



Служба Підтримки

+38(050)978 8483

Інструкція до поворотного горизонтального механізму “STMoukey від “Чупакабра”

Загальна інформація.

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

Підготовка до роботи.

Закріпити вертикальний поворотний механізм як на фото.



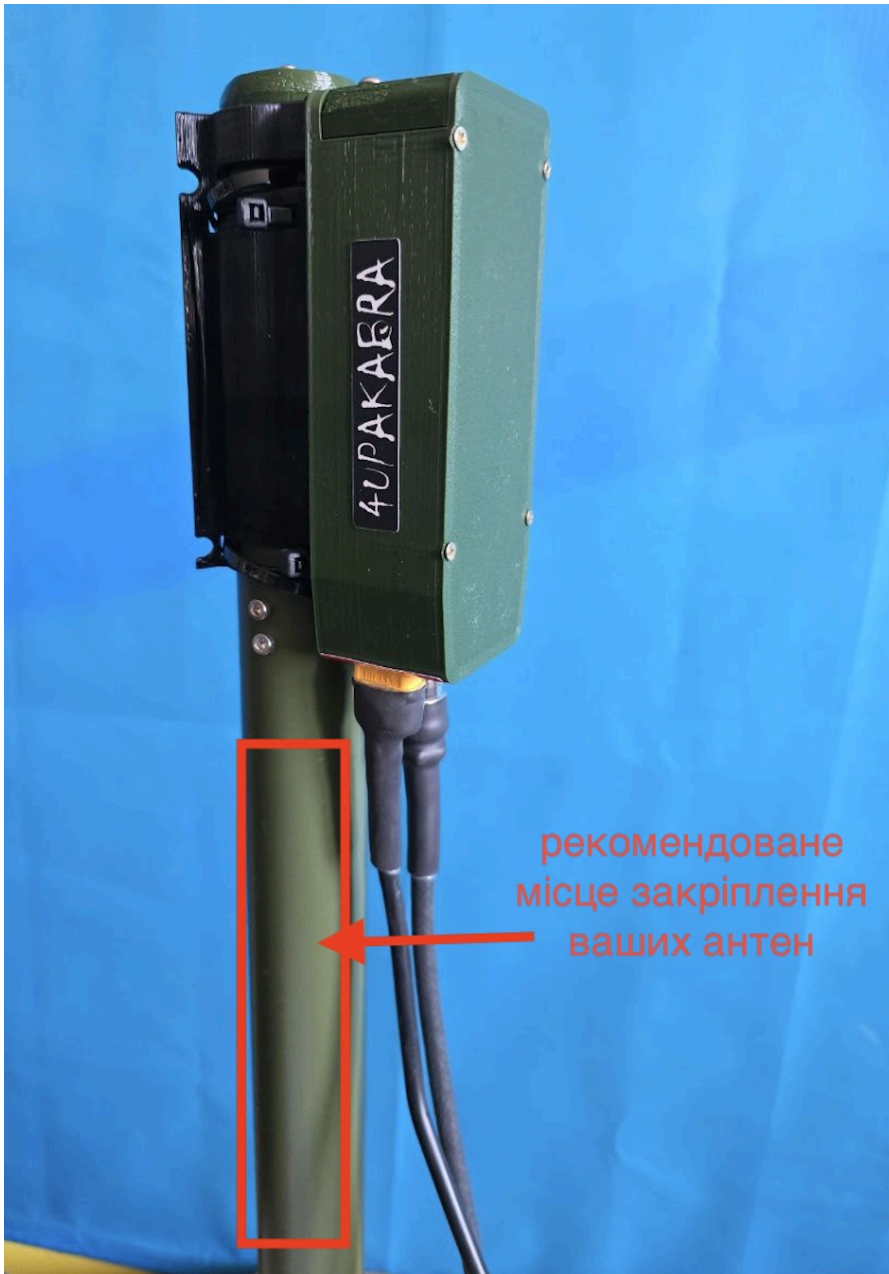
Комплектним довгим 8 піновим кабелем підключаємо до "гніздо 2",
До комплектного блютуз модуля керування.

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



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

Закріпити ваші антени в рекомендованій зоні.

