

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 24 и 25 используются для дистанционного старта/остановки записи.

Соединение 4 производится с верхним контактом, маркированным прямоугольником, импульсом.

ВНИМАНИЕ! Для любой из приведенных функций требуется соединение №2

7. Запустить эхолот и передать данные в web-интерфейс. Для этого нужно настроить, выделенные красным:

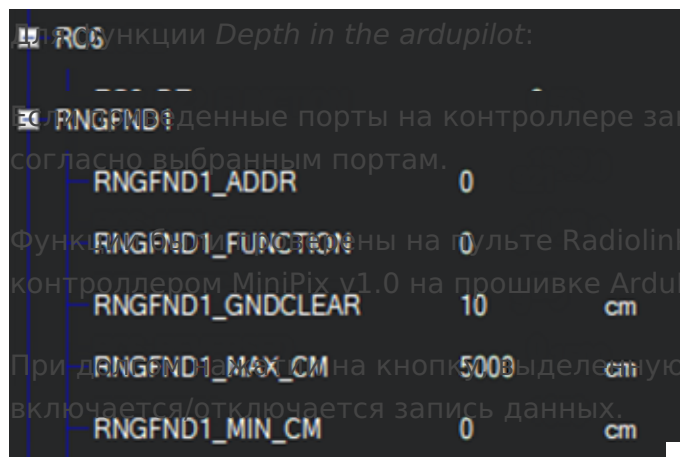


Depth in the ardupilot

После нажать кнопку SAVE и перезагрузить устройство.

Настроить следующие параметры в Mission Planer:

Для функции *Radio channel start record*:

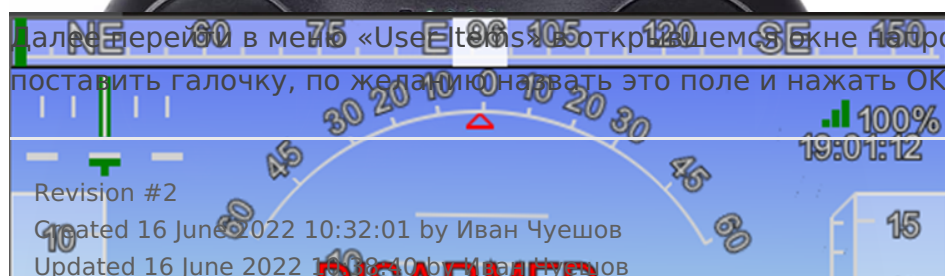


Если заданные порты на контроллере заняты, то настройку контроллера производить согласно выбранным портам.

Функция RNGFND1 предназначена для работы на пульте Radiolink Electronic Limited T8S(BT) в связке с контроллером MiniPix v1.0 на прошивке ArduRover V4.0.0.

При этом максимальная глубина, на которую выделенную кнопку (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 «Use Items» и открыть меню «sonarrange» и поставить галочку, по желанию назвать это поле и нажать OK.