



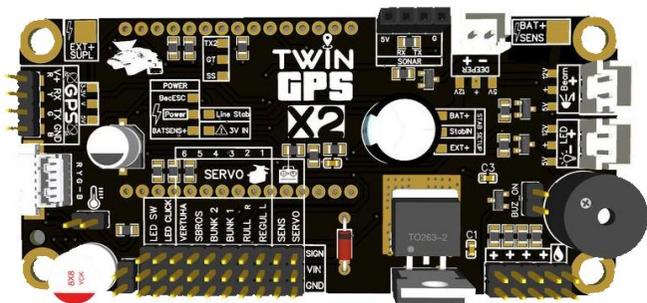
**AUTOPILOT  
SYSTEM**



← Вернутся на главную



Просмотр видео →



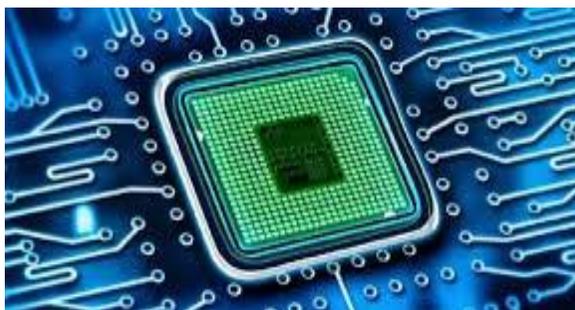
**Подключение**



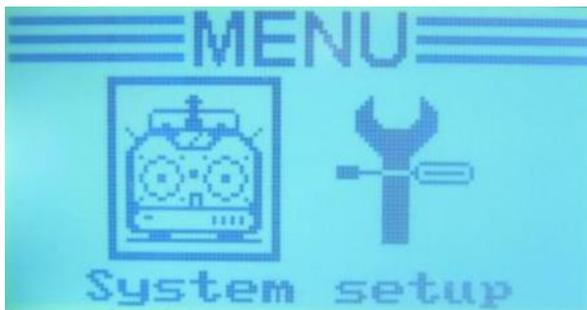
**Навигация  
клавиш/значений  
автопилота**



**Управление**



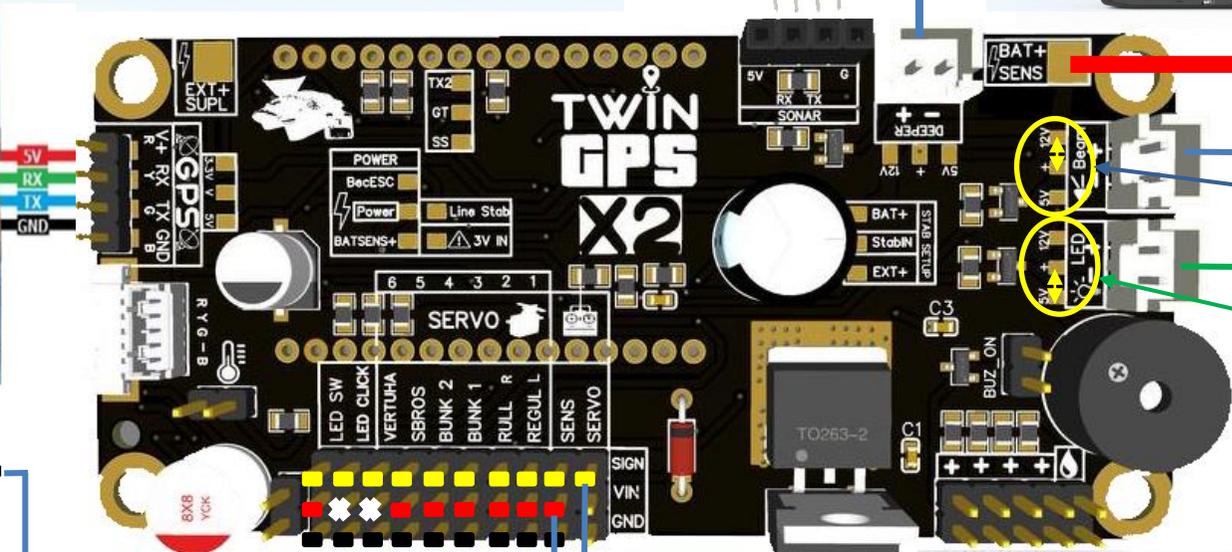
**Прошивка  
Аппаратуры/автопилота**



**Настройки  
/Калибровка**



**Функции/возможности  
TWIN GPS**



Фара

Соединяем «+» напайкой с необходимым напряжением, где 12v это АКБ

Светодиоды

Соединяем «+» напайкой с необходимым напряжением, где 12v это напряжение АКБ

Закрытие шторки водомета (задний ход)

Кнопка без фиксации подключать 2 контакта

Мотор+регуль под разбрасыватель подключать 2 контакта

Сброс

Бункер2

Бункер1

Руль

Регулятор

Мотор БК

Приемник

Кнопка с включения

Ел.выключатель





## Прошивка/Обновление:



- Аппаратура.....5
- Автопилот.....8

## Прошивка Аппаратура:



I6\_Twin\_GPS\_X2\_04\_DEEPER\_CLIENTS.rar

1. Разархивировать архив на ПК:
2. Установить драйвер «CP210x\_Windows\_Drivers»

3. Подключаем программатор ПК vs Flysky fs-i6:



Firmware Upgrade Cable

4. Зажимаем одновременно два тримера → ↓ + включаем пульт:

После включения, ЖК дисплей должен остаться не активным (пульт в режиме прошивки)