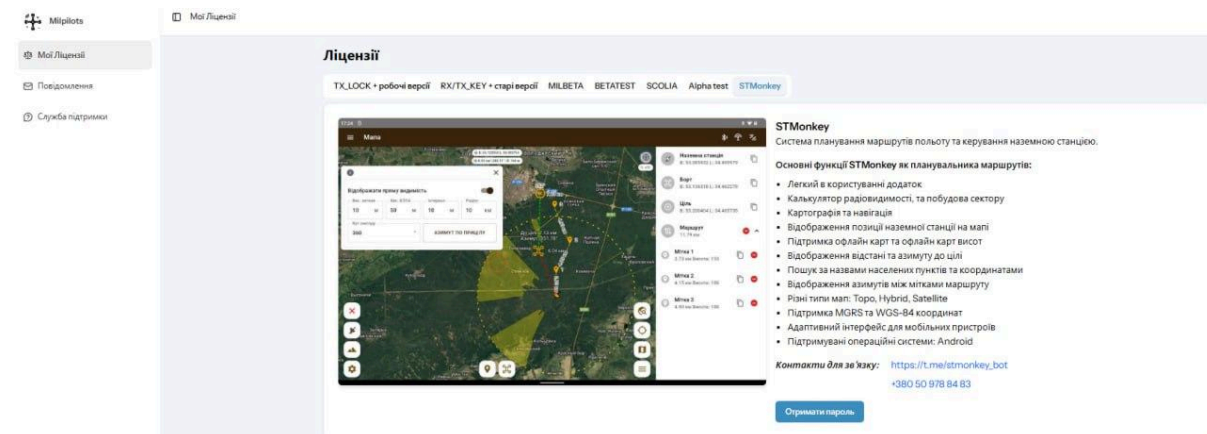


Піднімаємо мачту та розмотуємо кабель до пілота.

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)



Міліпайлоти

- Міліпайлоти
- Повідомлення
- Служба підтримки

Міліпайлоти

Ліцензії

TX_LOCK • робочі версії RX/TX_KEY • старі версії MILBETA BETATEST SCOLIA Alpha test **STMonkey**

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 позиції 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 карт: Топо, 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.

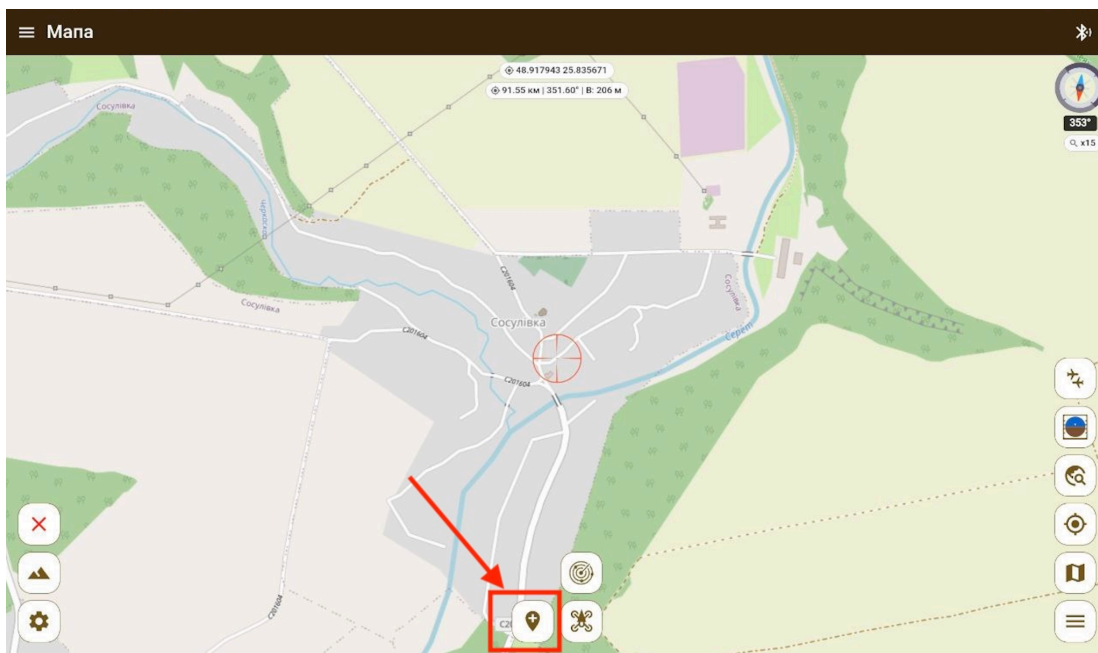
Керування поворотним механізмом через застосунок STMonkey

