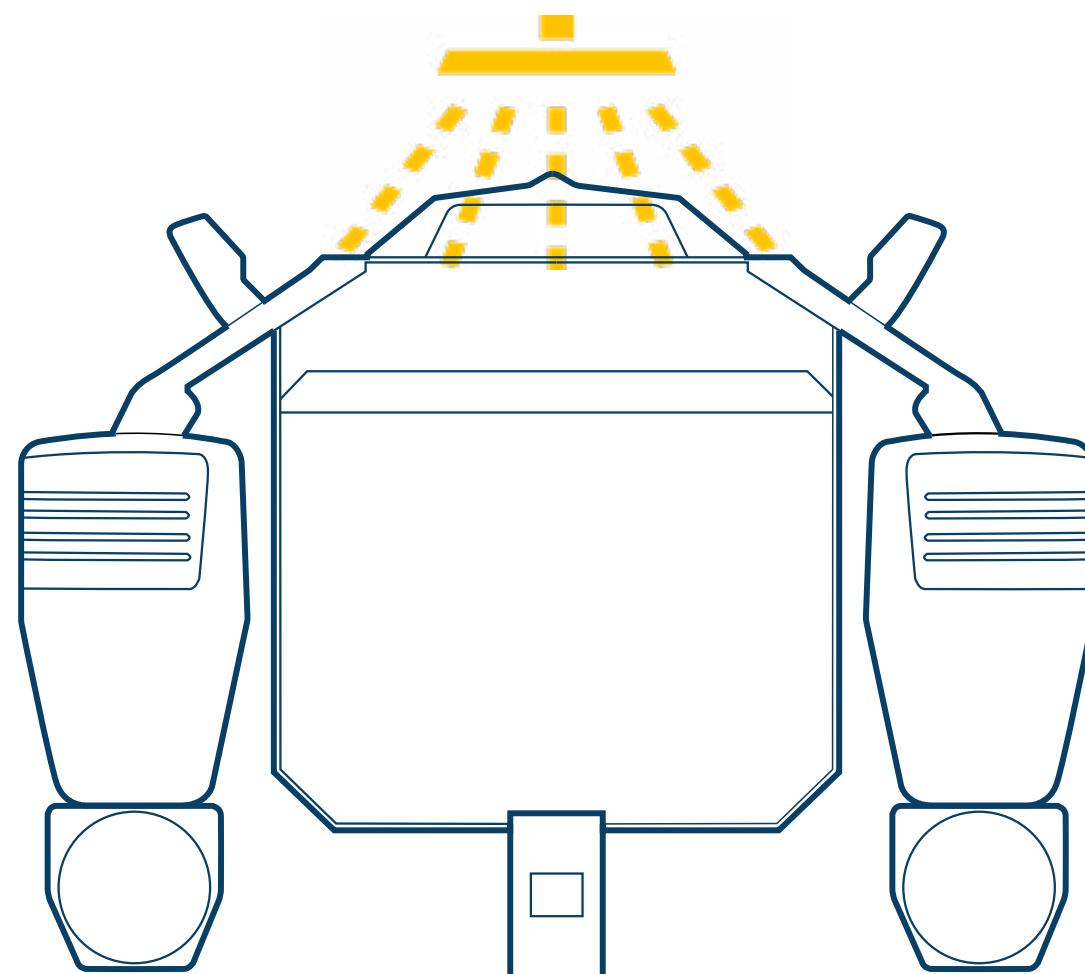


1 pince à épiler

Comme tout outil utilisé sur l'eau, il est important de le nettoyer après chaque utilisation.

Après chaque utilisation :

1. Videz le filet du Jellyfishbot.
2. Nettoyez à l'eau le filet s'il est réutilisable, sinon mettez-le au rebut en suivant les règles de recyclage en vigueur dans votre région.
3. Vérifiez que tous les connecteurs sont correctement raccordés et donnez au Jellyfishbot une rapide douche d'eau douce. (Son indice d'étanchéité est IP67, il peut supporter un peu d'eau).

