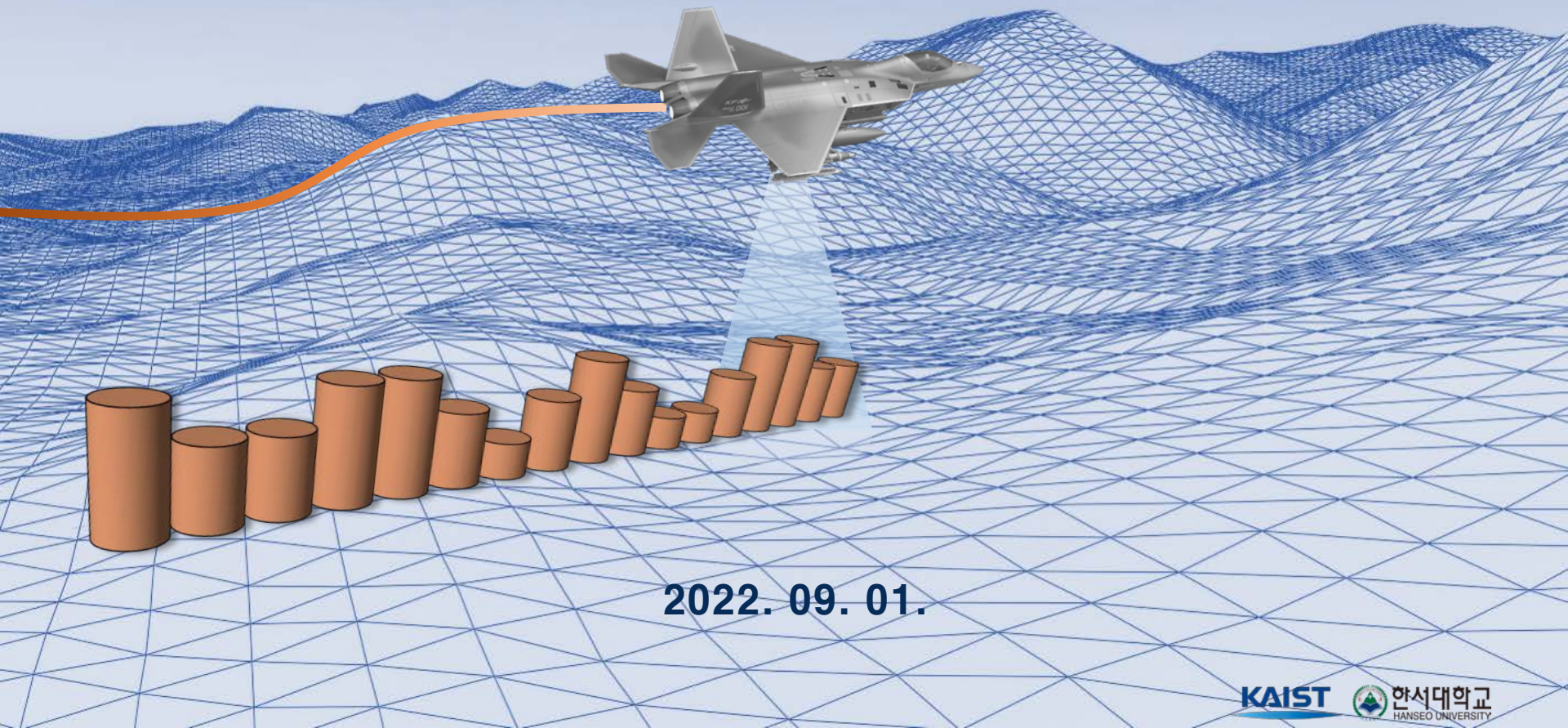


# 디지털지형항법 소프트웨어 TPF Sim V2 실행방법 매뉴얼 (DTNS)

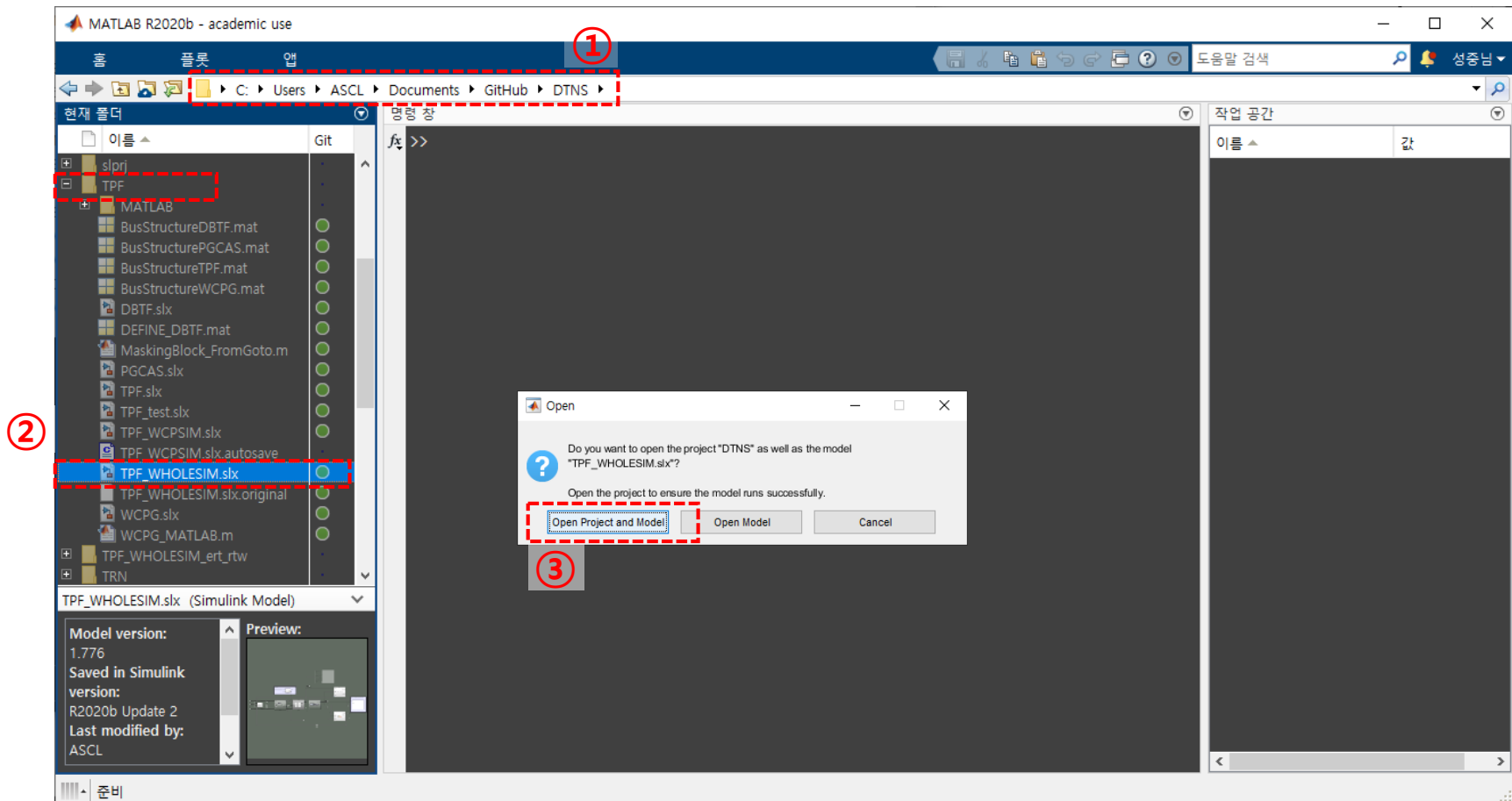


2022. 09. 01.