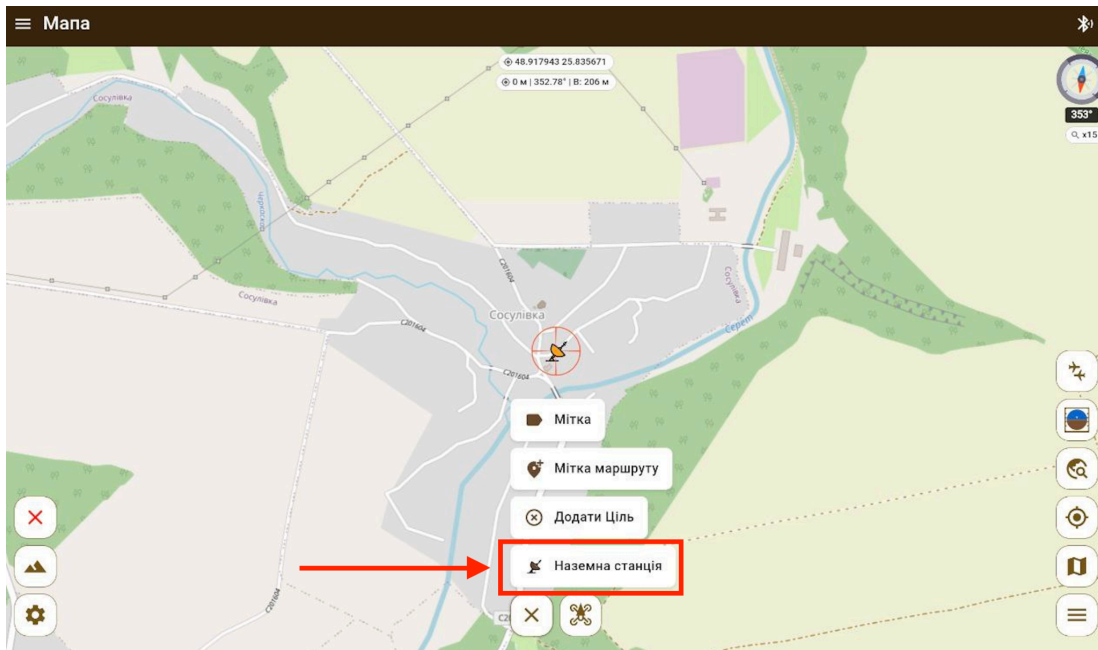
При першому вмиканні відімнути пігтейли до антен!!! При неправильному вмиканні пігтейлів можливі обрив!!!

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.