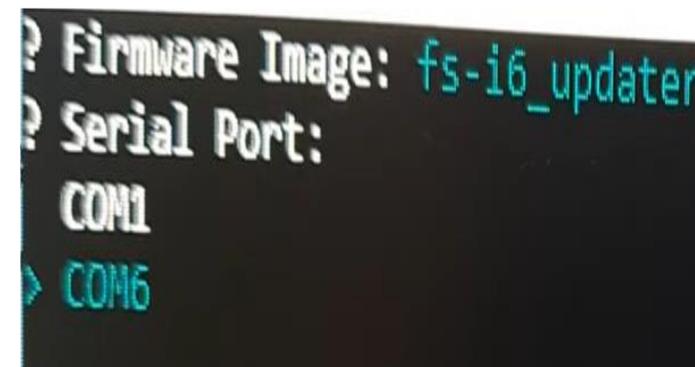
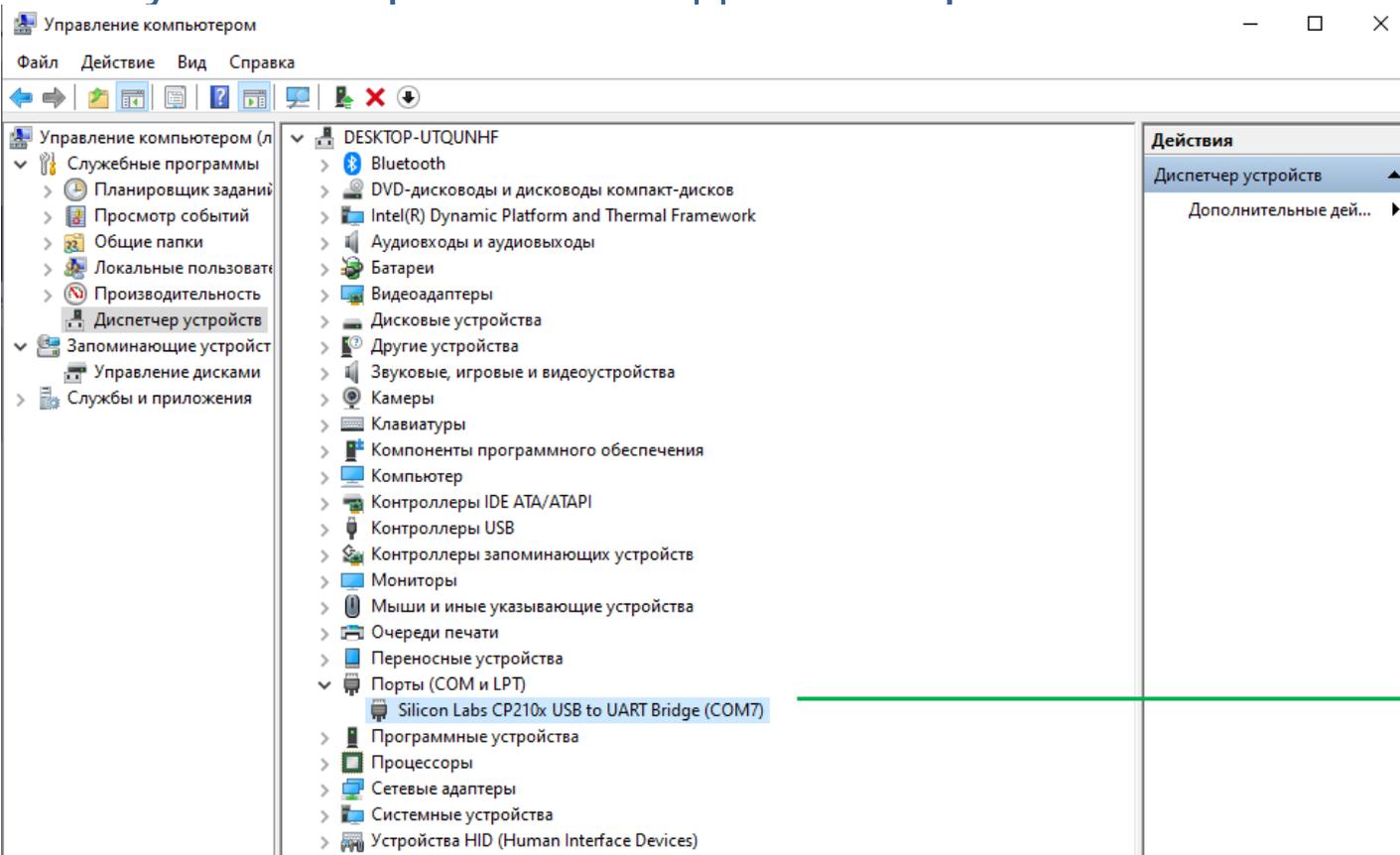




5. Запускаем на ПК «flysky-updater-win64.exe»:

6. Если подключено несколько устройств,  
нужно выбрать необходимый порт COM

Вибераем стрелками > enter:



Название кабеля для  
прошивки

## Прошивка Аппаратура:



```

C:\Users\User\Desktop\ВИДЕОИНСТРУКЦИЯ\16_Twin_GPS_X2_04_DEEPEP_CLIENTS\flysky-updater...
Using I6_Twin_GPS_X2_04_DEEPEP.bin as firmware image.
Using COM9 as serial port.
? Start flashing? (y/N) y
  
```

Если это единственное подключённое устройство, подтверждаем > пишем в строке «y» > enter

Запускается прошивка:

```

C:\Users\User\Desktop\ВИДЕОИНСТРУКЦИЯ\16_Twin_GPS_X2_04_DEEPEP_CLIENTS\flysky-updater...
Using I6_Twin_GPS_X2_04_DEEPEP.bin as firmware image.
Using port COM9 as serial port.
? Start flashing? Yes
0 B / 58.00 KB [ ] 0.00 %
1024 B / 58.00 KB [ ] 1.72 % 11s
2.50 KB / 58.00 KB [==>] 4.31 % 8s
3.75 KB / 58.00 KB [====>] 6.47 % 8s
5.25 KB / 58.00 KB [====>] 9.05 % 8s
6.50 KB / 58.00 KB [====>] 11.21 % 7s
8.00 KB / 58.00 KB [====>] 13.79 % 7s
9.25 KB / 58.00 KB [====>] 15.95 % 7s
10.50 KB / 58.00 KB [====>] 18.10 % 7s
12.00 KB / 58.00 KB [====>] 20.69 % 6s
13.25 KB / 58.00 KB [====>] 22.85 % 6s
14.75 KB / 58.00 KB [====>] 25.43 % 6s
16.00 KB / 58.00 KB [====>] 27.59 % 6s
17.25 KB / 58.00 KB [====>] 29.74 % 6s
18.75 KB / 58.00 KB [====>] 32.33 % 5s
20.00 KB / 58.00 KB [====>] 34.48 % 5s
21.25 KB / 58.00 KB [====>] 36.64 % 5s
22.75 KB / 58.00 KB [====>] 39.22 % 5s
24.00 KB / 58.00 KB [====>] 41.38 % 5s
25.25 KB / 58.00 KB [====>] 43.54 % 4s
26.75 KB / 58.00 KB [====>] 46.12 % 4s
  
```

По завершению пульт включается:



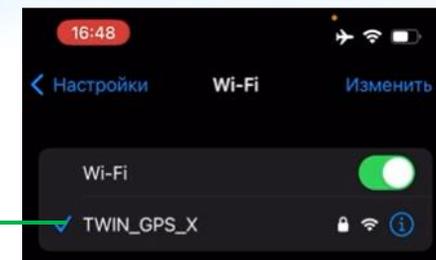


## Обновление Автопилота:



1. Включаем Twin + аппаратуру
2. Подключаемся с любого гаджета по WiFi сети к Twin\_GPS:
3. Открываем в браузере страничку:  
<http://192.168.4.1/updatepilot>

