21.12.2023 Version 1.01

| Projektbezeichnung | Unmann | Jnmanned Surface Vehicle (USV) | | | | | | |
|--------------------|-----------|--------------------------------|--|--|--|--|--|--|
| Projektleiter | Jörg Gra | örg Grabow | | | | | | |
| Verantwortlich | Jörg Gra | rg Grabow | | | | | | |
| Erstellt am | 10.02.20 | .02.2020 | | | | | | |
| Zuletzt geändert | 21.12.20 | 23 | | | | | | |
| Bearbeitungsstand | i.B. | in Bearbeitung | | | | | | |
| | | vorgelegt | | | | | | |
| | | fertig gestellt | | | | | | |
| Dokumentenablage | https://g | ithub.com/Joe-Grabow/USV | | | | | | |

Änderungsverzeichnis

| | Änderu | ng | geänderte | Beschreibung | Autor | neuer |
|-----|----------|---------|-----------|-----------------|-------|---------|
| Nr. | Datum | Version | Kapitel | | | Zustand |
| 1 | 18.12.23 | 1.00 - | | Startversion | Gr. | f.g. |
| 2 | 21.12.23 | 1.01 | 1 | APRS-Datenpaket | Gr. | f.g. |

in Bearbeitung (i.B.)
Vorlage (Vg.)
fertig gestellt (f.g.)

| Inhaltsverzeichnis | | | | | | | | | | |
|--------------------|---------------------------------------|------------------|--|--|--|--|--|--|--|--|
| | Kapitel Verweise auf andere Dokumente | | | | | | | | | |
| APRS-Daten | 1.0 | APRS_Format.docx | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |

1.0 APRS-Daten pro Sendedurchgang

In jedem Sendedurchgang (Timeslot) werden alle relevanten Daten des USV per APRS gesendet. Der Datensatz setzt sich aus 4 APRS-Datenframes zusammen, welche hintereinander ohne Pause gesendet werden. Tabelle 1 listet alle relevanten Daten und ihre Codierung auf.

Tab. 1: USV-Datensatz für APRS-Aussendung

| | | Position | | | |
|--------------------|----------------------|---|------------|---------------------|-------------------|
| | | | | ON AND DF EPORT | |
| Sign | Funktion | Beschreibung | Bytes | APRS- Block | Data Extension |
| SB2 | Längengrad | GPS-Koordinate in Grad, Minute, 1/100 Sekunde (01342.57E) | 9 | Position Reports | Course/Speed |
| SB3 | Breitengrad | GPS-Koordinate in Grad, Minute, 1/100 Sekunde (5416.83N) | 8 | Position Reports | Course/Speed |
| SB5 | Geschwindigkeit | GPS-Geschwindigkeitsangabe in kn (006) | 3 | Position Reports | Course/Speed |
| SB6 | Kurswinkel | Kurswinkel in Grad (Nordrichtung im Uhrzeigersinn) (293) | 3 | Position Reports | Course/Speed |
| | | Antrieb | | | |
| | | | | TELEM | ETRY DATA |
| Sign | Funktion | Beschreibung | Bytes | Analog | Digital |
| AS1 | Schub | Stellgröße Schub (-/+ 1) -> (0 – 100 - 200) | 3 | Analog 3 | 02 |
| AS2 | Ruderausschlag | Stellgröße Ruderausschlag $(-/+1) \rightarrow (0-100-200)$ | 3 | Analog 4 | 02 |
| | | | | | |
| | | Energiemanagement | | | |
| | | | | TELEM | ETRY DATA |
| Sign | Funktion | Beschreibung | Bytes | Analog | Digital |
| EM1 | Akku 1 | Spannung <i>U</i> ₁ in Volt (24.2) -> (242) | 3 | Analog 1 | 01 |
| EM2 | Akku 1 | Strom <i>I</i> ₁ in Ampere (55.4) -> 55.4/2 -> (277) | 3 | Analog 1 | 02 |
| EM3 | Akku 1 | Restkapazität Q_1 in Ah (55) -> (055) | 3 | Analog 1 | 03 |
| EM4 | Akku 2 | Spannung <i>U</i> ₂ in Volt (19.3) -> (193) | 3 | Analog 2 | 01 |
| EM5 | Akku 2 | Strom <i>I</i> ₂ in Ampere (51.7) -> 51.7/2 -> (258) | 3 | Analog 2 | 02 |
| EM6 | Akku 2 | Restkapazität Q_2 in Ah (52) -> (052) | 3 | Analog 2 | 03 |
| EM7 | Solar | Solarladespannung Antriebsakku (24.6) -> (246) | 3 | Analog 4 | 01 |
| EM9 | ULidar | Spannung Lidar (24V) (24.1) -> (241) | 3 | Analog 3 | 01 |
| | | | | | |
| | T | System | | | |
| | | | | | ETRY DATA |
| Sign | Funktion | Beschreibung | Bytes | Analog | Digital |
| EM8 | BTemp | Board-Temperatur T_1 in °C (18.6) -> 18.6/2 -> (093) | 3 | Analog 5 | 01 |
| | | Status | | | |
| | | | | TELEM | ETRY DATA |
| | | | | ICLEIV | |
| Sign | Funktion | Beschreibung | Bytes | Analog | Digital |
| Sign SB1 | Funktion GESB | Beschreibung globales Error Status Byte (GESB) (0011) | Bytes 4 | | |