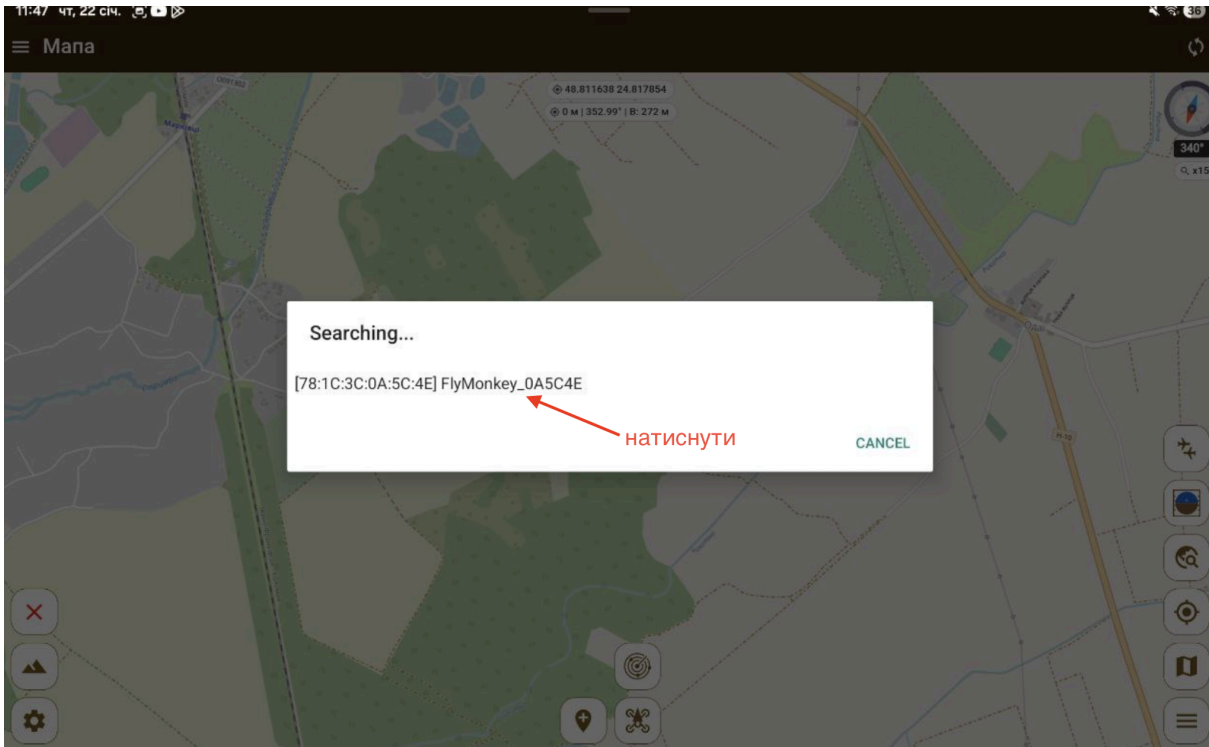


2 При увімкненому тумблері на виносному модулі і при підключеній батареї, під'єднатись по блютус до станції для її налаштування. І провести первинне налаштування поворотного механізму.

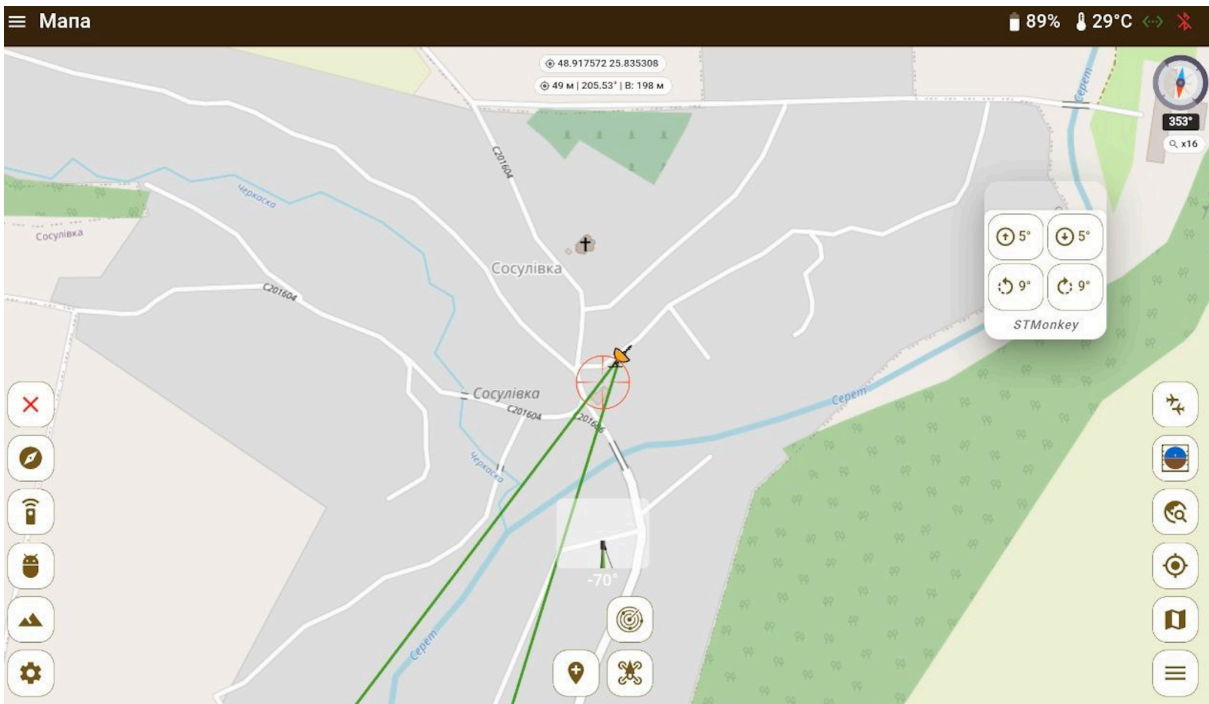
Для цього:

Заходимо в застосунок STMonkey.