Пароль - 12345678



4. Выбрать файл для обновления:



upd.rar

Разархивировать на устройстве

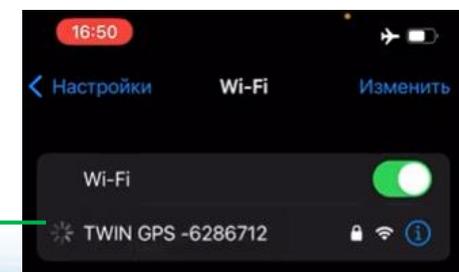


5. Подтвердить «Update»:

Прошивка началась, по окончании пульт просигнализирует финиш

6. Если было обновление более раннее, сменится название для подключения

Пароль - 12345678



**Навигация клавиш:**

**- flysky fs-i6**

**- flysky fs-i6x**





# Главное Меню Twin



Режим управления:

- **MANUAL** - Ручное управление
- **SAVE** - Сохранение точек
- **GO TO** Отправка на точку
- **noGps Нет связи со спутниками <7g**

Связь корабля с аппаратурой

№ Точки

Количество найденных спутников

Переключаться по меню

Напряжение АКБ корабля

Напряжение батареек пульта

Глубина

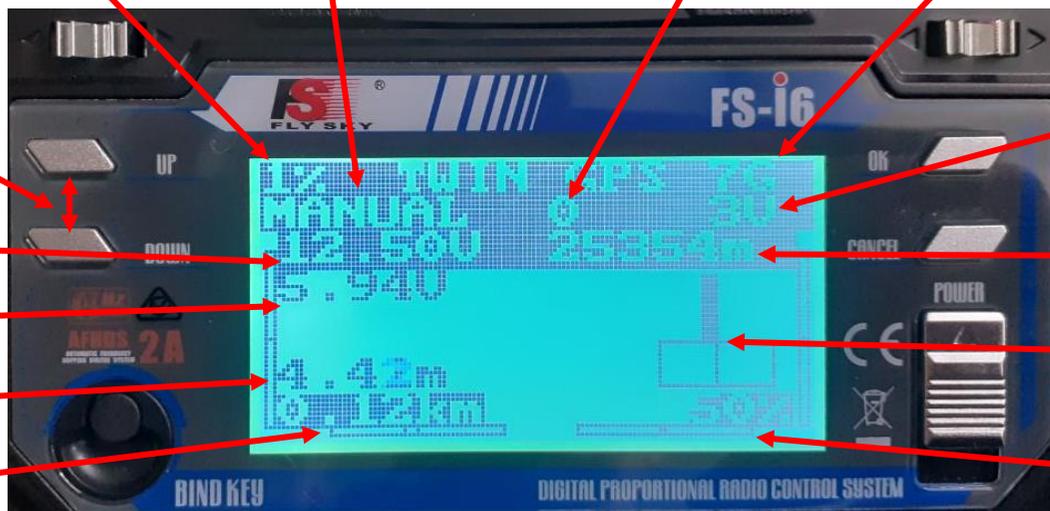
Текущая Скорость

№ Водоема

Расстояние к выбранной точке

График, отклонение от курса, (двигаться вправо влево)

Положение Руля



Меню №2 с рельефом дна



Меню №3 рельеф дна





## Настройки /Калибровка

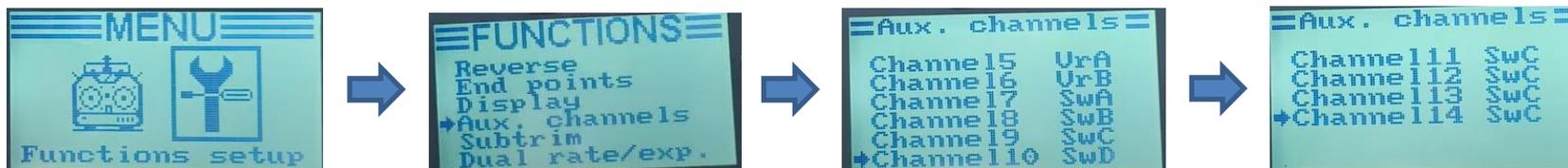
- **Настройка каналов.....12**
- **Порог заряда АКБ.....12**
- **Функция Failsafe.....12**
- **Функция Reverse (смена положения).....13**
- **Функция End points (конечные точки).....13**
- **Вольтаж АКБ на пульте.....13**
- **MENU Extra.....14**
- **Калибровка бункеров и руля с аппаратуры.....15**
- **Калибровка бункеров и руля через подключение WiFi.....18**
- **Настройки автопилота через подключение WiFi.....19**



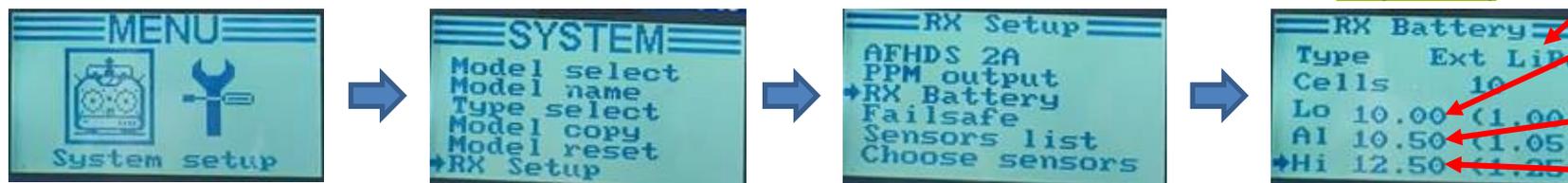
**!!! ВАЖНО !!!**

**Все действия в настройках сохраняем длительным удержанием «CANCEL»**

## 1. Настройка каналов (повторяем действия):



## 2. Порог заряда АКБ:



На примере 3S АКБ (подстраиваем под свой в зависимости от напряжения)

Выбираем тип АКБ

Сигнализация о критическом заряде АКБ

Предупреждение о разряде

Максимальный заряд АКБ

## 3. Failsafe (повторяем действия):

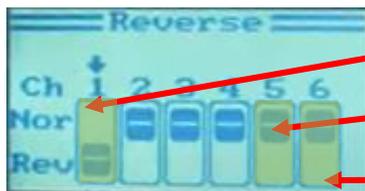




**!!! ВАЖНО !!!**

**Все действия в настройках сохраняем длительным удержанием «CANCEL»**

## 4. Функция Reverse (обратное положение):



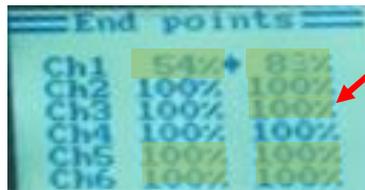
**Реверс применяем только для этих каналов**

Реверс руля

Реверс левого бункера

Реверс правого бункера

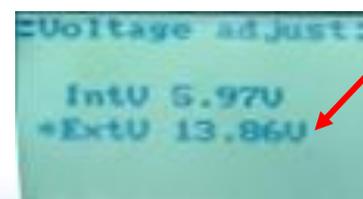
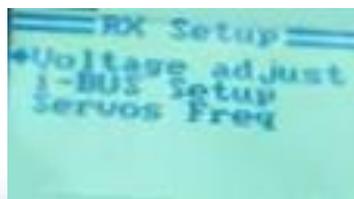
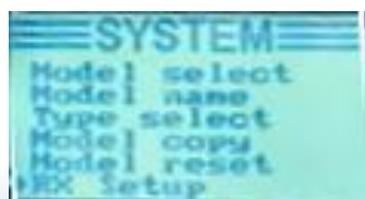
## 5. Функция End points (Настройка конечных точек/ограничение):



**-Разрешонные поля для настроек, остальные остаются по умолчанию**

- Ch1 - Ограничение поворотов руля;
- Ch2 - Газ на правом стике min 45% max 100%  
Для того чтобы стрелка перепрыгнула на правый столбик, стиком нужно дернуть вверх правым стиком;
- Ch3 - Газ подпружиненный на левом стике (вверх)  
Чтобы перепрыгнуть на правый столбик, нужно приподнять больше половины вверх, левый стик;
- Ch4 - Не трогаем;
- Ch5 - Ограничение левого бункера 1 min 0% max 127%;
- Ch6 - Ограничение правого бункера 2 min 0% max 127%.  
Для переключения столбика, прокручиваем крутилки за больше половины.

## 6. Вольтаж АКБ на пульте:



Замеряем вольтаж АКБ мультиметром, вносим текущие данные в это поле

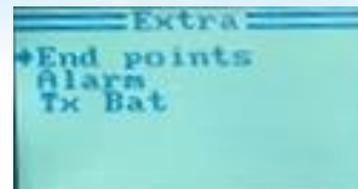
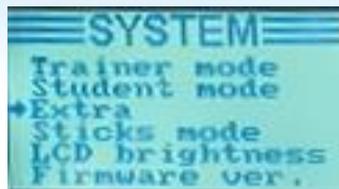


# Настройки

!!! ВАЖНО !!!

Все действия в настройках сохраняем длительным удержанием «CANCEL»

## 7. MENU Extra :



### ЛЕВЫЙ СТОЛБИК

1 - ВРЕМЯ ЧЕРЕЗ КОТОРОЕ ВКЛЮЧИТСЯ ЭХОЛОТ ПОСЛЕ ВКЛЮЧЕНИЯ КОРАБЛИКА, ДИАПАЗОН 1 - 99 МИНУТ ЕСЛИ БУДЕТ 0 ИЛИ 100-127 - ФУНКЦИЯ ВЫКЛЮЧЕНА



2 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

3 - Отключает серву в случае препятствия свободного закрытия Диапазон работы 1-20% = 1-20 секунд Важно!!! Не все сервоприводы поддерживают данную функцию и могут уходить в одну из крайних своих точек!

4 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

5 - ПЛАВНЫЙ ГАЗ ДИАПАЗОН 101 - 127 ФУНКЦИЯ ВКЛЮЧЕНА, ЧЕМ БОЛЬШЕ ЦИФРА ТЕМ ПЛАВНЕЕ ЗАПУСК. ДИАПАЗОН 1 - 100 = ФУНКЦИЯ ВЫКЛЮЧЕНА - ПРИ КАЛИБРОВКЕ РЕГУЛЯТОРА ХОДА НУЖНО ОТКЛЮЧИТЬ ПЛАВНЫЙ ГАЗ, ПОСЛЕ ВКЛЮЧАЕМ



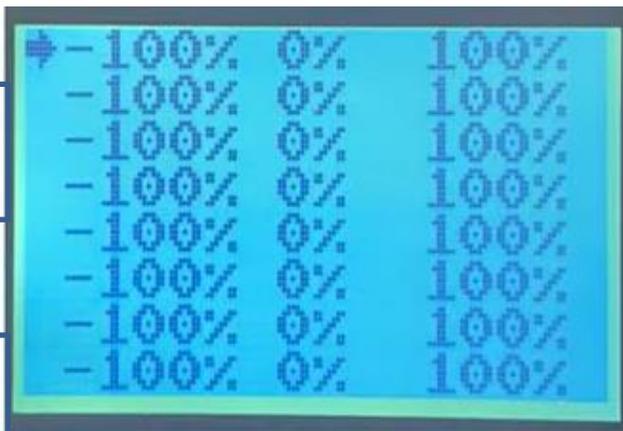
6 - ПЛАВНОСТЬ СЕРВОПРИВОДОВ БУНКЕРОВ ДИАПАЗОН 1 - 127 [ЧЕМ БОЛЬШЕ ЦИФРА ТЕМ ПЛАВНЕЕ] НА КОРАБЛИКЕ «ГЕРКУЛЕС» СТАВИМ «1» [БЫСТРАЯ РЕАКЦИЯ]



7 - ЦЕНТРАЛЬНЫЙ СБРОС [ ОТКРЫТОЕ ПОЛОЖЕНИЕ СЕРВОПРИВОДА ] ДИАПАЗОН 1 - 127 [ РУЧНО РЕЖИМ - SW8 ВВЕРХ ]



8 - ЦЕНТРАЛЬНЫЙ СБРОС [ ЗАКРЫТОЕ ПОЛОЖЕНИЕ СЕРВОПРИВОДА ] ДИАПАЗОН 1 - 127 [ РУЧНО РЕЖИМ - SW8 ВНИЗ ]



### ЦЕНТРАЛЬНЫЙ СТОЛБИК

1 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

2 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

3 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

4 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

5 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

6 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

7 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

8 - [ ОСТАВЛЯЕМ 0 ]

### ПРАВЫЙ СТОЛБИК

1 - РАССТОЯНИЕ ДО ТОЧКИ ПРИ НАЧАЛЕ ФУНКЦИИ « ЗАКОРМА ТОЧКИ » [ ВО ВРЕМЯ ОТПРАВКИ НА ТОЧКУ С ВЫГРУЗКОЙ SWA ВНИЗ ] ДИАПАЗОН 1 - 30 [В МЕТРАХ] - ЕСЛИ 0, ИЛИ 31 - 127 ВЫГРУЗКА БУДЕТ НАЧИНАТЬСЯ ЗА 15 МЕТРОВ ДО ТОЧКИ



2 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

3 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

4 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

5 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

6 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

7 - [ ОСТАВЛЯЕМ 100 ]

8 - ВРЕМЯ [В СЕКУНДАХ] НА КОТОРОЕ АВТОПИЛОТ БУДЕТ ВЫКЛЮЧАТЬ МОТОР, ЕСЛИ АВТОПИЛОТ ЗАМЕТИТ ЧТО ДИСТАНЦИЯ К ТОЧКЕ НЕ УМЕНЬШАЕТСЯ [АВАРИЙНОЕ ВЫКЛЮЧЕНИЕ МОТОРА ПРИ ОТСУТСТВИИ ДВИЖЕНИЯ КОРАБЛИКА ] ДИАПАЗОН 1 - 99 [ ВЫКЛЮЧИТЬ НА % СЕКУНД ] - 0 ИЛИ 100 - 127 / ФУНКЦИЯ ВЫКЛЮЧЕНА