(blaue Einträge) sind Muster

Datenframemuster (Frame 1) für ein POSITIONS AND DF REPORT

| Kennung | SB3 | - | SB2 | - | SB6 | - | SB5 |
|----------|-------------|---------|------------|------|------------|---------|-----------------|
| Funktion | Breitengrad | Trenner | Längengrad | ship | Kurswinkel | Trenner | Geschwindigkeit |
| Byte | 8 | 1 | 9 | 1 | 3 | 1 | 3 |
| Muster | 5416.83N | / | 01342.57E | S | 293 | / | 006 |

Bsp.: 5416.83N/01342.57Es293/006

Latitude 54° 16.63´Nord, Longitude 13° 42.57´Ost, Kurswinkel 293°, Geschwindigkeit 6 Knoten

Datenframemuster (Frame 2) für eine TELEMETRY DATA Aussendung (Report 1)

| Kennung | • | - | - | - | EM1 | - | EM2 | - | EM9 | - | EM7 | - | EM8 | - | GSB 0001 |
|----------|-----------|----|--------|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|----------|
| Funktion | Telemetry | Tr | Nummer | Tr | A1 | Tr | A2 | Tr | A3 | Tr | A4 | Tr | A5 | Tr | Digital |
| Byte | 1 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | | 1 | | 1 | 8 |
| Muster | T | # | 000 | , | 242 | , | 277 | , | 241 | , | 246 | , | 093 | , | 00110001 |

Bsp.: T#000,242,277,241,246,093,0011001

Telemetrie-Paket: 001 (fortlaufende Nummer)

Spannung Akku1: 24.2V Strom Akku1: 27.7x2 -> 55.4A Spannung Lidar: 24.1V Solar-Landespannung: 24.6V Board-Temperatur: 9.3 x2 -> 18.6°C globales Error-Statusbyte: 0011

Report 1: 0001

Datenframemuster (Frame 3) für eine TELEMETRY DATA Aussendung (Report 2)

| Kennung | - | - | - | • | EM4 | - | EM5 | - | AS1 | - | AS2 | - | frei | - | GSB 0010 |
|----------|-----------|----|--------|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|------|----|----------|
| Funktion | Telemetry | Tr | Nummer | Tr | A1 | Tr | A2 | Tr | A3 | Tr | A4 | Tr | A5 | Tr | Digital |
| Byte | 1 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | | 1 | | 1 | 8 |
| Muster | Т | # | 001 | , | 193 | , | 258 | , | 100 | , | 150 | , | 000 | , | 00110010 |

Bsp.: T#001,193,258,100,150,000,0011000

Telemetrie-Paket: 002 (fortlaufende Nummer)

