Таблица 1. Операция обращения ЭВМ к ответчику

|  |  |
| --- | --- |
| 1 байт | 2…байты |
| команда | аргументы |

Настройки RS485 скорость 115200 b/s, дополнение до четности (even)

Команды

***x00 – пустая команда, длина 2 байта, M14HL2 возвращает:***

Пример посылки

00.00 // ping

4F.6B (“Ok“);

***x01 – установка частоты Rx, длина 7 байт, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Пример посылки

01.00.83.0D.99.99.00 // set freq 2717 MHz

01.d1.d2.d3.d4.d5.d6

Таблица 2.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x01 |
| d1 | INT\_Rx(15 downto 8) | INT\_Rx = (int)(2\*Fvco/2^(DIV))/Fref)-4  Где Fvco = частота сноса, должна быть на 3 МГц ниже частоты текущей рабочей точки.  Fref = 40 МГц. DIV смотри d6 |
| d2 | INT\_Rx(7 downto 0) |
| d3 | FRACT\_Rx(23 downto 16) | FRACT\_Rx = 2^20\*[2\*Fvco/(Fref \* 2^ DIV) –  (int)(2\*Fvco/(Fref \* 2^ DIV))]  Где Fvco = частота сноса, должна быть на 3 МГц ниже частоты текущей рабочей точки.  Fref = 40 МГц. DIV смотри d6 |
| d4 | FRACT\_Rx(15 downto 8) |
| d5 | FRACT\_Rx(7 downto 0) |
| d6 | DIV\_Rx | DIV\_Rx = 1 если Fvco(нормальное) > 2750, если нет -> DIV\_Rx = 0 |

***x02 – установка частоты Tx, длина 7 байт, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Пример посылки

02.00.83.0D.99.99.00 // set freq 2717 MHz

02.d1.d2.d3.d4.d5.d6

Частота Tx рассчитывается точно так же, как и частота Rx. В общем случае частоты Tx и Rx должны быть равны. Однако если требуется добавить частоту Доплера, её следует прибавлять к частоте Tx.

***x03 – установка дальности ответного сигнала, длина 3 байта, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Пример посылки

03.80.00 // set DISTANCE 40096 m

4F.6B (“Ok“);

Таблица 3.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x03 |
| d1 | DISTANCE(15 downto 8) | DISTANCE = (Dt – Dr) \* f/c  Где с- 299 792 458 м / с скорость света  f = 32,65 МГц  Dt – требуемая дистанция до цели  Dr – расстояние от станции до ответчика |
| d2 | DISTANCE(7 downto 0) |

При расчете дистации, сдедует не забывать что ответчик может распологаться на удалении от станции, и прибавлять или отнимать необходимую дистацию в ручную, значение в xml файле настроек(метры).

***x04 – установка усиления, длина 3 байта, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Пример посылки

04.00.00 // set GAIN\_TX = 0, set GAIN\_RX = 0

4F.6B (“Ok“);

Таблица 4.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x04 |
| d1 | GAIN\_TX | GAIN\_TX = gain \*0.5 dB (max gain = 31.5 dB) |
| d2 | GAIN\_RX | GAIN\_RX = gain \*0.5 dB (max gain = 31.5 dB) |

***x05 – установка ослабления, длина 2 байта, M14HL2 возвращает:***

Пример посылки

05.07 // set Attenuator\_RX = 12

4F.6B (“Ok“);

Таблица 5.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x05 |
| d1 | Attenuator\_RX | см. таблицу 6 |

Таблица 6.

|  |  |
| --- | --- |
| Значение Attenuator\_RX в десятичной системе | Ослабление в дБ |
| 15  14  13  12  11  10  9  8  7 (default)  6  5  4  3  2  1 | 0  1  2  3  4  5  6  9  12  15  18  21  24  27  30 |

***x06 – вкл/выкл, генератор шума, длина 2 байта, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Возможные посылки:

06.00 - all off

06.01 - respondent on

06.02 - noise gen on

06.03 - sine gen on

***x07 – запрос состояния***

Возможные посылки:

07. 01 - запрос частоты RX

07. 02 – запрос частоты TX

07. 03 – запрос дальности цели

07. 04 - запрос усиления

07. 05 - запрос ослабления

07. 06 - запрос состояния

Примеры ответной кодограммы:

Запрос: 07.01

Ответ: 07 01 d1 d2 d3 d4 d5 d6 , где d(\*) – байты регистров частотыRx

Запрос: 07.04

Ответ: 07. 04. d1. d2, где d1, d2 - байты регистров установки усиления

Запрос: 07.05

Ответ: 07. 05. d1 , где d1 - байт регистра установки ослабления