# 1. 실행방법

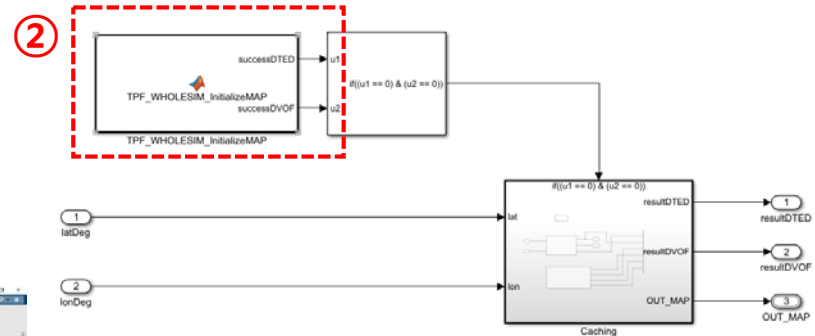
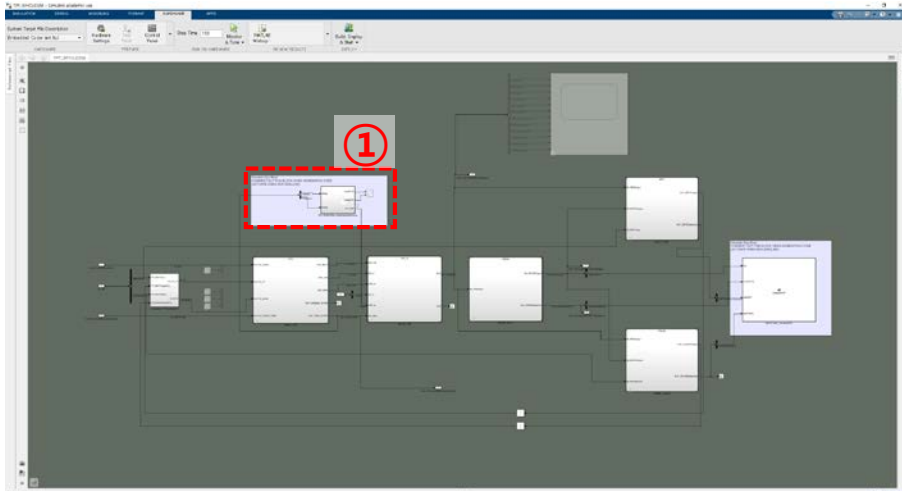
## A. MATLAB 실행

- 1) MATLAB 현재 경로를 DTNS(FTG) 프로젝트 경로로 설정
- 2) 하위폴더(\TPF) 선택하여 TPF\_WHOLESIM.slx 실행
- 3) "Open Project and Model" 선택



## B. DTNS MAP 폴더 설정

- 1) SIMULINK 모델 실행시 MAP 데이터에 접근하기 위해 DTNS MAP 데이터가 저장된 폴더의 경로를 설정해주어야 함
- 2) **TPF\_WHOLESIM\_InitializeMAP()** 함수의 pathDTED와 pathDVOF를 수정
  - a. (같은 방법으로) WCPG.slx의 WCPG\_InitializeMAP() 수정
  - b. (같은 방법으로) TRN.slx의 TRN\_InitializeMAP() 수정
  - c. (같은 방법으로) RALT.slx의 RALT\_InitializeMAP() 수정



```
function [successDTED, successDVOF] = TPF_WHOLESIM_InitializeMAP()
    flagDTED = int32(1);
    flagDVOF = int32(1);

    pathDTED = 'C:\Users\ASCL\Documents\GitHub\DTNS\MAP\MAP_DB\';
    pathDVOF = 'C:\Users\ASCL\Documents\GitHub\DTNS\MAP\DVOF\';

    strLenDTED = int32(strlength(pathDTED));
    strLenDVOF = int32(strlength(pathDVOF));

    flagDTED = coder.ceval('InitialMap', pathDTED, strLenDTED);
    flagDVOF = coder.ceval('InitDVOF', pathDVOF, strLenDVOF);

    successDTED = flagDTED;
    successDVOF = flagDVOF;
endfunction
```

# 1. 실행방법

## c. 초기 항공기 상태값 제어

- 1) FTG\_initState.m 스크립트 수정 후 재실행
- 2) 저장해둔 TPF\_WHOLESIMScenario 파일을 이곳에서 불러올 수 있음
- 3) WHOLESIMScenario 파일은 TPF\_WHOLESIM.slx의 입력변수

The image displays the MATLAB R2020b interface. On the left, the 'Current Folder' pane shows the file structure of the 'DTNS' project, with 'FTG\_initState.m' highlighted. The 'Workspace' pane shows the '1x1 Dataset' variable. The 'Command Window' shows the execution of the 'FTG\_initState.m' script, which initializes the 'initState' structure with various parameters. The 'Script Editor' pane shows the code for 'FTG\_initState.m', which includes comments and code to load the 'TPF\_WHOLESIMScenario' dataset. A red dashed box highlights the 'FTG\_initState.m' file in the 'Current Folder' and the 'TPF\_WHOLESIMScenario' dataset in the 'Workspace'.

