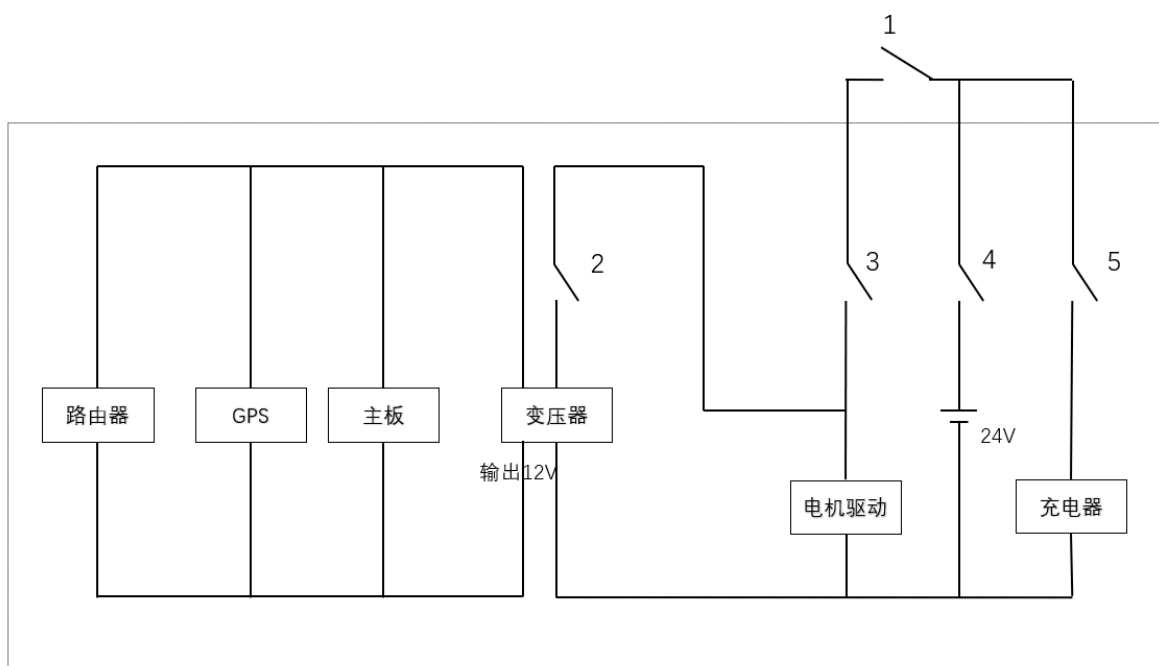


# 三体船使用流程

1. 电源接好(两个)
2. WIFI天线 POE供电，一个网口接电脑，一个网口接天线，如接多个电脑，加一个交换机。接好后 ping 192.168.1.19
3. 打开船载电源， ping192.168.1.150，若不通，则ping21，说明路由器能接通，路由器和主板的通讯有问题
4.
  - 配GPS基站，COM2接到电脑，运行TLG001-Landed Program-GPS\_BS\_Configuration 读约一分钟的位置，取均值，认为是精确值，运行完自动停掉。
  - 打开GPS\_Tools, 选串口，打开。input基站读到的位置数据，output是把差分信号往船上发。
5.
  - putty连船上主板，第一艘usv150&gps100，第二艘usv152&gps102，账号密码sjtu。
  - 改程序直接在桌面TLG001/002修改，保存，右键SFTP-Upload file，密码sjtu。
  - "sudo python3 文件名 &" &放到后台运行：AHRS, GNSS(多开几个putty终端无需在后台)。motor\_tlg.py放在前台就行了。再开一次putty打印电压。
  - 后台程序杀掉：
    - "ps aux|grep py"展示所有后台程序
    - "sudo kill -9 "编号""
6. putty登陆gps100, "log bestposa ontime 2" 每两秒发一次，sigle没有差分，narrowfolat/narrowint是有差分
7. 连上遥控杆，打开landed\_porgram-joystick\_pub.py 右键-打开方式-python运行
8. 第二艘船需要插hub才能接Arduino读电压，需要改名字 cd dev cd serial/by-id ls 在相应船载文件修改URL
9. 关机sudo poweroff

## Appendix

1. 接线图：



2. 数据流:

