



Контакт для зворотнього зв'язку.

Інструкція до поворотного механізму “STMonkey від “Чупакабра”

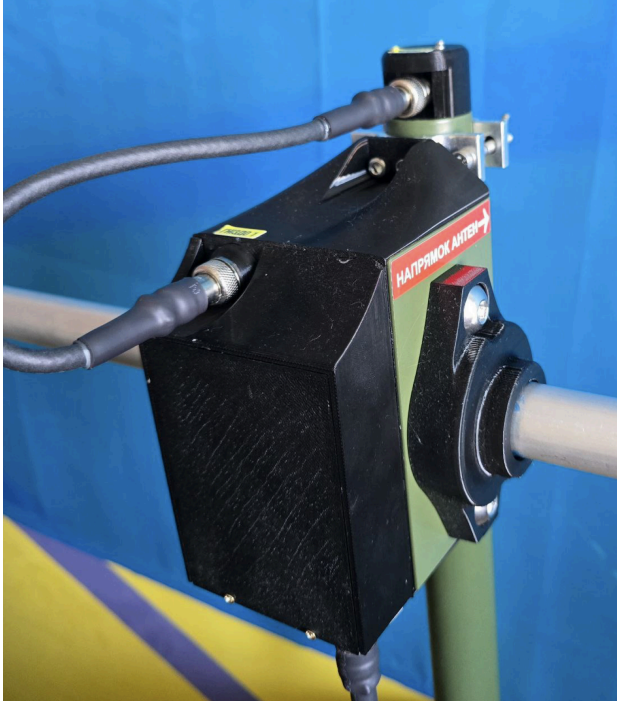
Загальна інформація.

Система дозволяє віддалено керувати напрямком повороту антен через додаток на вашому андроїд приладі.

У системі з вертикальним поворотним механізмом дозволяється використання антен сумарною вагою **до 4 кг**.

Підготовка до роботи.

Закріпити вертикальний поворотний механізм як на фото.



При кріпленні горизонтальної труби з механізмом потрібно закріплювати достатньо високо щоб не натягувати комплектний кабель.

При першому вмиканні відімнути пігтейли до антен!!! При неправильному вмиканні пігтейлів можливий обрив!!!

Коротким кабелем підключити гніздо 1 до гніздо 1.

Комплектним довгим 8 піновим кабелем підключаємо до “гніздо 2”, До комплектного блютуз модуля керування.

Вставити комплектний двохпіновий кабель подовження живлення і під'єднати через нього акумулятор, або під'єднати акумулятор напряму закріпивши його на вертикальній трубі.





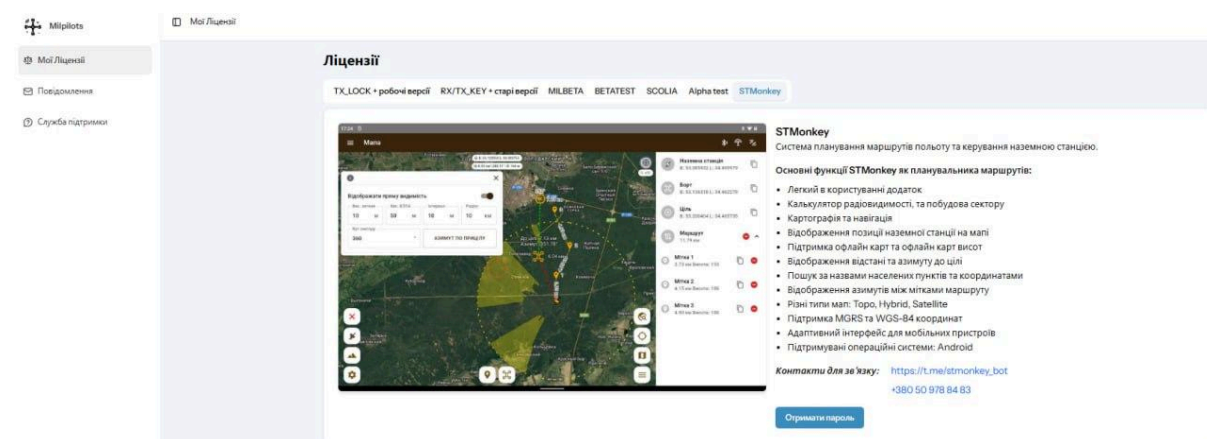
***УВАГА** в роз'ємі застосований механізм шип-паз для правильного приєднання.

Піднімаємо мачту та розмотуємо кабель до пілота.

Станція вмикається тумблером на виносному блоці, а керується через андроїд додаток STMonkey.

Отримання застосунка

1 Завантажити застосунок STMonkey який потрібен для налаштування і керування наземною станцією , з сайту <https://milpilots.com/> (QR-код)



The screenshot shows the MilPilots website interface. On the left is a navigation menu with options: 'МіЛіцензії', 'Подіювання', and 'Служба підтримки'. The main content area is titled 'Ліцензії' and features a sub-menu with 'TX_LOCK • робочі версії', 'RX/TX_KEY • старі версії', 'MILBETA', 'BETATEST', 'SCOLIA', 'Alpha test', and 'STMonkey'. The 'STMonkey' page is active, displaying a mobile app interface with a map and various settings. To the right of the app preview, there is a list of features and contact information.

STMonkey
Система планування маршрутів польоту та керування наземною станцією.

Основні функції STMonkey як планувальника маршрутів:

- Легкий в користуванні додаток
- Калькулятор радіовидимості, та побудова сектору
- Картографія та навігація
- Відображення позицій наземної станції на мапі
- Підтримка офлайн карт та офлайн карт висот
- Відображення відстані та азимуту до цілі
- Пошук за назвами населених пунктів та координатами
- Відображення азимутів між мітками маршруту
- Різні типи мап: Topo, Hybrid, Satellite
- Підтримка MGRS та WGS-84 координат
- Адаптивний інтерфейс для мобільних пристроїв
- Підтримувані операційні системи: Android

Контакти для зв'язку: https://t.me/stmonkey_bot
+380 50 978 84 83

[Отримати пароль](#)

2 Увійти в застосунок, використовуючи ваш логін і пароль, отримані на **MilPilots**, або у нас.

Якщо у вас немає доступу до MilPilots зв'яжіться з нами.

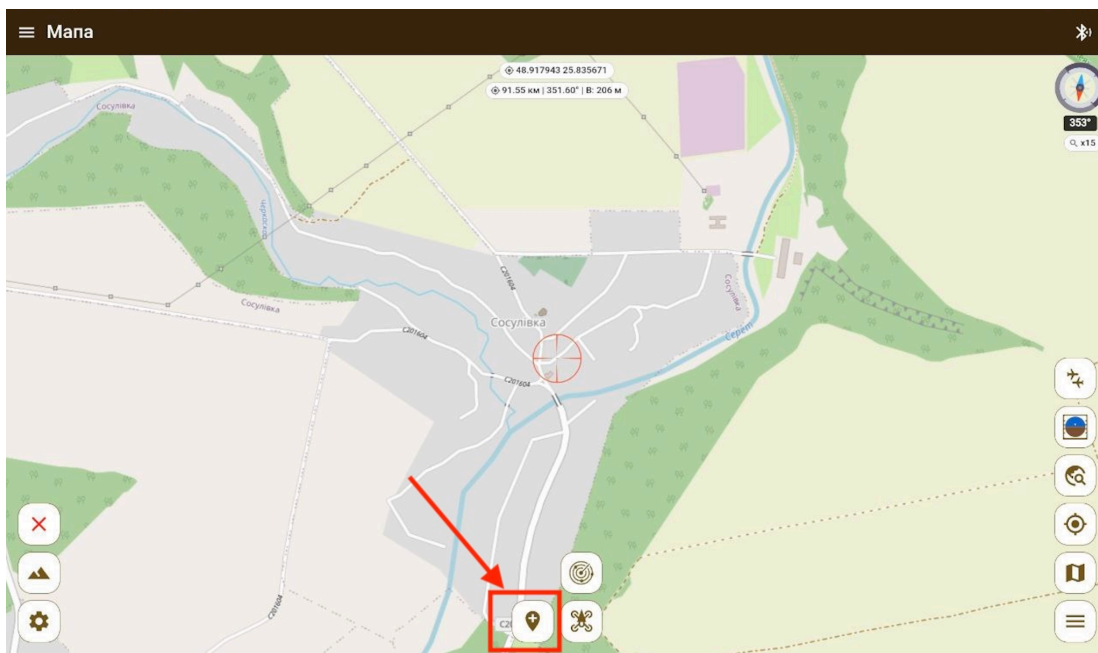
Керування поворотним механізмом через застосунок STMonkey