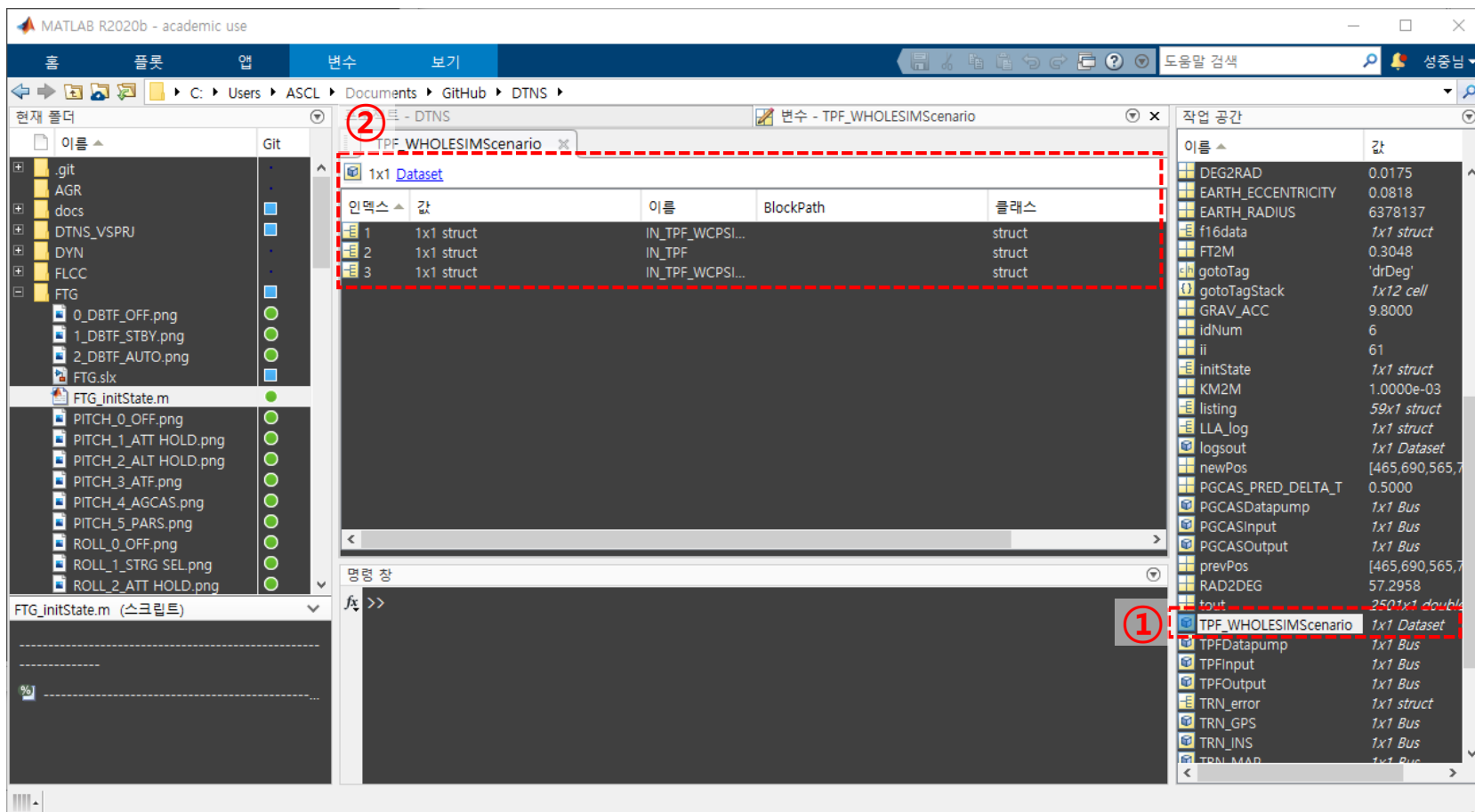
```
1 % You can modify the values of the fields in initState, but you must  
2 % use the 'load' function to load the 'TPF_WHOLESIMScenario' dataset  
3 % to the MATLAB base workspace.  
4  
5  
6  
7  
8 initState = struct;  
9 initState.latitude = 35.2;  
10 initState.longitude = 128.25;  
11 initState.altitude = 900;  
12 initState.roll = 0;  
13 initState.pitch = 3*pi/100;  
14 initState.yaw = 0;  
15 initState.velX = 220;  
16 initState.velY = 0;  
17 initState.velZ = 0;  
18 initState.omX = 0;  
19 initState.omY = 0;  
20 initState.omZ = 0;  
21 initState.accX = 0;  
22 initState.accY = 0;  
23 initState.accZ = 0;  
24 initState.omDotX = 0;  
25 initState.omDotY = 0;  
26 initState.omDotZ = 0;  
27 initState.throttle = 50000;  
28 initState.elevatorDeg = 0;  
29 initState.alleronDeg = 0;  
30 initState.rudderDeg = 0;  
31  
32  
33  
34  
35  
36  
37  
38  
39  
40  
41  
42  
43  
44  
45  
46  
47  
48  
49  
50  
51  
52  
53  
54  
55  
56  
57  
58  
59  
60  
61  
62  
63  
64  
65  
66  
67  
68  
69  
70  
71  
72  
73  
74  
75  
76  
77  
78  
79  
80  
81  
82  
83  
84  
85  
86  
87  
88  
89  
90  
91  
92  
93  
94  
95  
96  
97  
98  
99  
100  
101  
102  
103  
104  
105  
106  
107  
108  
109  
110  
111  
112  
113  
114  
115  
116  
117  
118  
119  
120  
121  
122  
123  
124  
125  
126  
127  
128  
129  
130  
131  
132  
133  
134  
135  
136  
137  
138  
139  
140  
141  
142  
143  
144  
145  
146  
147  
148  
149  
150  
151  
152  
153  
154  
155  
156  
157  
158  
159  
160  
161  
162  
163  
164  
165  
166  
167  
168  
169  
170  
171  
172  
173  
174  
175  
176  
177  
178  
179  
180  
181  
182  
183  
184  
185  
186  
187  
188  
189  
190  
191  
192  
193  
194  
195  
196  
197  
198  
199  
200  
201  
202  
203  
204  
205  
206  
207  
208  
209  
210  
211  
212  
213  
214  
215  
216  
217  
218  
219  
220  
221  
222  
223  
224  
225  
226  
227  
228  
229  
230  
231  
232  
233  
234  
235  
236  
237  
238  
239  
240  
241  
242  
243  
244  
245  
246  
247  
248  
249  
250  
251  
252  
253  
254  
255  
256  
257  
258  
259  
260  
261  
262  
263  
264  
265  
266  
267  
268  
269  
270  
271  
272  
273  
274  
275  
276  
277  
278  
279  
280  
281  
282  
283  
284  
285  
286  
287  
288  
289  
290  
291  
292  
293  
294  
295  
296  
297  
298  
299  
300  
301  
302  
303  
304  
305  
306  
307  
308  
309  
310  
311  
312  
313  
314  
315  
316  
317  
318  
319  
320  
321  
322  
323  
324  
325  
326  
327  
328  
329  
330  
331  
332  
333  
334  
335  
336  
337  
338  
339  
340  
341  
342  
343  
344  
345  
346  
347  
348  
349  
350  
351  
352  
353  
354  
355  
356  
357  
358  
359  
360  
361  
362  
363  
364  
365  
366  
367  
368  
369  
370  
371  
372  
373  
374  
375  
376  
377  
378  
379  
380  
381  
382  
383  
384  
385  
386  
387  
388  
389  
390  
391  
392  
393  
394  
395  
396  
397  
398  
399  
400  
401  
402  
403  
404  
405  
406  
407  
408  
409  
410  
411  
412  
413  
414  
415  
416  
417  
418  
419  
420  
421  
422  
423  
424  
425  
426  
427  
428  
429  
430  
431  
432  
433  
434  
435  
436  
437  
438  
439  
440  
441  
442  
443  
444  
445  
446  
447  
448  
449  
450  
451  
452  
453  
454  
455  
456  
457  
458  
459  
460  
461  
462  
463  
464  
465  
466  
467  
468  
469  
470  
471  
472  
473  
474  
475  
476  
477  
478  
479  
480  
481  
482  
483  
484  
485  
486  
487  
488  
489  
490  
491  
492  
493  
494  
495  
496  
497  
498  
499  
500  
501  
502  
503  
504  
505  
506  
507  
508  
509  
510  
511  
512  
513  
514  
515  
516  
517  
518  
519  
520  
521  
522  
523  
524  
525  
526  
527  
528  
529  
530  
531  
532  
533  
534  
535  
536  
537  
538  
539  
540  
541  
542  
543  
544  
545  
546  
547  
548  
549  
550  
551  
552  
553  
554  
555  
556  
557  
558  
559  
560  
561  
562  
563  
564  
565  
566  
567  
568  
569  
570  
571  
572  
573  
574  
575  
576  
577  
578  
579  
580  
581  
582  
583  
584  
585  
586  
587  
588  
589  
590  
591  
592  
593  
594  
595  
596  
597  
598  
599  
600  
601  
602  
603  
604  
605  
606  
607  
608  
609  
610  
611  
612  
613  
614  
615  
616  
617  
618  
619  
620  
621  
622  
623  
624  
625  
626  
627  
628  
629  
630  
631  
632  
633  
634  
635  
636  
637  
638  
639  
640  
641  
642  
643  
644  
645  
646  
647  
648  
649  
650  
651  
652  
653  
654  
655  
656  
657  
658  
659  
660  
661  
662  
663  
664  
665  
666  
667  
668  
669  
670  
671  
672  
673  
674  
675  
676  
677  
678  
679  
680  
681  
682  
683  
684  
685  
686  
687  
688  
689  
690  
691  
692  
693  
694  
695  
696  
697  
698  
699  
700  
701  
702  
703  
704  
705  
706  
707  
708  
709  
710  
711  
712  
713  
714  
715  
716  
717  
718  
719  
720  
721  
722  
723  
724  
725  
726  
727  
728  
729  
730  
731  
732  
733  
734  
735  
736  
737  
738  
739  
740  
741  
742  
743  
744  
745  
746  
747  
748  
749  
750  
751  
752  
753  
754  
755  
756  
757  
758  
759  
760  
761  
762  
763  
764  
765  
766  
767  
768  
769  
770  
771  
772  
773  
774  
775  
776  
777  
778  
779  
780  
781  
782  
783  
784  
785  
786  
787  
788  
789  
790  
791  
792  
793  
794  
795  
796  
797  
798  
799  
800  
801  
802  
803  
804  
805  
806  
807  
808  
809  
810  
811  
812  
813  
814  
815  
816  
817  
818  
819  
820  
821  
822  
823  
824  
825  
826  
827  
828  
829  
830  
831  
832  
833  
834  
835  
836  
837  
838  
839  
840  
841  
842  
843  
844  
845  
846  
847  
848  
849  
850  
851  
852  
853  
854  
855  
856  
857  
858  
859  
860  
861  
862  
863  
864  
865  
866  
867  
868  
869  
870  
871  
872  
873  
874  
875  
876  
877  
878  
879  
880  
881  
882  
883  
884  
885  
886  
887  
888  
889  
890  
891  
892  
893  
894  
895  
896  
897  
898  
899  
900  
901  
902  
903  
904  
905  
906  
907  
908  
909  
910  
911  
912  
913  
914  
915  
916  
917  
918  
919  
920  
921  
922  
923  
924  
925  
926  
927  
928  
929  
930  
931  
932  
933  
934  
935  
936  
937  
938  
939  
940  
941  
942  
943  
944  
945  
946  
947  
948  
949  
950  
951  
952  
953  
954  
955  
956  
957  
958  
959  
960  
961  
962  
963  
964  
965  
966  
967  
968  
969  
970  
971  
972  
973  
974  
975  
976  
977  
978  
979  
980  
981  
982  
983  
984  
985  
986  
987  
988  
989  
990  
991  
992  
993  
994  
995  
996  
997  
998  
999  
1000
```



