

Specyfikacje:

Napięcie zasilania: 3.7v-9v

Pobór prądu (150mW): 35mA, 55mA z retransmisją.

Moc nadawcza: 10mW-150mW

Kanały pracy:

Kanał 0: 434.250 MHz

Kanał 1: 434.375 MHz

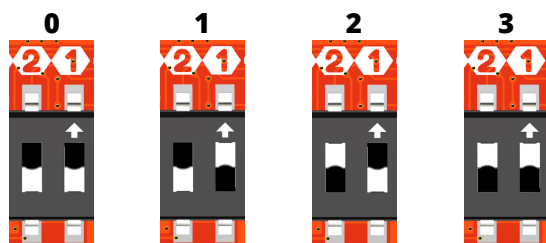
Kanał 2: 434.500 MHz

Kanał 3: 434.625 MHz

Wybór kanału:

Upewnij się że urządzenie jest odłączone od zasilania - przy podłączonym zasilaniu zmiany ustawień są ignorowane.

Ustaw suwaki tak żeby cyfry sumowały się na numer kanału (kanał 0 - cyfry na dół, kanał 3 - cyfry do góry).



Retransmisja ramek:

Gdy ten tryb jest aktywny, tracker oprócz nadawania swojej pozycji, będzie również odbierał ramki innych trackerów i przekazywał je dalej. Ponieważ wtedy pracuje odbiornik, rośnie zużycie prądu (patrz specyfikacje).

Żeby włączyć retransmisję, upewnij się że zasilanie jest odłączone i przełącz suwak "A" do góry.



Diody sygnalizacyjne:

STA - Sygnalizuje pracę nadajnika. Podczas uruchamiania nadajnik jest nieaktywny i płytka szuka satelitów. Wtedy dioda zapala się, następnie mruga szybko tyle razy ile odbiera satelitów. Minimum do pracy to 5. Po złapaniu sygnału Tracker zaczyna nadawać.

PPS - Mruga raz na sekundę kiedy GPS złapie fix. Jeśli po dłuższym czasie nie miga PPS, to oznacza że Tracker nie ma sygnału z satelitów GPS.

Odbiór ramek:

Dane są nadawane w modulacji LORA, szczegóły znajdziesz w repozytorium kodu.

Jako odbiornik można wykorzystać płytke TTGO na pasmo 433 - wystarczy wgrać nasze oprogramowanie dostępne tutaj



<https://gitlab.com/space.tech/kp-ptr-groundstation>

Repozytorium projektu:

Projekt jest na licencji open-source. Kod i schematy płytek znajdziesz pod tym linkiem



<https://github.com/karmelek96/ptr-tracker-hardware-repo>

Unikaj metalowych części przy antenie GPS i antenie radiowej - zasięg urządzenia może zostać pogorszony.

Ogranicz źródła zakłóceń blisko Trackera (na przykład nadajniki FPV). Zakłócenia mogą wpłynąć na pracę Trackera i dokładność pozycji.