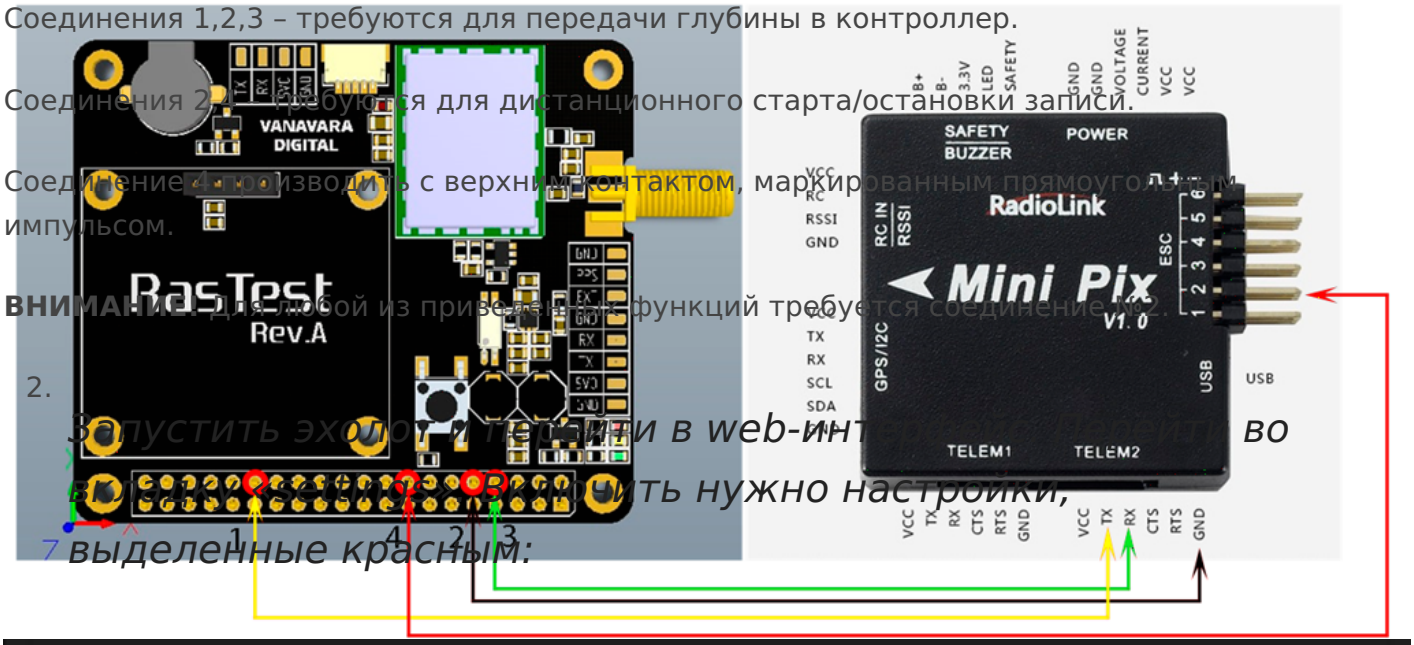
Start/stop с пульта, передача глубины в Mission Planner

В версии 1.8 добавлена возможность включить запись данных с пульта дистанционного управления контроллера лодки, а также увидеть текущую глубину с датчика глубины в программе Mission Planner. Для активации данных опций следует выполнить следующую инструкцию:

1. *Подключить эхолот по схеме, изображенной ниже.*



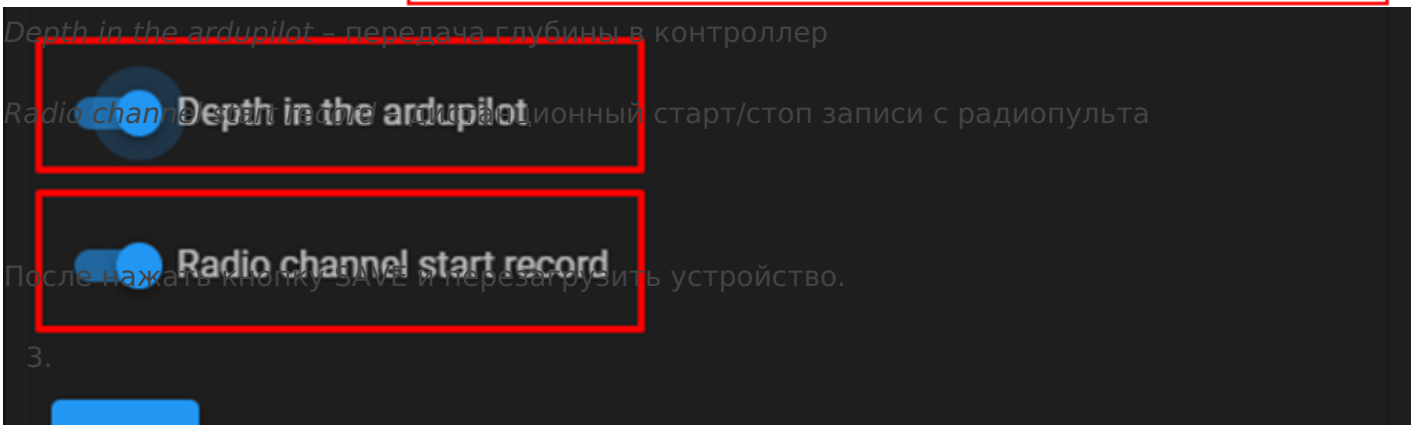
Соединения 1,2,3 – требуются для передачи глубины в контроллер.