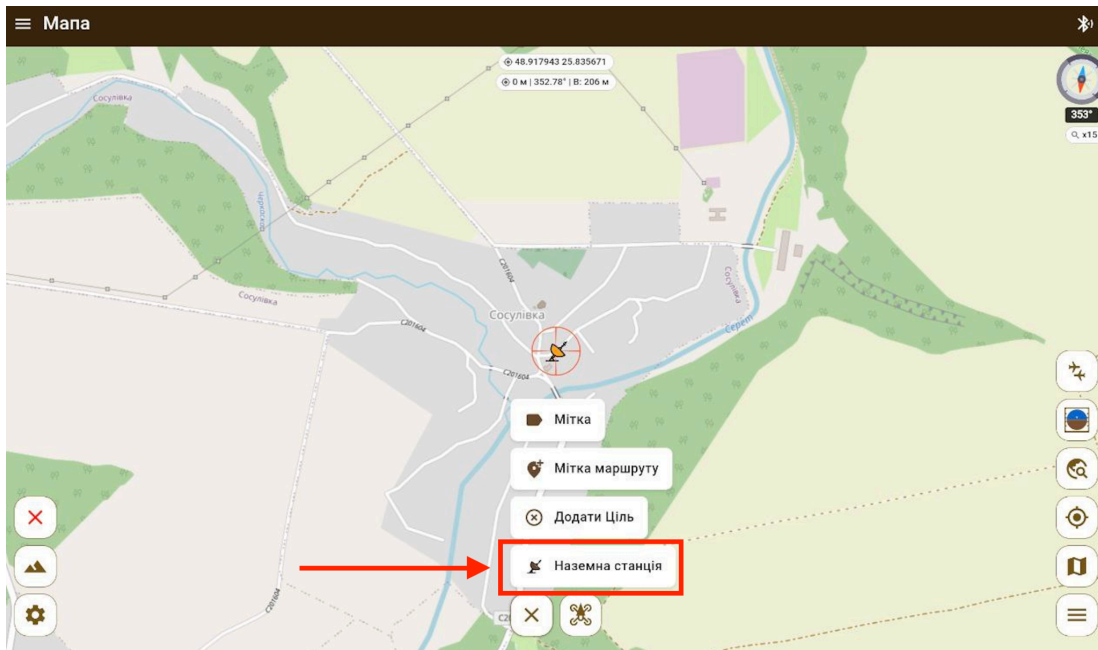
При першому вмиканні відімнути пігтейли до антен!!! При неправильному вмиканні пігтейлів можливі обрив!!!

Для користування додатком ви маєте дати йому всі дозволи в Android.

1 Натиснути плюс- наземна станція- підтвердити.

Цим ми встановлюємо на мапі точку де в нас встановлена наша наземна станція.