# 1. 실행방법

## D. TPF\_WHOLESIM.slx 입력변수 조작

- 1) MATLAB 작업공간 확인
- 2) 변수 탭 확인
- 3) 수정 원하는 입력변수 선택하여 시계열 데이터 입력



# 1. 실행방법

## D. TPF\_WHOLESIM.slx 입력변수 조작

- 1) MATLAB 작업공간 확인
- 2) 변수 탭 확인
- 3) 수정 원하는 입력변수 선택하여 시계열 데이터 입력

The screenshot shows the MATLAB R2020b interface with the TPF\_WHOLESIM.slx model open. The '변수' (Variables) tab is active, displaying a table of input variables. A red dashed box highlights the 'nextLat' variable, which is being edited. The table shows time (시간) and data (데이터:1) for 'nextLat'.

시간	데이터:1
0	35.7000
60	35.7000

Below the table, there is a checkbox for '이벤트 테이블 표시' (Show Event Table) and buttons for '특성(Attribute)...', '행 추가' (Add Row), '행 삭제' (Delete Row), and '등간격 시간 벡터...' (Equidistant Time Vector...). The '현재 시간: 등간격 0~60 초' (Current Time: Equidistant 0~60 sec) is also displayed.

The '작업 공간' (Workspace) pane on the right shows a list of variables, including 'TPF\_WHOLESIMScenario' and 'nextLat'.

## D. TPF\_WHOLESIM.slx 입력변수 조작

### ❖ FTGScenario{4}: IN\_FLIGHT\_CMD 설정

- 1) 시험 목적에 맞게 WHOLESIMScenario 구성하여 사용
- 2) 기본 제공 시나리오: TPF\_WHOLESIM\_INPUT\_SCENARIOS.mat
  - 북위 35.7도, 동경 128.25도, 1000m, 250m/s를 목표로 하는 경로점 비행
- 3) 아래의 TRN 시험시 입력값 설정 추천값과 다음 쪽의 오토파일럿 상태 기계를 참고


파라미터	추천값	비고	파라미터	추천값	비고
flightMode	1	자동 비행모드	nextLat	~	경로점 입력
switchPARS	0	(=1, 즉시 회복기동)	nextLon	~	경로점 입력
switchGCAS	0, 1	OFF 혹은 수동 GCAS	nextAlt	~	경로점 고도가 아닌, 정확히는 설정 고도임
swtichTF	0, 1	OFF 혹은 수동 TF	refSpeed	100~340 m/s	
switchRoll	1	경로점 비행	setRoll	~	경로점 비행시 불필요
switchPitch	2	경로점 비행 (고도유지)	setPitch	~	경로점 비행시 불필요
			setHeading	~	경로점 비행시 불필요




TRN 시험시 입력값 설정

# 1. 실행방법

## 참고) 오토파일럿 상태기계

 피치축 오토파일럿 상태

값	상태	설명	PARS	GCAS	TF	Roll	Pitch
0	OFF	오토파일럿 미작동	0				0, (1,2)
1	ATT HOLD	입력받은 피치자세각을 유지한다	0		0, 1	0	1
2	ALT HOLD	입력받은 고도를 유지한다	0		0, 1		2
3	ATF	DBTF의 수직가속도 명령을 추종한다	0		2		
4	AGCAS	AGCAS의 회복기동 절차를 수행 중이다	0	2*			
5	PARS	PARS 절차를 수행해 롤자세 및 수평을 회복한다	1				

 롤축 오토파일럿 상태

값	상태	설명	PARS	GCAS	TF	Roll	Pitch
0	OFF	오토파일럿 미작동	0			(1, 2)	0, (1)
1	STRG SEL	입력받은 경로점으로 진행한다	0			1	2
2	ATT HOLD	입력받은 롤 자세각을 유지한다	0			0	1, 2
3	HDG SEL	입력받은 기수방위각을 추종한다	0			2	2
4	AGCAS	AGCAS의 회복기동 절차를 수행 중이다	0	2*			
5	PARS	PARS 절차를 수행해 롤 자세 및 수평을 회복한다	1				