# Калибровка бункеров и руля с аппаратуры



**!!! ВАЖНО !!!**

**Весь процесс калибровки левый стик удерживается вправо, далее меняется положение**

**Калибровка выполняется после настроенных конечных точек**



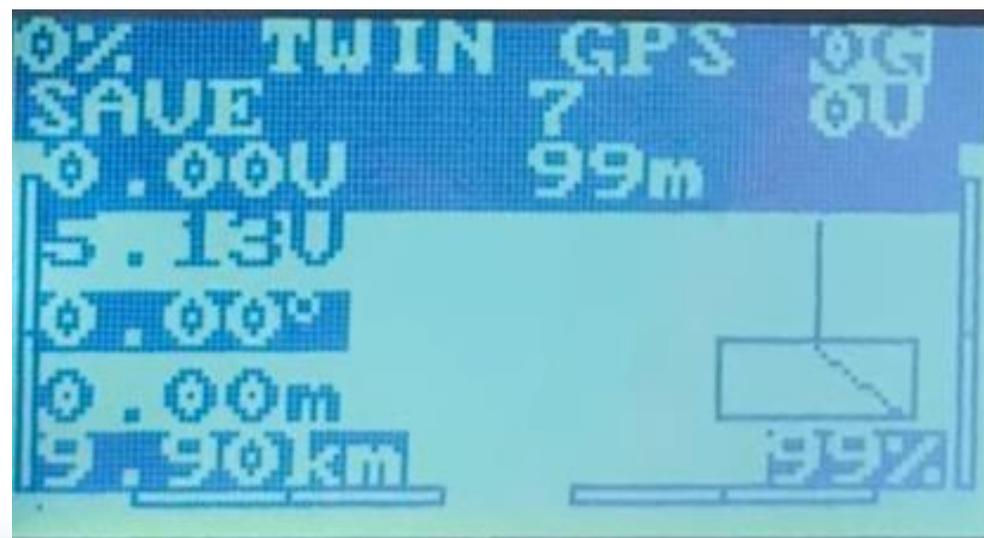
**1.** Включаем аппаратуру (корабль выключен):

- a) тумблер SWB 2-е положение;
- b) тумблер SWC 2-е положение;

**2.** Зажимаем левый стик , удерживаем в таком положении, включаем корабль (включен режим калибровки):

**3.** Показываем открытые бункера:

- a) открываем VRA вправо до упора;
- b) открываем VRB вправо до упора;



## Калибровка бункеров и руля с аппаратуры



4. Показываем поворот вправо (правым стиком удерживаем) →
5. Переводим левый стик → , до значения «50%»
6. Отпускаем правый стик (показываем центр руля)

# Калибровка бункеров и руля с аппаратуры



7. Опускаем левый стик , до значения «0%»

8. Показываем закрытые бункера:  
а) закрываем VRA влево до упора;  
б) закрываем VRB влево до упора;

9. Показываем поворот влево (правым стиком , удерживаем)

10. Отпускаем левый стик

11. Ставим все тумблеры в стандартное положение, калибровка выполнена:



50% центр руля (допустимая погрешность «+», «-» 1%. Норма)

# Калибровка бункеров и руля через подключение WiFi



1. Включаем Кораблик + аппаратуру
2. Подключаемся с любого гаджета по WiFi сети к Twin\_GPS (Пароль 12345678):
3. Открываем в браузере страничку: <http://192.168.4.1>
4. Переходим во вкладку калибровка
5. Выполняем действия пошагово



1 - Перейдите в ручной режим -> тумблер SWC в верхнее положение

## КАЛИБРОВКА РУЛЯ

2 - Установите правый стик в центре и нажмите "КАЛ. ЦЕНТР РУЛЯ"

КАЛ. ЦЕНТР РУЛЯ

1502

3 - Установите правый стик в крайнее левое положение и нажмите "КАЛ. МАХ ПОВОРОТ ВЛЕВО"

КАЛ. МАХ ПОВОРОТ ВЛЕВО

1085

4 - Установите правый стик в крайнее правое положение и нажмите "КАЛ. МАХ ПОВОРОТ ВПРАВО"

КАЛ. МАХ ПОВОРОТ ВПРАВО

1907

## КАЛИБРОВКА БУНКЕРОВ

5 - Установите VRA в крайнее левое положение и нажмите "КАЛ. ЗАКРЫТЫЙ БУНКЕР 1"

КАЛ. ЗАКРЫТЫЙ БУНКЕР 1

1441

6 - Установите VRA в крайнее правое положение и нажмите "КАЛ. ОТКРЫТЫЙ БУНКЕР 1"

КАЛ. ОТКРЫТЫЙ БУНКЕР 1

1633

7 - Установите VRB в крайнее левое положение и нажмите "КАЛ. ЗАКРЫТЫЙ БУНКЕР 2"

КАЛ. ЗАКРЫТЫЙ БУНКЕР 2

1392

8 - Установите VRB в крайнее правое положение и нажмите "КАЛ. ОТКРЫТЫЙ БУНКЕР 2"

КАЛ. ОТКРЫТЫЙ БУНКЕР 2

1540

# Настройки автопилота через подключение WiFi



1. Включаем Кораблик + аппаратуру
2. Подключаемся с любого гаджета по WiFi сети к Twin\_GPS (Пароль 12345678):
3. Открываем в браузере страничку: <http://192.168.4.1>
4. Переходим во вкладку настройки:

ГЛАВНАЯ КАЛИБРОВКА **НАСТРОЙКИ** КАРТА WIFI

## МЕНЮ НАСТРОЙКИ АВТОПИЛОТА

**ВНИМАНИЕ! ДАННОЕ МЕНЮ ДЛЯ МАСТЕРА! НЕ ПРАВИЛЬНАЯ НАСТРОЙКА МОЖЕТ ПОВЛИЯТЬ НА РАБОТУ АВТОПИЛОТА**

1 - Перейдите в ручной режим -> тумблер SWC в верхнее положение

1 - Начальная скорость движения на точку и скорость подхода к точке  
45%  
Start Speed

2 - Максимальная скорость автопилота  
65%  
Max Speed

3 - Ограничитель Скорости SWB  
40%  
Выбрать

4 - Дистанция Подхода к точке  
25m  
Дистанция Подхода

5 - Максимальный диапазон руля (от калиброванных значений min-max)  
95%  
Диапазон Руля

6 - Чувствительность руля автопилота (Прямая)  
40% RKrs  
Чувствительность Руля RKrs

7 - Стабилизация при резких разворотах RStb.  
20% RStb  
Стабилизация

8 - Автоматическая подстройка центра руля Rtn. (обработка силы сноса с курса)  
5% Rtn  
подстройка центра смещения