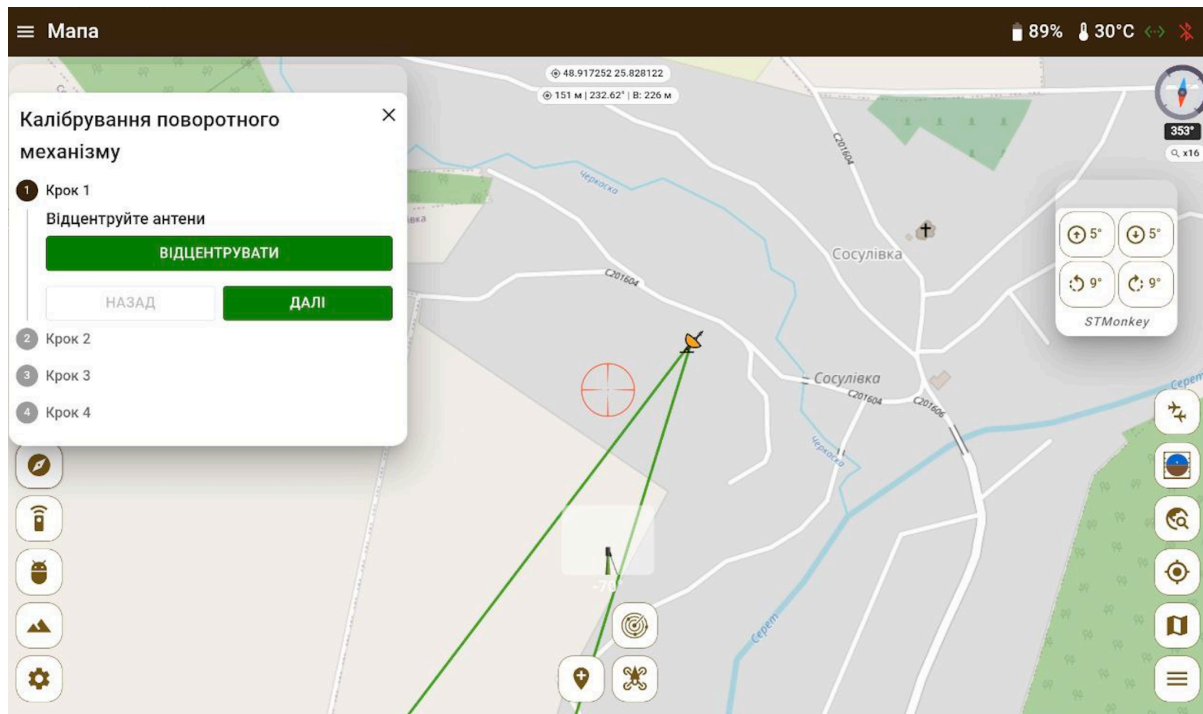
Натискаємо символ блютус зверху справа. Натискаємо на знайдений модуль.