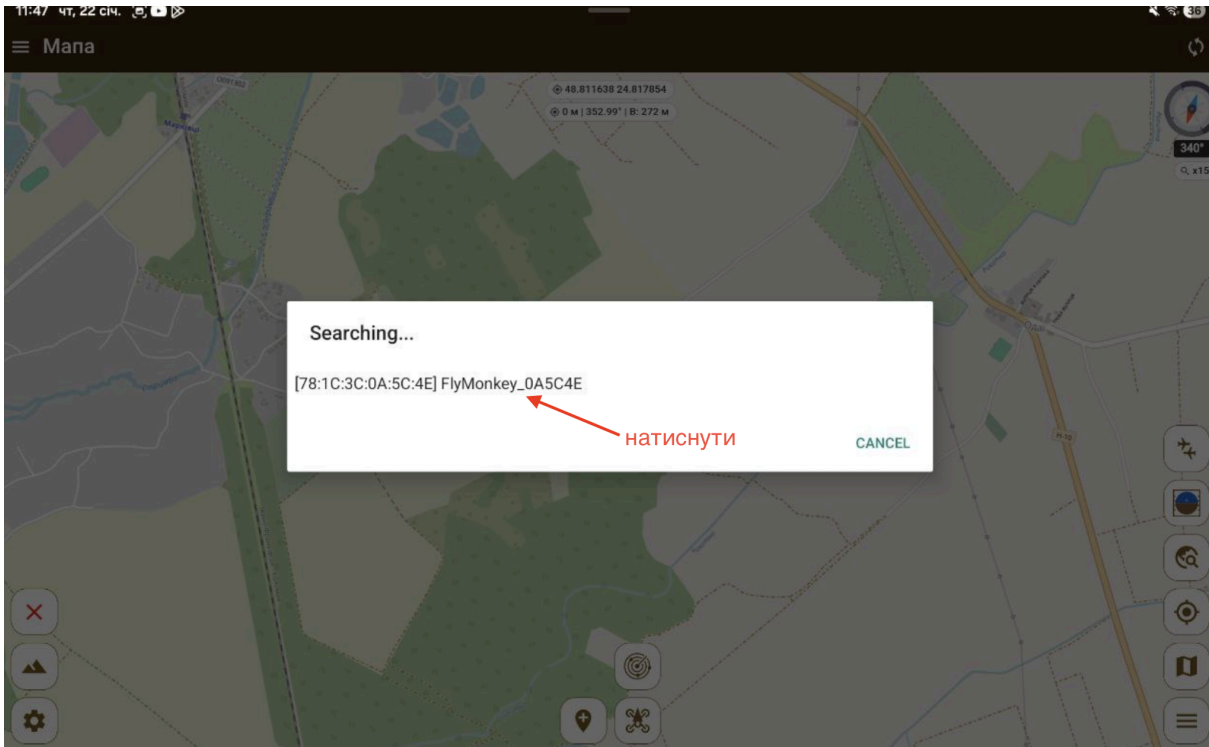


2 При увімкненому тумблері на виносному модулі і при підключеній батареї, під'єднатись по блютус до станції для її налаштування. І провести первинне налаштування поворотного механізму.

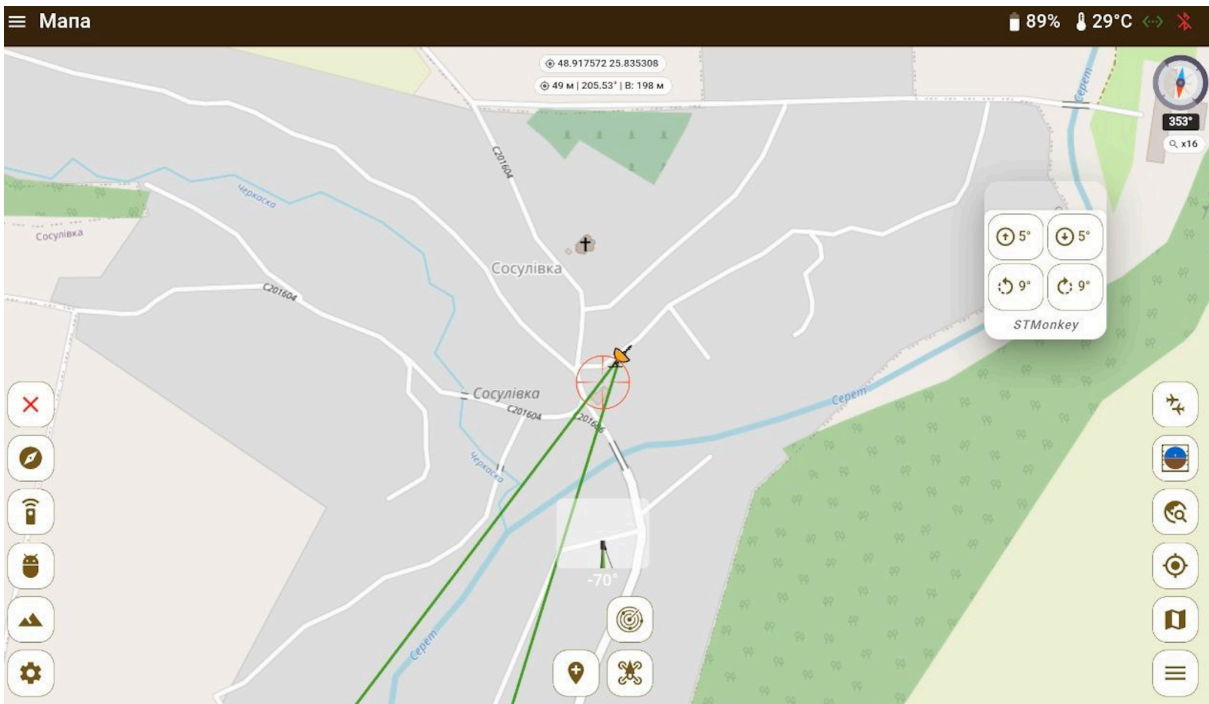
Для цього:

Заходимо в застосунок STMonkey.