9 - Метод открытия бункера на точке (Если выставить 100% кораблик после выгрузки не будет закрывать бункер подходит для корабликов со шторковым бункером)  
99% MOD  
Время повторного открытия

12.1 - STAB LINE COURSE - Функция стабилизации траектории курса к точке (ВКЛ/ВЫКЛ)  
0 OFF  
ВКЛ/ВЫКЛ

12.2 - STAB LINE COURSE - Дистанция стабилизациитраектории курса к точке  
12 m  
выбрать

## Настройки автопилота через подключение WiFi



### DEEPER SCAN

13.1 - DEEPER SCAN - GRID - настройка автоматического построения квадрата сканирования вокруг выбранной точки

50-60м

выбрать ▾

13.2 - DEEPER SCAN - POINT SIZE - настройка количества промежуточных точек во время сканирования квадрата

1 - среднее

выбрать ▾

13.3 - DEEPER SCAN - Max Speed - настройка максимальной скорости движения кораблика во время сканирования

35%

выбрать ▾

15 - DEEPER CONNECTOR - Автоматическое подключение к эхолоту дипер и выводу показаний на пульт FLYSKY при включении разъема эхолота правым стиком -> впрво удержание

0 - ВЫКЛ

выбрать ▾

20 - Включить управление вертушкой темблером SWD в ручном режиме (для кораблика с 1 бункером и вертушкой) если выкл то запуск 3 щелчка

тумблером SWB

0 ВЫКЛ

ВЕРТУШКА SWD ▾

21 - Режим телеметрии (классический или расширенный Twin Plus - прошивка пульта должна быть X2 и выше)

1 TWIN PLUS

TELEMETRY MODE ▾

22 - Модель Корабика (ПО НЕОБХОДИМОСТИ!)

0 TWIN - ORIGINAL

MODEL BOAT ▾

# Настройки автопилота через подключение WiFi



НАСТРОЙКА GPS АНТЕННЫ  
(ДЕЛАТЬ ПРИ НЕОБХОДИМОСТИ!)

ВЫПОЛНЕНО УСПЕШНО

выбрать ▾

ВЫПОЛНИТЬ НАСТРОЙКУ GPS МОДУЛЯ

ФИЛЬТРАЦИЯ ПОКАЗАНИЙ ГЛУБИНОМЕРА

ФИЛЬТР ВКЛ

выбрать ▾

РЕЖИМ ОДНОМОТОРНЫЙ И ДВУХ МОТОРНЫЙ

1 МОТОР + РУЛЬ

выбрать ▾

для использования 2 моторного режима необходимо

- 1) выключить реверс если он включен на канале 1 (правое меню -> reverse -> 1 канал Noг ползунок вверху)
  - 2) выставить 100% в настройках канала 1 (правое меню -> end points -> ch1 100% - 100%)
  - 3) для подстройки оборотов моторов (левое меню -> extra -> end points -> 2 строка крайний левый и крайний правый параметр) параметр должен совпадать с двух сторон
    - 100% - без ограничений
- ограничиваем левый мотор (ДИАПАЗОН 73 < - 99 %)
- ограничиваем правый мотор (ДИАПАЗОН 101 - > 127 %)

СКОРОСТЬ РАЗБРАСЫВАТЕЛЯ (ВЕРТУШКА)

100% - 2000

выбрать ▾

КАЛИБРОВКА ВОЛЬТМЕТРА

12.94V (-0.01V)

+1.00v

+0.10v

+0.01v

сброс калибровки

-0.01v

-0.10v

-1.00v

ВРЕМЯ ВЫГРУЗКИ НА ТОЧКЕ

обратите внимание успеет ли ваш бункер выгрузиться за это время!

5 Sec

выбрать ▾

ОБНОВЛЕНИЕ ПРОШИВКИ ONLINE

ПРОВЕРИТЬ НАЛИЧИЕ ОБНОВЛЕНИЙ

## Управление:



- Ручное управление (MANUAL).....23
- Режим сохранения точек (SAVE).....24
- Режим отправки на точки (GO TO).....25

# Ручное управление (MANUAL)



**VRA** – регулируемое открытие/закрытие бункера 1  
(если однобункерный, не активна)

**VRB** – регулируемое открытие/закрытие бункера 2  
(если однобункерный, не активна)

**SWB (2)** – ограничение скорости и фиксирует курс при управлении ↑

**SWB (2)** – после нажатия открывает центральный сброс через 2 сек. (Кораблик должен быть без движения ↓)

**SWB (2)** – тройной щелчок вверх/вниз - включает рассбрасыватель, (если двух бункерный)

**SWA (1)** – закрытый бункер 1  
**SWA (2)** – открытый бункер 2

↑ Вперед (Круиз)

↓ Стоп

← Вкл/выкл главная фара

Удержание + ↑ ↓ - смена водоёма

→ Вкл/Выкл габаритные огни

Удержание вкл/выкл эхолот



**SWC (1)** - ручное управление

**SWD (1)** – закрытый бункер 2  
**SWD (2)** – открытый бункер 2  
(можно настроить рассбрасыватель, если однобункерный)

↑ Движение Вперед

↓ Движение Назад/Тормоз

← Поворот Влево

→ Поворот Вправо



**SWC (2)** – режим сохранения точек

**SWC**

**Важно!!!**

Домашняя точка «0» - точка на которую будет возвращаться корабль



Выбор точки, которую нужно сохранить

1% TWIN GPS  
Track 1



Сохранение траекторных точек (Track) №2, №1:  
 - Фиксируются две, где №2 приоритет, возврат в порядке 2-1-0, если нужна одна track, запоминаем только №2  
 - Записуется параллельно рабочим точкам №1, №2  
 - Радиус работы track – 80м. Вокруг домашней



Сохранение рабочих точек

## Режим отправки на точки (GO TO)



SWB (2) – ограничение скорости

SWA (2) – режим заорма (вкл. во время старта на точку)

SWC (3) – Режим Отправки на точку

SWD (2) – Возврат домой по траекторным точкам (включать после задания возврата домой)



Выбор точки, на которую отправится кораблик



Отправится на точку без выгрузки/возврата



Отправится на точку с выгрузкой/возврат на домашнюю (функция включается если точка сохранена >=20м. от домашней)