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



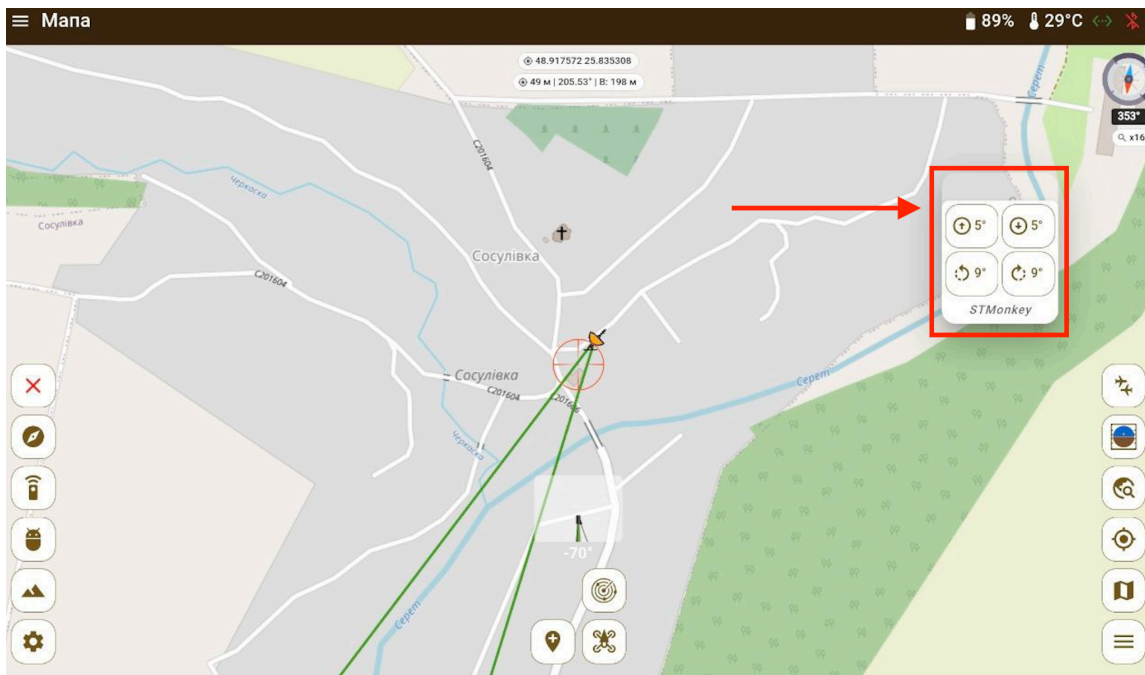
3 Натиснувши кнопку компаса зліва Провести процедуру калібрування наземної станції. (меню калібрування поворотного механізму)



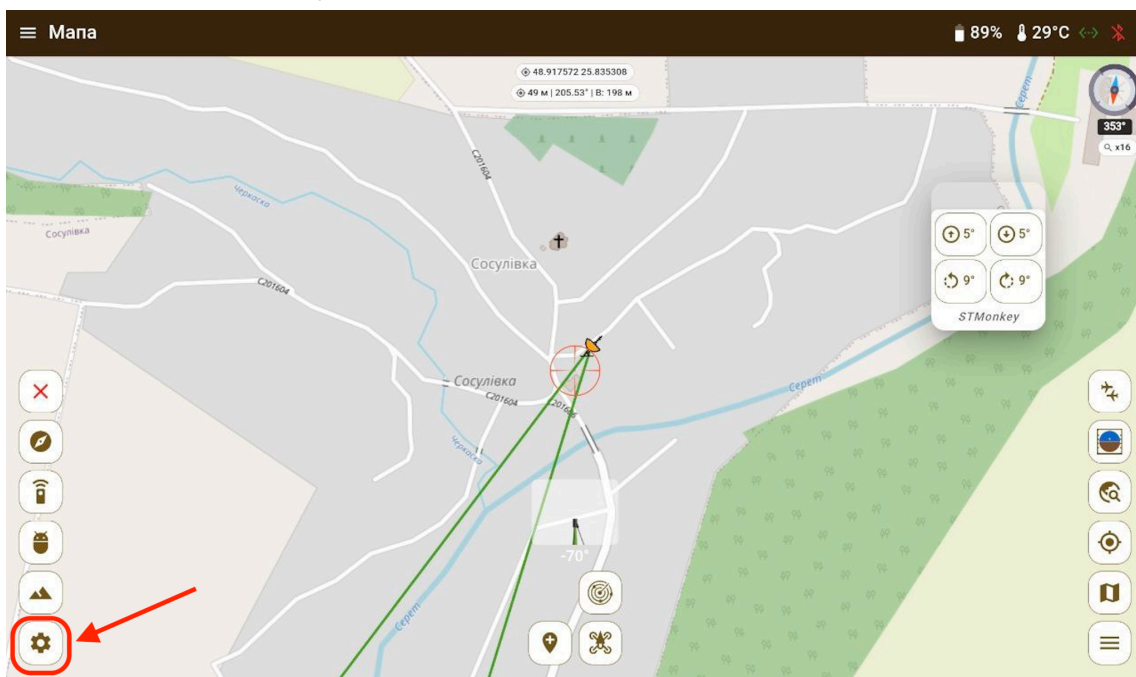
3.1 Відцентрувати- Далі, виставити антену в положення 90 градусів відносно щогли -Далі

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

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



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.