\* AGCAS is invoked when Auto-GCAS is on and PGCAS Time-to-go is less than pullUpTimeSec

### 스위치(PARS)

값	상태	설명
0	NORM	미입력 상태
1	PARS	PARS 절차 수행 트리거

### 스위치(GCAS)

값	상태	설명
0	NOT SELECTED	PGCAS 미선택
1	SELECTED	PGCAS 선택 (STBY)
2	AUTO GCAS	PGCAS 선택 및 Auto-GCAS 활성화

### 스위치(TF)

값	상태	설명
0	NOT SELECTED	DBTF 미선택
1	SELECTED	DBTF 선택 (STBY)
2	AUTO TF	DBTF 선택 및 Auto-TF 활성화

### 스위치(Roll)

값	상태	설명
0	ATT HOLD	입력 롤 자세 유지
1	STRG SEL	경로점 비행
2	HDG SEL	입력 기수방위각 추종

### 스위치(Pitch)

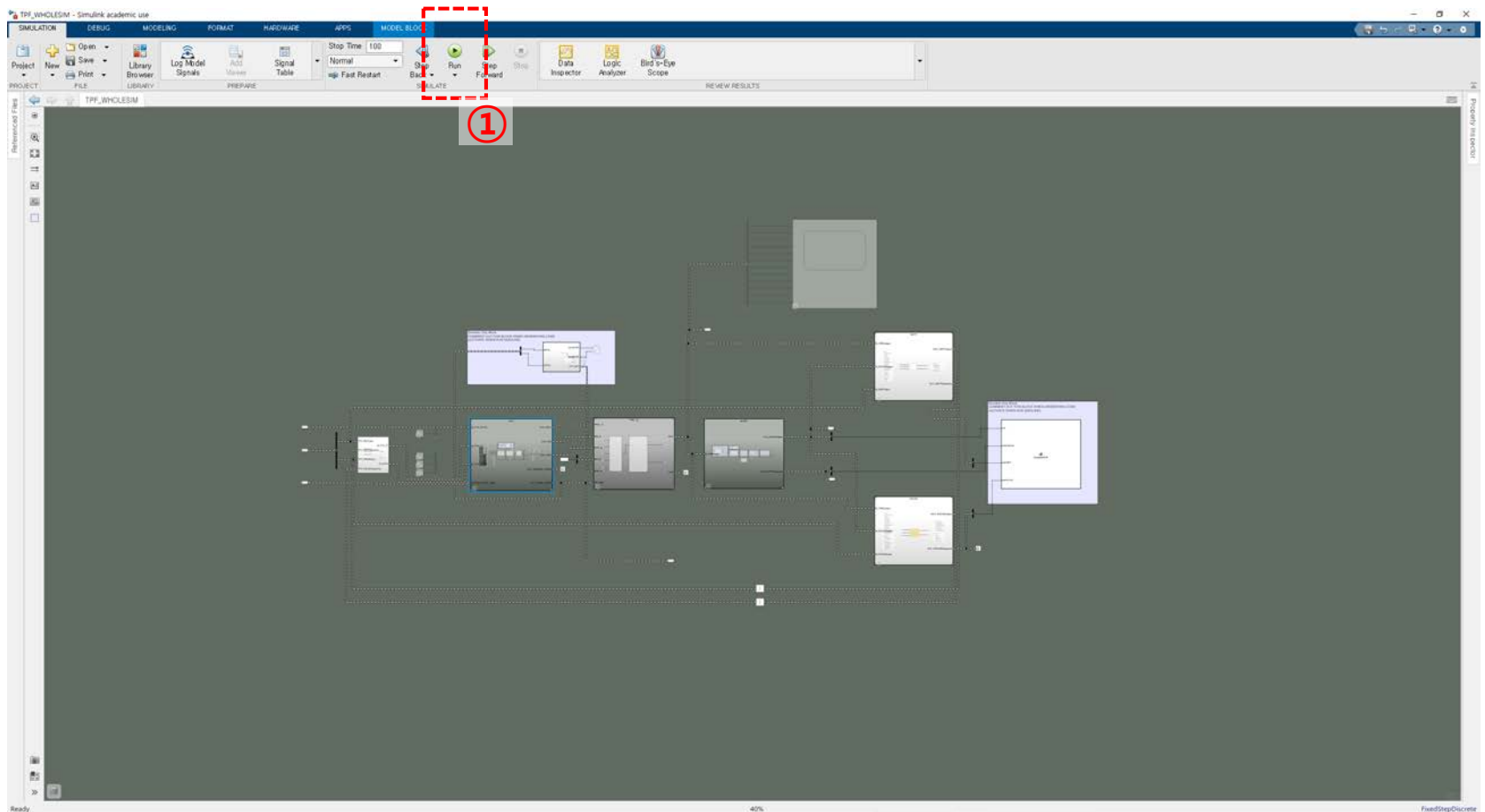
값	상태	설명
0	AP OFF	오토파일럿 비활성화
1	ATT HOLD	입력 피치자세각 유지 스위치
2	ALT HOLD	입력 고도 유지 스위치



# 1. 실행방법

## E. TPF\_WHOLESIM.slx 최상위 실행 화면

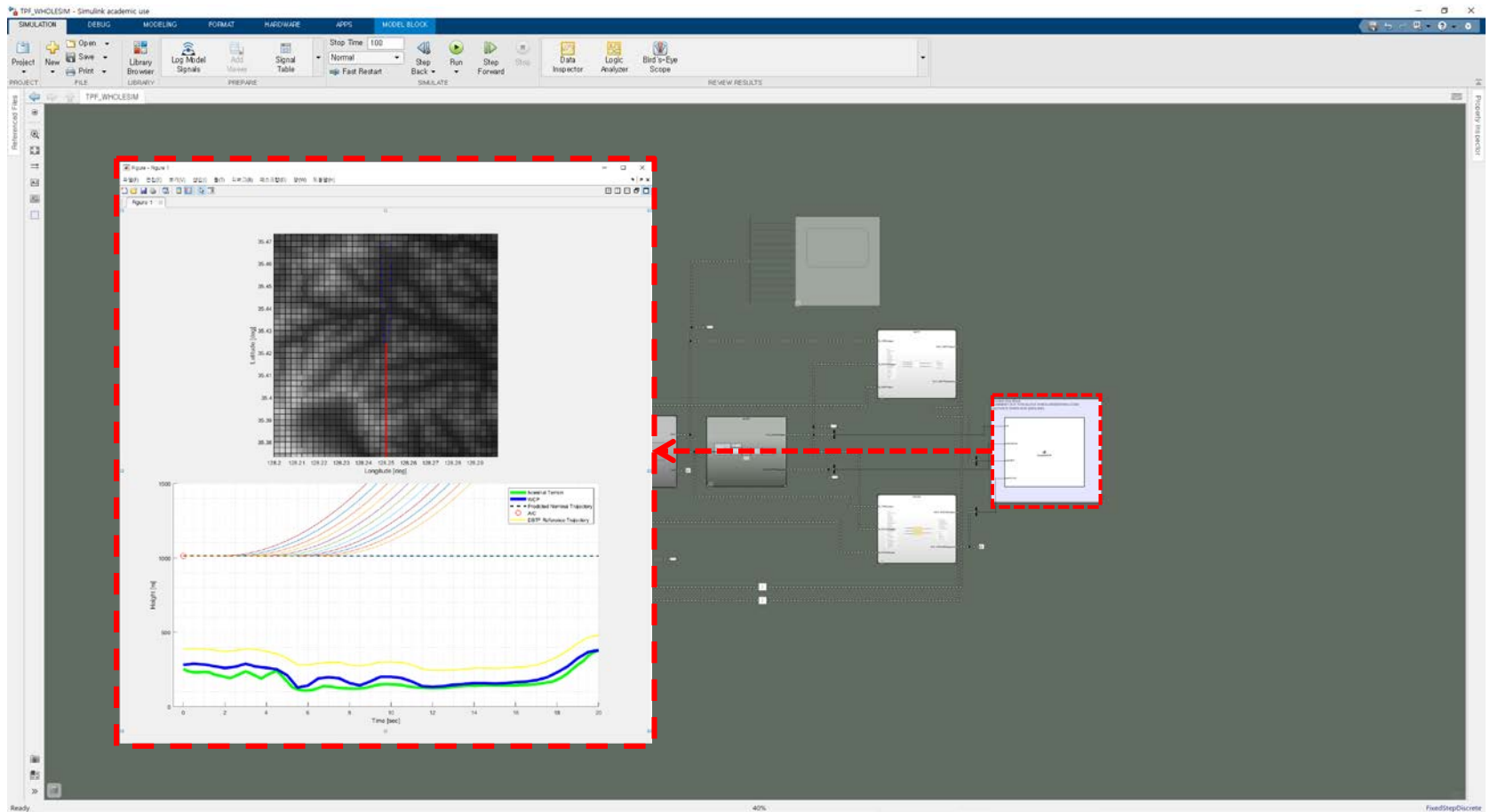
- 1) 실행 버튼 확인
- 2) 최초 실행시 컴파일에 1~2분 시간이 소요될 수 있음



# 1. 실행방법

## F. 실행결과 확인

- 1) bus selector 블록으로 원하는 결과 데이터 추출
- 2) MATFunction\_VisualizeWCP 블록으로 TPF 프로파일 확인



## F. 실행결과 확인

- 1) bus selector 블록으로 원하는 결과 데이터 추출
- 2) MATFunction\_VisualizeWCP 블록으로 TPF 프로파일 확인
- 3) MATLAB 작업 공간의 'logout' 변수에 저장된 데이터 확인

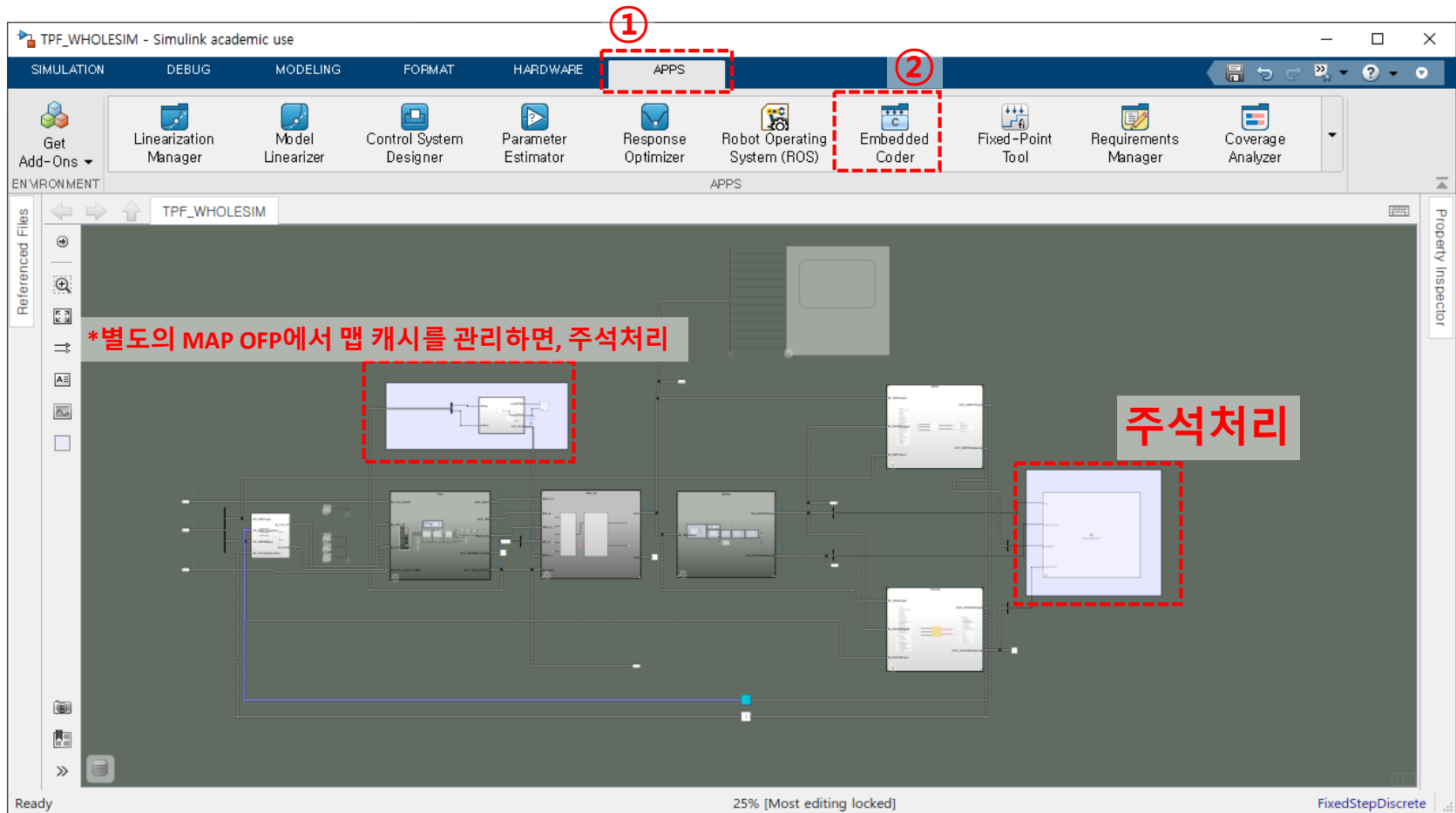
The screenshot shows the MATLAB R2020b - academic use interface. The '변수' (Variables) tab is active, displaying a list of variables in the workspace. A red dashed box highlights the 'logout' variable, which is a 1x1 Dataset. A red arrow points from the 'logout' variable in the workspace to the 'logout' variable in the '변수' tab. The 'logout' variable is a 1x1 Dataset, and its details are shown in the '로그아웃' (Logout) window. The '로그아웃' window shows a table with columns: 인덱스 (Index), 값 (Value), 이름 (Name), BlockPath, and 클래스 (Class). The table lists 15 rows of data, all of which are 1x1 Signal variables. The 'logout' variable is also listed in the workspace on the right, with its value shown as [465,690,565,710].