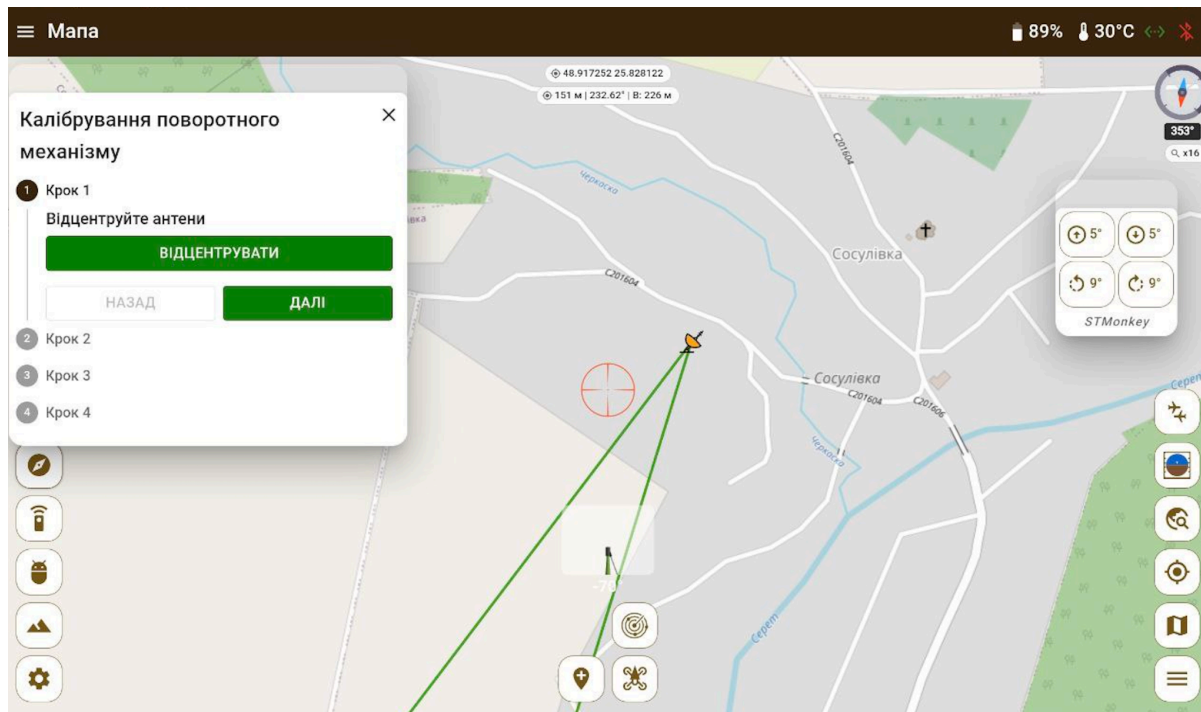
Натискаємо символ блютус зверху справа. Натискаємо на знайдений модуль.



При успішному приєднанні ви побачите як на вашій мапі з'явився напрям антен позначений як сектор від вже встановленої вами точки на мапі.



3 Натиснувши кнопку компаса зліва Провести процедуру калібрування наземної станції. (меню калібрування поворотного механізму)