Вкл/выкл главная фара



Вкл/Выкл габаритные огни

1% TWIN GPS  
Go Point 1

Ход на точку

1% TWIN GPS  
Go Home 0

Ход на домашнюю точку

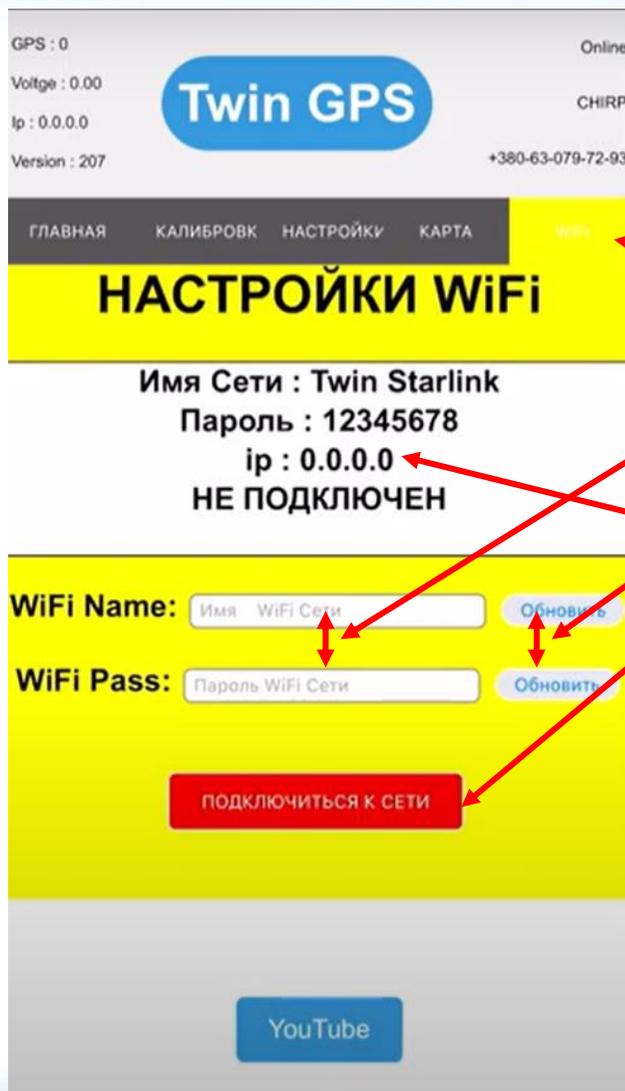
1% TWIN GPS  
Finish 0

Задача выполнена



## Функции/возможности TWIN GPS

- **Подключение Twin к сети/Работа с картами.....27**
- **Сохранение/выгрузка точек с WiFi.....29**
- **Передача точек водоема между кораблями функция "Кораблик Кориша 2».....30**
- **СКАНИРОВАНИЕ ВОДОЕМА В АВТОМАТИЧЕСКОМ РЕЖИМЕ ДЛЯ DEEPER.....31**
- **Промежуточные точки/возврат по траектории.....32**
- **Кнопка управления автопилотом TwinGPS.....33**

1. Включаем Twin + аппаратуру
2. Подключаемся с любого гаджета по WiFi сети к Twin\_GPS:
3. Открываем в браузере страничку: <http://192.168.4.1>
4. Переходим во вкладку WiFi
5. Вводим имя/пароль Вашего WiFi роутера (либо точка доступа другого устройства)
6. Подтверждаем «Обновить»
7. Подтверждаем «Подключится к сети»
8. После успешного подключения, отобразится ip адрес (автопилот подключен к роутеру)
9. Подключаемся теперь к роутеру с устройства, вводим <http://twin.local> (либо ip роутера)
10. Автопилот подключен к сети с интернетом, можно работать с картами



## Подключение Twin к сети/Работа с картами



На картах видны точки, которые были сохранены во время рыбалки

ВОДОЕМ :

ТОЧКА :

[ГЛАВНАЯ СТРАНИЦА](#)





## Сохранение/выгрузка точек с WiFi



GPS : 6 Online  
Voltage : 12.92  
Ip :  
Version : 230 +380-63-079-72-93

**Twin GPS**

главная КАЛИБРОВКА НАСТРОЙКИ КАРТА WIFI

### УПРАВЛЕНИЕ ТОЧКАМИ

ВОДОЕМ : 3 Выбор Водоема

ТОЧКА : 0 Выбрать точку

### КООРДИНАТЫ ТОЧКИ В ПАМЯТИ

GOOGLE MAP 50.683220, 34.640270

ОБНОВЛЕНИЕ КООРДИНАТ ВЫБРАННОЙ ТОЧКИ  
12.123456, 12.123456

ОБНОВИТЬ КООРДИНАТЫ

Дистанция к точке от кораблика

### Сохранение точек через WiFi:

- Выбираем водоем/точку (которую нужно записать);
- На карте копируем координату;
- Вставляем в поле обновление координат
- Подтверждаем

### Выгрузка точек с WiFi:

- Выбираем водоем/точку
- Переходим в Google Map;
- На карте при надобности подписываем точку