Соединения 2,4 – требуются для дистанционного старта/остановки записи.

Соединение 4 производить с верхним контактом, маркированным прямоугольным импульсом.

ВНИМАНИЕ: для любой из привязанных функций требуется соединение №2.

2. *Запустить эхолот и перейти в web-интерфейс, открыть во вкладке Settings раздел, где нужно настройки, выделенные красным:*



Depth in the ardupilot – передача глубины в контроллер

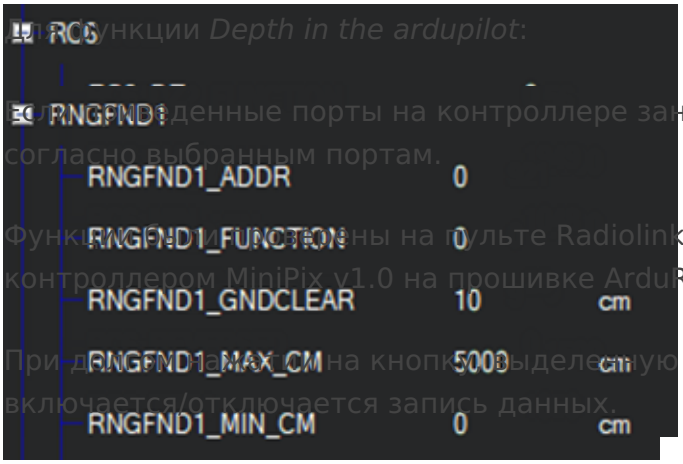
Radio channel start record – дистанционный старт/стоп записи с радиопульта

После нажать кнопку SAVE и перезагрузить устройство.

3.

Настроить следующие параметры в Mission Planer:

Для функции *Radio channel start record*:



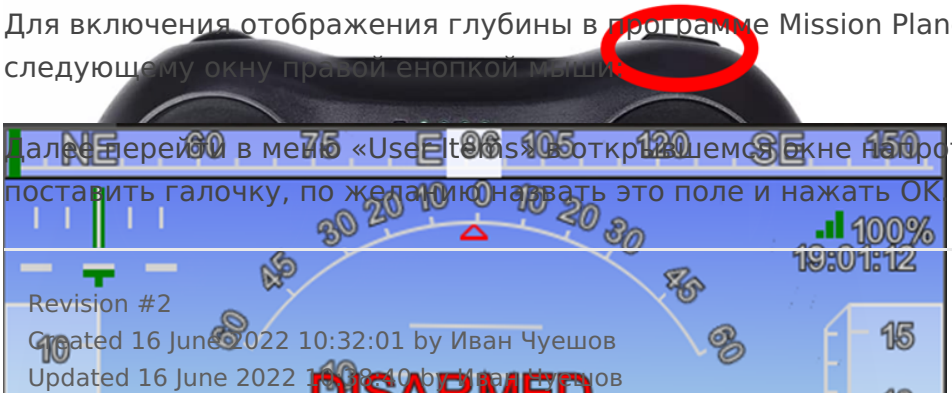
Для функции *Depth in the ardupilot*:

Выбранные порты на контроллере заняты, то настройку контроллера производить согласно выбранным портам.

Функции настроены на пульте Radiolink Electronic Limited T8S(BT) в связке с контроллером MiniPix v1.0 на прошивке ArduRover V4.0.0.

При нажатии на кнопку, выделенную красным на рисунке ниже, включается/отключается запись данных.

Для включения отображения глубины в программе Mission Planer требуется нажать по следующему окну правой кнопкой мыши:



Далее перейти в меню «User Items» в открывшемся окне напротив параметра «sonarrange» поставить галочку, по желанию назвать это поле и нажать OK

Revision #2
Created 16 June 2022 10:32:01 by Иван Чуешов
Updated 16 June 2022 10:38:40 by Иван Чуешов