인덱스	값	이름	BlockPath	클래스
1	1x1 Signal	IN_MC	TPF_WHOLESIM/Bus Creator	Simulink.SimulationData.Signal
2	1x1 Signal	TPF_WHOLESIM/IN_TPF	TPF_WHOLESIM/IN_TPF	Simulink.SimulationData.Signal
3	1x1 Signal	IN_FLIGHT_CMD	TPF_WHOLESIM/IN_TPF_WCPsim...	Simulink.SimulationData.Signal
4	1x1 Signal	IN_Stick	TPF_WHOLESIM/IN_TPF_WCPsim...	Simulink.SimulationData.Signal
5	1x1 Signal	OUT_GPS	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG	Simulink.SimulationData.Signal
6	1x1 Signal	OUT_INS	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG	Simulink.SimulationData.Signal
7	1x1 Signal	OUT_RALT	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG	Simulink.SimulationData.Signal
8	1x1 Signal	OUT_TRUE_STA...	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG	Simulink.SimulationData.Signal
9	1x1 Signal	OUT_TRNOutput	TPF_WHOLESIM/MODEL_TRN	Simulink.SimulationData.Signal
10	1x1 Signal	OUT_WCPGDat...	TPF_WHOLESIM/MODEL_WCPG	Simulink.SimulationData.Signal
11	1x1 Signal	OUT_WCPGOut...	TPF_WHOLESIM/MODEL_WCPG	Simulink.SimulationData.Signal
12	1x1 Signal	IN_MAP	TPF_WHOLESIM/TPF_WHOLESIM...	Simulink.SimulationData.Signal
13	1x1 Signal	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG/FTG...	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG/FTG...	Simulink.SimulationData.Signal
14	1x1 Signal	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG/FTG...	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG/FTG...	Simulink.SimulationData.Signal
15	1x1 Signal	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG/FTG...	TPF_WHOLESIM/MODEL_FTG/FTG...	Simulink.SimulationData.Signal

## 2. 자동 코드 생성

### A. Embedded Coder 앱 실행

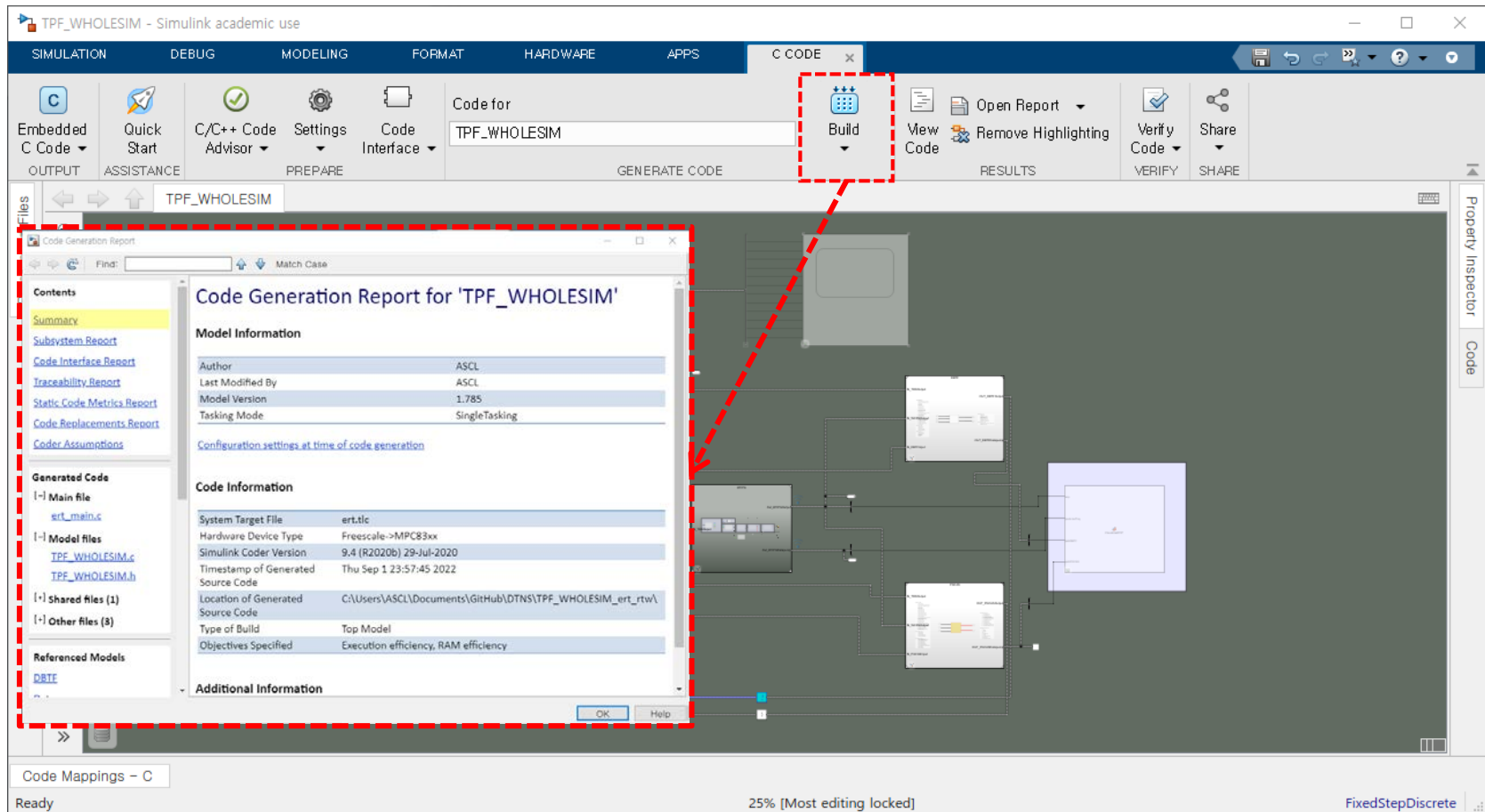
- 1) C 코드 생성에 불필요한 블록을 주석 처리
- 2) [APPS] – [Embedded Coder] 선택