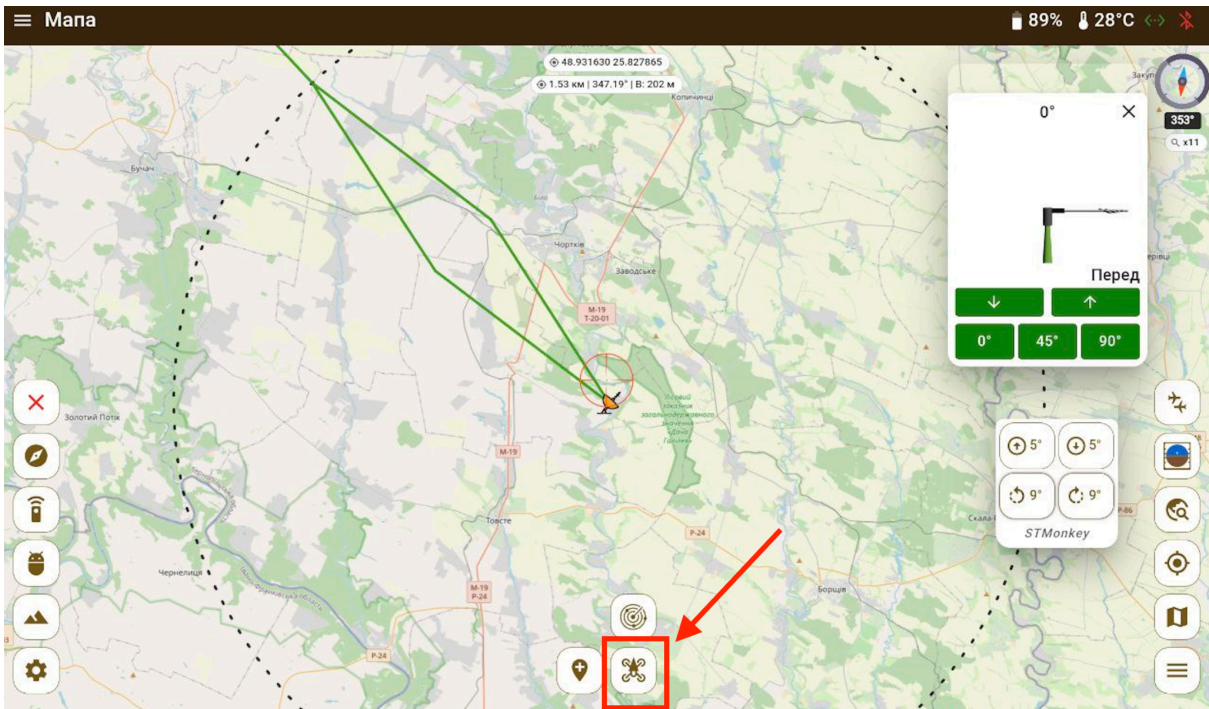


3.1 Відцентрувати- Далі, виставити антену в положення 90 градусів відносно щогли -Далі

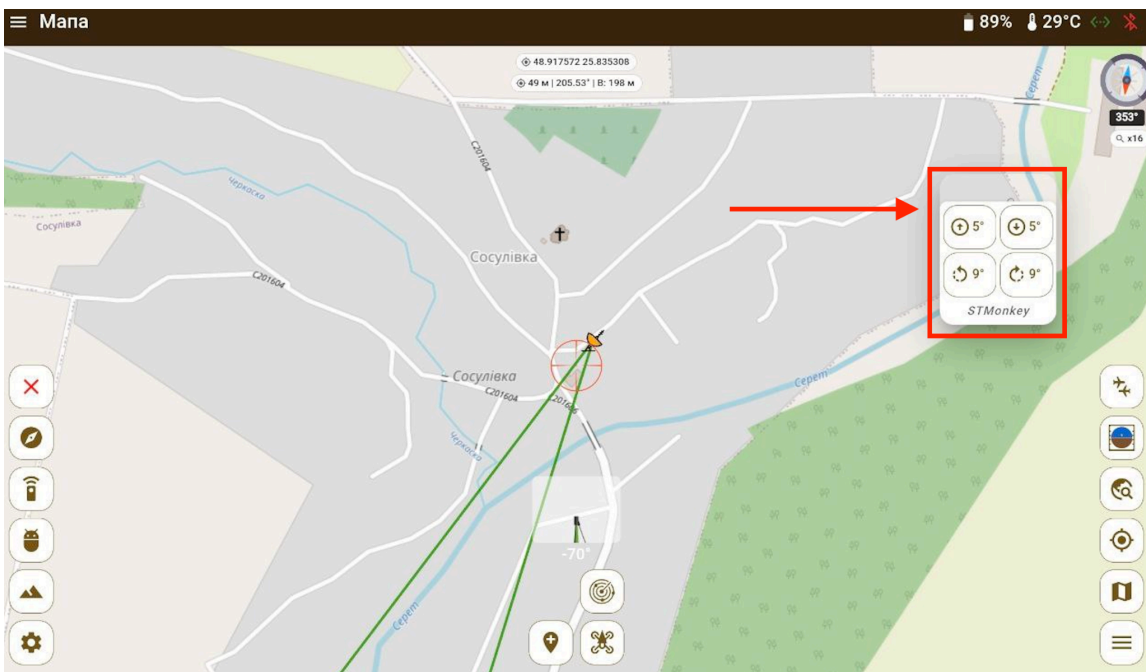
3.2 Введіть поточний напрям антени, по азимуту виміряному компасом або по орієнтиру на місцевості. Натисніть далі

