12.07.2024 Version 1.02

Projektbezeichnung	Unmann	Unmanned Surface Vehicle (USV)					
Projektleiter	Jörg Gra	Jörg Grabow					
Verantwortlich	Jörg Gra	Jörg Grabow					
Erstellt am	10.02.20	10.02.2020					
Zuletzt geändert	12.07.2024						
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.
3	12.07.24	1.02	1	Framebeschreibung	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 mit 6 Sekunden Pause zwischen den Frames gesendet werden. Tabelle 1 listet alle relevanten Daten und ihre Codierung auf.

Tab. 1: kompletter USV-Datensatz für einen APRS-Durchgang bestehend aus 4 Frames

		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			
		Antrieo		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) -> (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)		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		3	Analog 2	03
			3	Analog 4	01
EM9	ULidar	Spannung Lidar (24V) <i>(24.1) -> (241)</i>	3	Analog 3	01
	·	System			
					ETRY DATA
	Funktion	Beschreibung	Bytes	Analog	Digital
Sign			3	Analaa E	Λ1
Sign EM8	BTemp	Board-Temperatur T ₁ in °C (18.6) -> 18.6/2 -> (093)	3	Analog 5	01
	BTemp	Board-Temperatur T_1 in °C (18.6) -> 18.6/2 -> (093) Status	3		
EM8		Status		TELEM	ETRY DATA
EM8 Sign	Funktion	Status Beschreibung	Bytes		ETRY DATA Digital
EM8 Sign SB1	Funktion GESB	Status Beschreibung Nibble 1 (Frame 2) globales Error Status Byte (0011)	Bytes 4	TELEM	ETRY DATA Digital 01
EM8 Sign	Funktion	Status Beschreibung	Bytes	TELEM Analog	ETRY DATA Digital
EM1 EM2 EM3 EM4 EM5	Akku 1 Akku 1 Akku 1 Akku 2	Spannung U_1 in Volt (24.2) -> (242) Strom I_1 in Ampere (55.4) -> (55.4) -> (277) Restkapazität Q_1 in Ah (55) -> (055) Spannung U_2 in Volt (19.3) -> (193) Strom I_2 in Ampere (51.7) -> (51.7) -> (258) Restkapazität Q_2 in Ah (52) -> (052) Solarladespannung Antriebsakku (24.6) -> (246) Spannung Lidar $(24V)$ (24.1) -> (241)	3 3 3 3 3 3	Analog Analog Analog Analog Analog Analog Analog	1 1 1 2 2 2 4 3

(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	А3	Tr	A4	Tr	A5	Tr	Digital
Byte	1	1	3	1	3	1	3	1	3	1		1		1	8
Muster	Т	#	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, Nibble 1: 0011

Report 1: 0001

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

Kennung	-	ı	-	ı	EM4	-	EM5	-	AS1	-	AS2	-	frei	ı	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	T	#	001	,	193	,	258	,	100	,	150	,	000	,	00000010

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, Nibble 2: 0000

Report 2: 0010

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

Kennung	-	ı	-	ı	EM3	-	EM6	•	frei	•	frei	-	frei	-	GSB 0011
Funktion	Telemetry	Tr	Nummer	Tr	A1	Tr	A2	Tr	А3	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	,	100100011

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

(noch frei) Statusbyte, Nibble 3: 1001

Report 3: 0011

Aussendungen pro Timeslot

Nr.	Datenblock	Inhalt
1	Frame 1	5416.83N/01342.57Es293/006
2	Frame 2	T#001,242,277,241,246,093,00011001
3	Frame 3	T#002,193,259,100,150,000,00000010
4	Frame 4	T#003,055,052,000,000,000,10010011

reales Protokoll

```
2024-07-12 18:04:05 CEST: DL3AKB-5>APE, TCPIP*, qAS, DL3AKB:=5416.78N/01340.36Es161/003sUSV Nordwind
2024-07-12 18:04:11 CEST: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#130,230,014,238,243,093,01010001
2024-07-12 18:04:17 CEST: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#131,230,014,107,150,000,00000010
2024-07-12 18:04:23 CEST: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#132,054,051,000,000,000,10010011
2024-07-12 18:04:54 CEST: DL3AKB-5>APE,TCPIP*,qAS,DL3AKB:=5416.75N/01340.38Es162/004sUSV Nordwind
2024-07-12 18:05:00 CEST: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#133, 230, 035, 238, 243, 093, 01010001
2024-07-12 18:05:06 CEST: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#134, 230, 035, 117, 150, 000, 00000010
2024-07-12 18:05:12 CEST: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#135,054,051,000,000,000,10010011
2024-07-12 18:05:42 CEST: DL3AKB-5>APE,TCPIP*,qAS,DL3AKB:=5416.71N/01340.40Es144/002sUSV Nordwind
2024-07-12 18:05:48 CEST: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#136,230,008,238,243,093,01010001
2024-07-12 18:05:54 CEST: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#137,230,008,103,150,000,00000010
2024-07-12 18:06:00 CEST: DL3AKB-5>APRS,qAS,DL3AKB:T#138,054,051,000,000,000,10010011
2024-07-12 18:06:30 CEST: DL3AKB-5>APE,TCPIP*,qAS,DL3AKB:=5416.70N/01340.42Es143/002sUSV Nordwind
2024-07-12 18:06:36 CEST: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#139,230,011,238,243,093,01010001
2024-07-12 18:06:42 CEST: DL3AKB-5>APRS, qAS, DL3AKB:T#140,230,011,105,150,000,0000010
2024-07-12 18:06:48 CEST: DL3AKB-5>APRS, QAS, DL3AKB:T#141,054,051,000,000,000,10010011
```