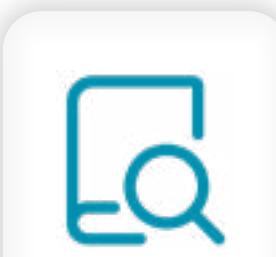


4. Vérifiez visuellement les propulseurs, les protections et la structure du Jellyfishbot pour vous assurer que tout est en ordre. Enlevez les déchets qui pourraient être coincés dans les hélices à l'aide de la pince.

5. Mettez vos batteries en charge.

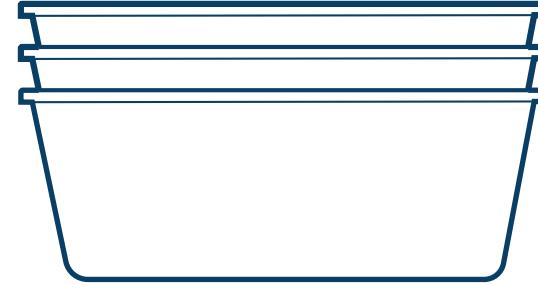


Tutoriel : nettoyer et remonter les filets du Jellyfishbot.



Maintenance (2/4)

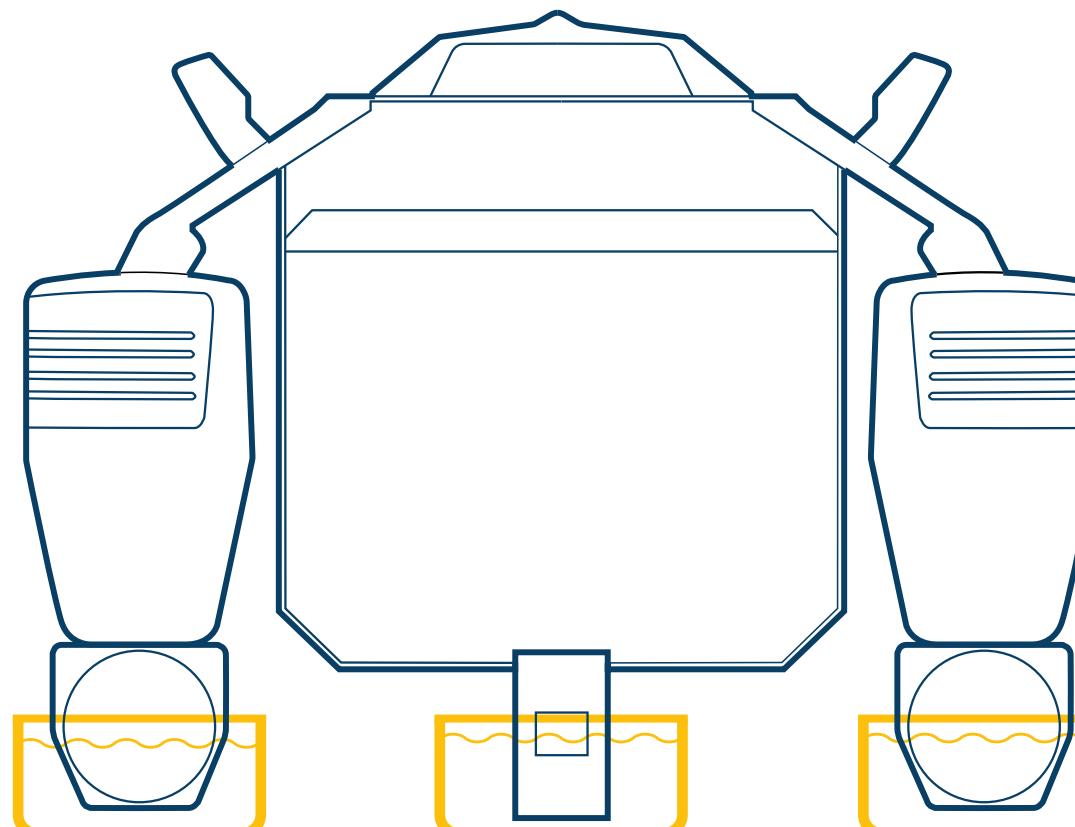
J'ai besoin :



3 bacs de rinçage de propulseur

Au moins une fois par semaine :

1. Placez les bacs de rinçage sous chaque propulseur.
2. Remplissez les bacs avec de l'eau douce.
3. Une fois que tous les propulseurs sont dans l'eau douce, les faire tourner à faible vitesse pendant environ 30 secondes pour que le sel et les petites particules soient éliminés de l'intérieur des propulseurs.