### СПИСОК КООРДИНАТ ТОЧЕК ВОДОЕМА

HOME Точка 0 : 50.683220, 34.640270 HOME 0

FISH Точка 1 : 50.682705, 34.640209 FISH 1

FISH Точка 2 : 50.682796, 34.640003 FISH 2

FISH Точка 3 : 50.682606, 34.640064 FISH 3

FISH Точка 4 : 50.683079, 34.639751 FISH 4

FISH Точка 5 : 50.682716, 34.639477 FISH 5

FISH Точка 6 : nan, nan FISH 6

FISH Точка 7 : nan, nan FISH 7

FISH Точка 8 : nan, nan FISH 8

FISH Точка 9 : nan, nan FISH 9

FISH Точка 10 : nan, nan FISH 10

Track Точка 1 : 50.925198, 34.790367 TRACK 1

Track Точка 2 : 51.052040, 35.091148 TRACK 2

## Передача точек водоема между корабликами функция "Кораблик Кориша 2"



### Кораблик 1:

- Выбираем водоём, на который будут перезаписаны точки Кораблика 2



### Кораблик 2:

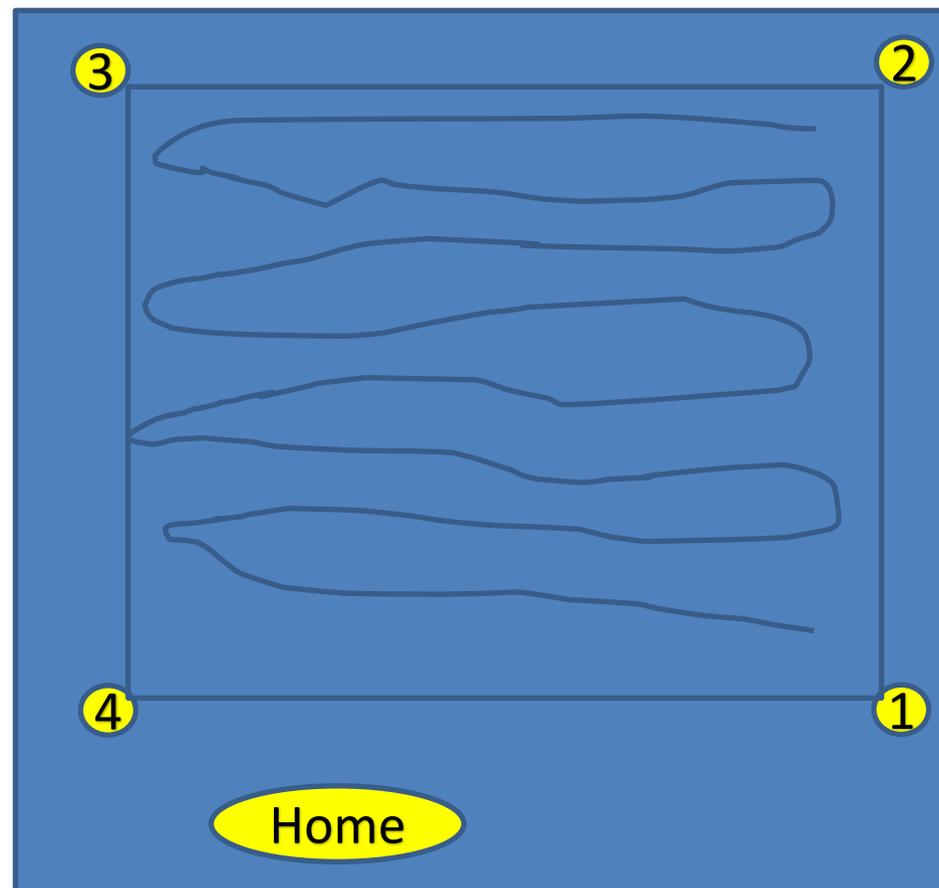
- Выбираем водоём, с которые передаем точки на кораблик 1
- Удерживаем , после появления HOME, дополнительно зажимаем , удерживаем до момента выкл. габариты, отпускаем
- Передача началась (световая индикация)
- Задача выполнена



## СКАНИРОВАНИЕ ВОДОЕМА В АВТОМАТИЧЕСКОМ РЕЖИМЕ ДЛЯ DEEPER



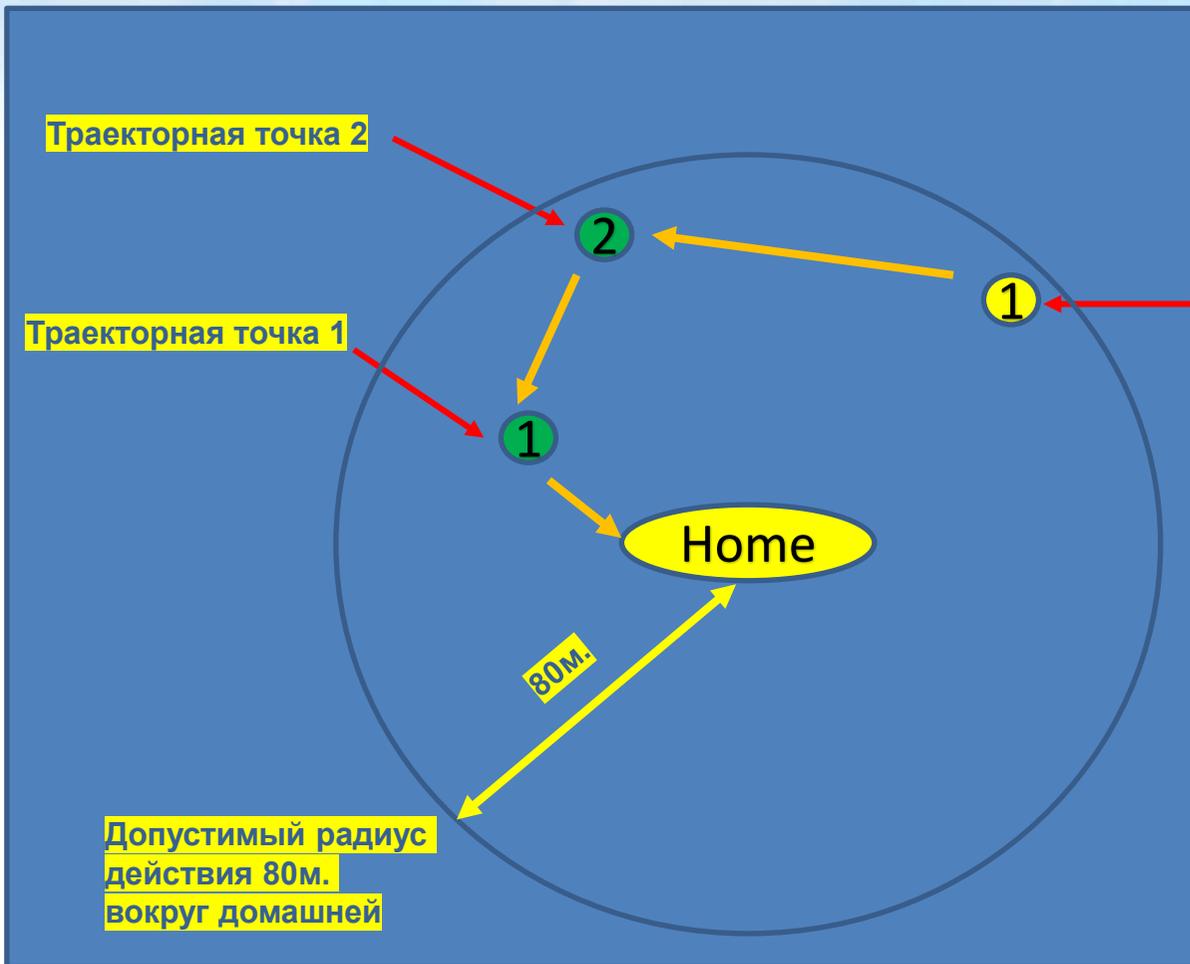
1. Запоминаем нулевую точку
2. Необходимую плоскость запоминаем 4 точки подряд, по точкам квадрата
3. В режиме **SWC(3)**, Зажимаем и удерживаем , до значения режима **Track**, отпускаем
4. Выбираем начальную точку из квадрата (Т, с которой начнется сканирование), отправляем 
5. Сканирование квадрата начато, по окончании кораблик вернется на домашнюю точку





### !!! ВАЖНО !!!

Траекторные точки являются дополнительными, они записываются параллельно на №2 и №1, рабочие точки также на них работают



- Сохраняем траекторные точки
- Для записи ←
- Включается тумблером SWC(2) при автоматическом возврате домой

## Кнопка управления автопилотом TwinGPS



### Запуск кораблика на ранее сохраненные точки без пульта:

- Включаем кораблик (без пульта);
- Кратковременным нажатием на кнопку (led click), выбираем точку (одно нажатие +1 точка по порядку) проверка- мерцание светодиодов кратно выбора точки;
- После выбора зажимаем эту кнопку, кораблик отправится на точку, выгрузит снасть, вернется на домашнюю.





**AUTOPILOT  
SYSTEM**