Spannung Akku2: 19.3V Strom Akku2: 25.8x2 -> 51.6A

Schub: 0 Ruder: 0.5 frei: 000

globales Error-Statusbyte: 0011

Report 2: 0010

Version 1.01

Datenframemuster (Frame 4) für eine TELEMETRY DATA Aussendung (Report 3)

| Kennung | • | - | - | - | EM3 | - | EM6 | - | frei | - | frei | - | frei | - | GSB 0011 |
|----------|-----------|----|--------|----|-----|----|-----|----|------|----|------|----|------|----|----------|
| Funktion | Telemetry | Tr | Nummer | Tr | A1 | Tr | A2 | Tr | A3 | Tr | A4 | Tr | A5 | Tr | Digital |
| Byte | 1 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | 3 | 1 | | 1 | | 1 | 8 |
| Muster | T | # | 002 | , | 055 | , | 052 | , | 000 | , | 000 | , | 000 | , | 00110011 |

Bsp.: T#002,055,052,000,000,000,0011000

Telemetrie-Paket: 003 (fortlaufende Nummer)

Restkapazität Akku 1: 55Ah Restkapazität Akku 2: 52Ah

frei: 000 frei: 000 frei: 000

globales Error-Statusbyte: 0011

Report 3: 0011

Aussendungen pro Timeslot

5416.83N/01342.57Es293/006 T#001,242,277,241,246,093,0011001 T#002,193,259,100,150,000,0011010 T#003,055,052,000,000,000,0011011

reales Protokoll

```
2023-12-21 17:12:27 CET: DL3AKB-5>APE,TCPIP*,qAS,DL3AKB:=5417.12N/01342.22Es334/007sUSV Nordwind
2023-12-21 17:12:33 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#033, 242, 277, 241, 246, 093, 00000001
2023-12-21 17:12:39 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#034,193,258,100,150,000,00000010
2023-12-21 17:12:45 CET: DL3AKB-5>APRS, QAS, DL3AKB:T#035, 055, 052, 000, 000, 000, 00000011
2023-12-21 17:13:15 CET: DL3AKB-5 APE, TCPIP*, qAS, DL3AKB:=5417.18N/01342.18Es315/007sUSV Nordwind
2023-12-21 17:13:22 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#036, 242, 277, 241, 246, 093, 00000001
2023-12-21 17:13:28 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#037,193,258,100,150,000,00000010
2023-12-21 17:13:34 CET: DL3AKB-5 APRS, qAS, DL3AKB: T#038, 055, 052, 000, 000, 000, 00000011
2023-12-21 17:14:04 CET: DL3AKB-5>APE,TCPIP*,qAS,DL3AKB:=5417.22N/01342.10Es305/007sUSV Nordwind
2023-12-21 17:14:10 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#039, 242, 277, 241, 246, 093, 00000001
2023-12-21 17:14:16 CET: DL3AKB-5 > APRS, qAS, DL3AKB: T#040, 193, 258, 100, 150, 000, 00000010
2023-12-21 17:14:22 CET: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#041,055,052,000,000,000,00000011
2023-12-21 17:14:52 CET: DL3AKB-5>APE,TCPIP*,qAS,DL3AKB:=5417.25N/01342.02Es295/008sUSV Nordwind
2023-12-21 17:14:58 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#042, 242, 277, 241, 246, 093, 00000001
2023-12-21 17:15:04 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#043, 193, 258, 100, 150, 000, 00000010
2023-12-21 17:15:10 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#044,055,052,000,000,000,00000011
2023-12-21 17:15:41 CET: DL3AKB-5>APE, TCPIP*, qAS, DL3AKB:=5417.28N/01341.91Es293/006sUSV Nordwind
2023-12-21 17:15:47 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#045, 242, 277, 241, 246, 093, 00000001
2023-12-21 17:15:53 CET: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#046,193,258,100,150,000,00000010
2023-12-21 17:15:59 CET: DL3AKB-5 > APRS, qAS, DL3AKB: T#047, 055, 052, 000, 000, 000, 00000011
2023-12-21 17:16:29 CET: DL3AKB-5>APE, TCPIP*, qAS, DL3AKB:=5417.30N/01341.82Es279/008sUSV Nordwind
2023-12-21 17:16:35 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#048, 242, 277, 241, 246, 093, 00000001
2023-12-21 17:16:41 CET: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#049, 193, 258, 100, 150, 000, 00000010
```