3.3 Уточніть налаштування по вертикалі, якщо ваша щогла стоїть не зовсім вертикально. Натиснути Застосувати

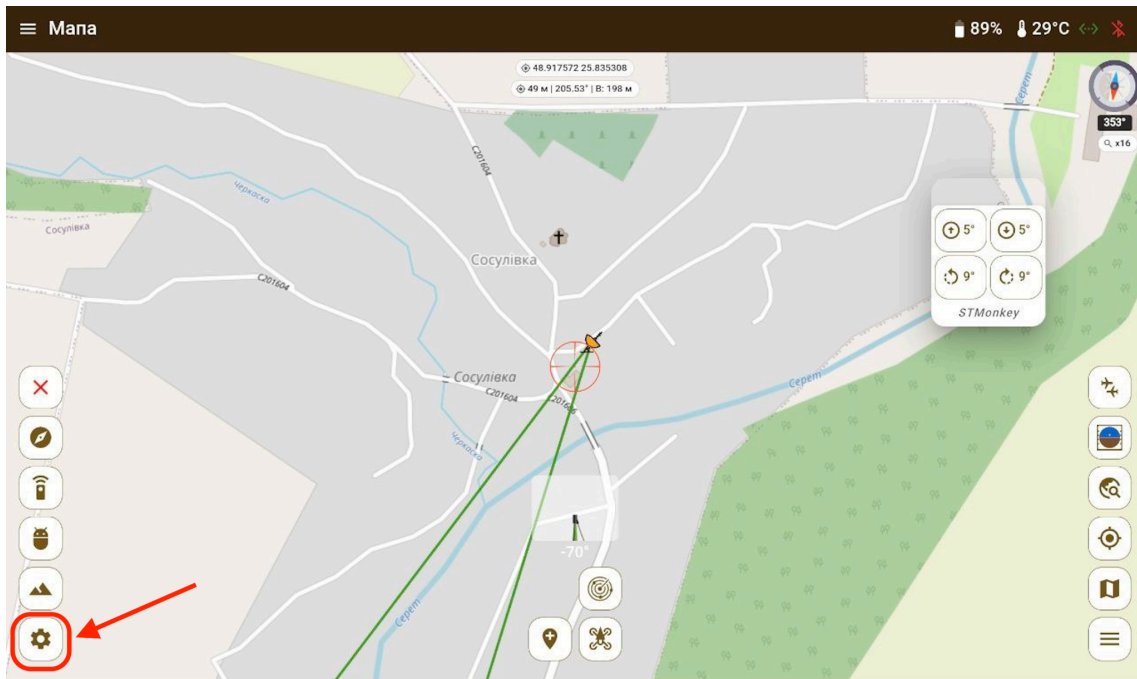
4 Для повороту на орієнтир навести червоне коло приціла (що по центру) орієнтир, натиснути на значок дрона- і натиснути зелену кнопку підтвердження. Після цього поворотка повернеться на заданий орієнтир.



Окрім цього можна використовувати ручне керування по натисканні ввєрх-вниз вправо вліво. Для вмикання цього режиму в налаштуваннях поставити галочку на ручне керування поворотним механізмом, ручне керування вертикальним механізмом.



Система автоматично рахує намотування кабелю і має функцію розмотати кабель у разі коли при використанні кабель було намотано на щоглу.



В застосунку є можливість завантаження та використання офлайн мап та офлайн мап висот. Для використання в меню налаштувань, обрати вкладку офлайн мапи чи офлайн висоти, після цього обрати потрібну область.