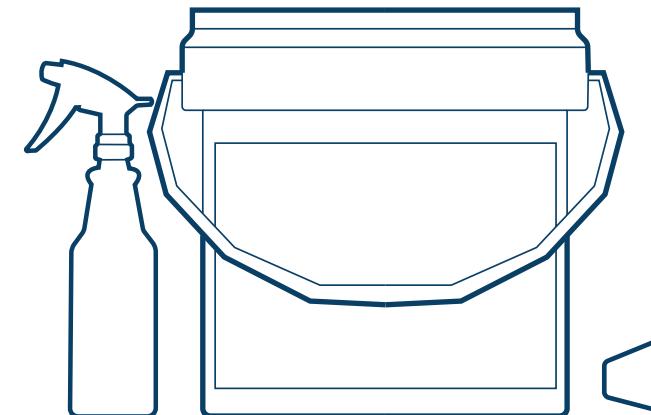


Tutoriel : rincer les propulseurs du Jellyfishbot après utilisation.

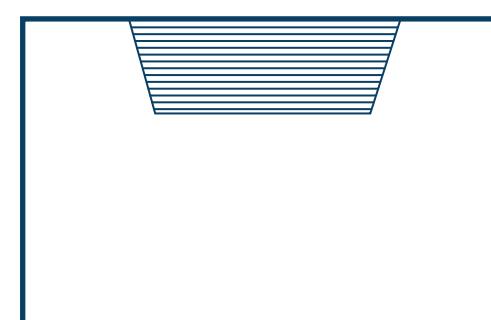


Maintenance (3/4)

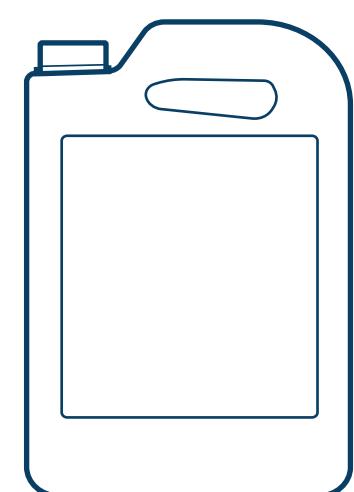
J'ai besoin :



Protective filmogène
de protection



Lingettes



Produit de nettoyage
sans rinçage

Si vous prévoyez d'utiliser Jellyfishbot dans un environnement pollué :

Pour protéger le Jellyfishbot des hydrocarbures, il est recommandé d'appliquer une protection filmogène 24 heures avant utilisation en environnement pollué.

1. Dissoudre une dose de protection filmogène dans 1 litre d'eau (trate jusqu'à 2 m²).
2. Pulvérisez soigneusement sur tout le matériel en évitant les équipements sensibles (caméra, LiDAR, sonars).

Pour réaliser le nettoyage Jellyfishbot après utilisation en environnement pollué :

1. Utilisez un équipement de protection lors de la manipulation de l'appareil.
2. Retirez le filet jetable et le mettre au rebut.
3. Utilisez le produit de nettoyage sans rinçage et frotter avec une lingette.

Avertissement : les matériaux contaminés par des hydrocarbures sont considérés comme des déchets dangereux et ne doivent pas être jetés avec les ordures ménagères.

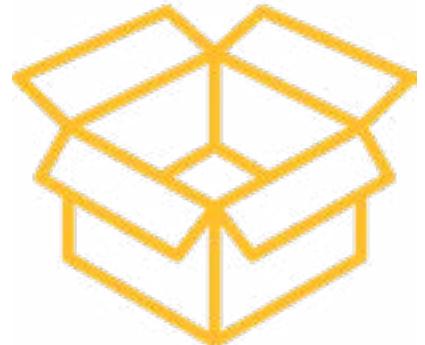
Renseignez-vous auprès de votre mairie, déchetterie locale ou centre de gestion des déchets pour connaître les lieux acceptant les déchets dangereux.

L'équipement présenté n'est pas fourni avec le robot. Contactez votre représentant commercial pour obtenir des informations.