## 2. 자동 코드 생성

### B. 빌드

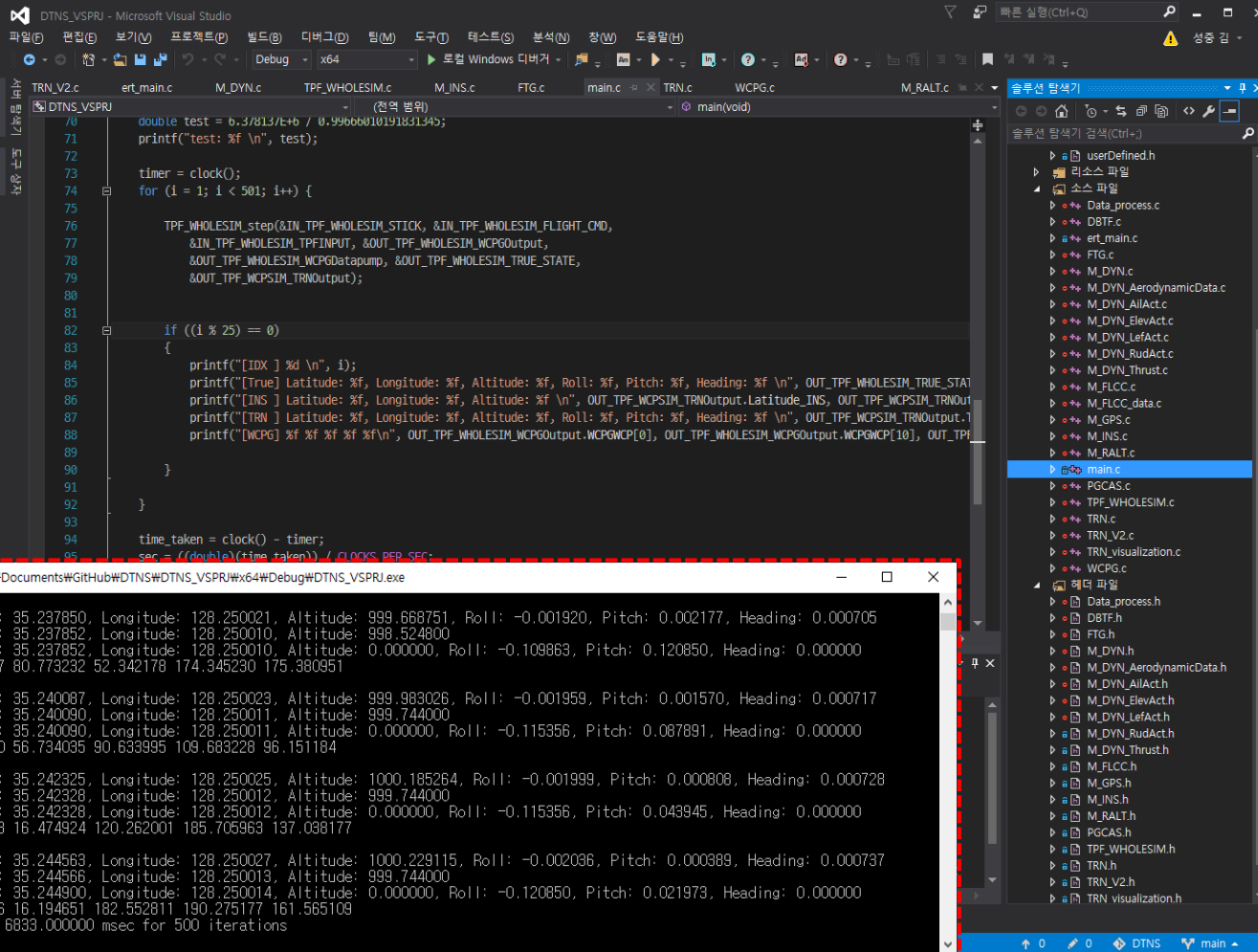
- 1) 최초 빌드시 5~10분 이상 소요될 수 있음
- 2) 출력되는 코드 생성 보고서 확인



## 2. 자동 코드 생성

### C. 생성된 코드 테스트

#### 1) DTNS\_VSRPJ 폴더에 vs프로젝트 예제 수록



```
double test = 6.3/813/E+6 / 0.99666010191831345;
printf("test: %f \n", test);

timer = clock();
for (i = 1; i < 501; i++) {

    TPF_WHOLESIM_step(&IN_TPF_WHOLESIM_STICK, &IN_TPF_WHOLESIM_FLIGHT_CMD,
        &OUT_TPF_WHOLESIM_TPFINPUT, &OUT_TPF_WHOLESIM_WCPGOutput,
        &OUT_TPF_WHOLESIM_WCPGdatapump, &OUT_TPF_WHOLESIM_TRUE_STATE,
        &OUT_TPF_WCPGTRNOutput);

    if ((i % 25) == 0)
    {
        printf("[IDX ] %d \n", i);
        printf("[True] Latitude: %f, Longitude: %f, Altitude: %f, Roll: %f, Pitch: %f, Heading: %f \n", OUT_TPF_WHOLESIM_TRUE_STA
        printf("[INS ] Latitude: %f, Longitude: %f, Altitude: %f \n", OUT_TPF_WCPGTRNOutput.Latitude_INS, OUT_TPF_WCPGTRNOut
        printf("[TRN ] Latitude: %f, Longitude: %f, Altitude: %f, Roll: %f, Pitch: %f, Heading: %f \n", OUT_TPF_WCPGTRNOutput.L
        printf("[WCPG] %f %f %f %f %f \n", OUT_TPF_WHOLESIM_WCPGOutput.WCPGWCP[0], OUT_TPF_WHOLESIM_WCPGOutput.WCPGWCP[10], OUT_TPF

    }

    time_taken = clock() - timer;
    sec = ((double)(time_taken)) / CLOCKS_PER_SEC;

    [IDX ] 425
    [True] Latitude: 35.237850, Longitude: 128.250021, Altitude: 999.668751, Roll: -0.001920, Pitch: 0.002177, Heading: 0.000705
    [INS ] Latitude: 35.237852, Longitude: 128.250010, Altitude: 998.524800
    [TRN ] Latitude: 35.237852, Longitude: 128.250010, Altitude: 0.000000, Roll: -0.109863, Pitch: 0.120850, Heading: 0.000000
    [WCPG] 17.428797 80.773232 52.342178 174.345230 175.380951
    [IDX ] 450
    [True] Latitude: 35.240087, Longitude: 128.250023, Altitude: 999.988026, Roll: -0.001959, Pitch: 0.001570, Heading: 0.000717
    [INS ] Latitude: 35.240090, Longitude: 128.250011, Altitude: 999.744000
    [TRN ] Latitude: 35.240090, Longitude: 128.250011, Altitude: 0.000000, Roll: -0.115356, Pitch: 0.087891, Heading: 0.000000
    [WCPG] 18.680080 56.734035 90.633995 109.683228 96.151184
    [IDX ] 475
    [True] Latitude: 35.242325, Longitude: 128.250025, Altitude: 1000.185264, Roll: -0.001999, Pitch: 0.000808, Heading: 0.000728
    [INS ] Latitude: 35.242328, Longitude: 128.250012, Altitude: 999.744000
    [TRN ] Latitude: 35.242328, Longitude: 128.250012, Altitude: 0.000000, Roll: -0.115356, Pitch: 0.043945, Heading: 0.000000
    [WCPG] 70.269318 16.474924 120.262001 185.705963 137.088177
    [IDX ] 500
    [True] Latitude: 35.244563, Longitude: 128.250027, Altitude: 1000.229115, Roll: -0.002036, Pitch: 0.000389, Heading: 0.000737
    [INS ] Latitude: 35.244566, Longitude: 128.250013, Altitude: 999.744000
    [TRN ] Latitude: 35.244900, Longitude: 128.250014, Altitude: 0.000000, Roll: -0.120850, Pitch: 0.021973, Heading: 0.000000
    [WCPG] 93.543976 16.194651 182.552811 190.275177 161.565109
    Simulation took 6833.000000 msec for 500 iterations
```