Reconditionnement (4/4)

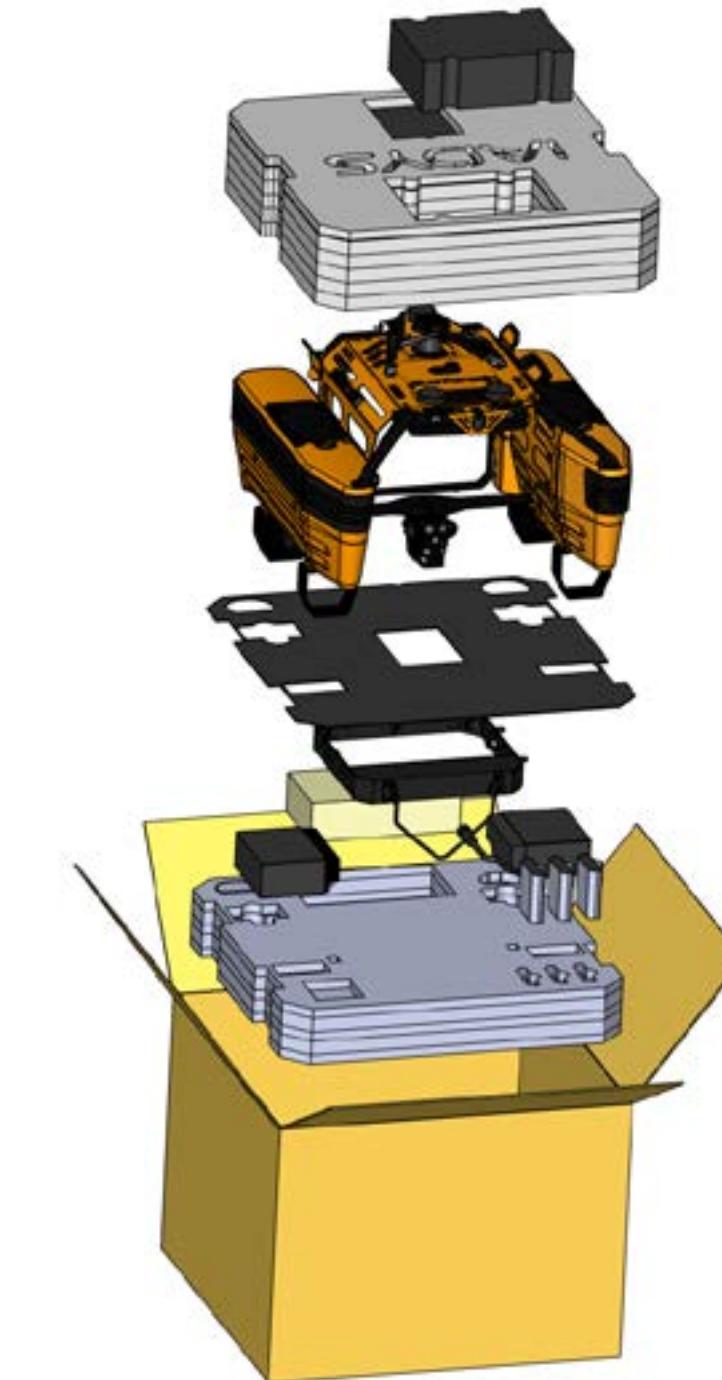
J'ai besoin :



Le carton

En cas d'entretien ou de transport :

1. Ouvrez le carton du Jellyfishbot, videz le contenu en veillant à laisser au fond du carton la mousse de protection des accessoires.
2. Conservez les batteries du robot avec vous, sauf si IADYS vous a demandé de les renvoyer. Rangez le cadre filet dans son emplacement. Placez la mousse de protection noire par dessus.
3. Placez le Jellyfishbot. faire correspondre les patins de protection des propulseurs avec les trous de la mousse. Faites attention lorsque vous soulevez le robot.
4. Placez la mousse de protection du couvercle supérieur gravée IADYS.
5. Terminez par la radiocommande et refermez le carton à l'aide de ruban adhésif résistant.



Notez que si vous avez souscrit au service d'entretien, une fois par an vous devrez retourner le Jellyfishbot à IADYS.





support@iadys.com

