

НПБИ		Лист	СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ «КАМА-НАДИР» Описание программы				XXXX.XXXXXX-XX XX XX				
		Продолж. на листе									
Подразд.		ПАСиТ	Подл. на предпр.		НПБИ			Формат	А4		
Вид доку-мента		2	Инв. №			Дата поступл.			Кол. листов		??
Учет копий				Применяемость				Учет изменений			
Дата	Осно-вание	Кол.(№ экз.)		Дата	Обозначение	Изм.	№ документа	Дата внесе-ния	Листы		
		Посту-пило	Спи-сано								
Технологический документ											

Выдача копий

[illegible]

ООО «МОРТЕХИНЖИНИРИНГ»
УТВЕРЖДАЮ

Генеральный директор
ООО «Мортехинжиниринг»
_____ Р.Е. Кореньков
«__» _____ 2020 г.

СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ
«КАМА-НАДИР»
Описание программы

ЛИСТ УТВЕРЖДЕНИЯ

XXXX.XXXXXX-XX XX XX-ЛУ

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

Представители предприятия–
разработчика

Главный конструктор ЗАО
«Мортехинжиниринг»
_____ А.В. Гайдай
«__» _____ 2020 г.

Начальник отдела разработки
ПО
_____ А.М. Сальников
«__» _____ 2020 г.

2020

Литера «О»

УТВЕРЖДЕН
XXXX.XXXXXX-XX XX XX-ЛУ

СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ
«КАМА-НАДИР»
Описание программы

XXXX.XXXXXX-XX XX XX

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

2020

Литера «О»

Аннотация

В документе описаны назначение СПО «Кама-Надир», средства его реализации, требования к аппаратному и программному обеспечению, необходимые для устойчивой работы программы и иные смежные вопросы, имеющие первостепенное значение.

В разделе ?? структура программы описана в привязке к решаемым задачам, приведены полные или же упрощенные схемы алгоритмов их решения и взаимодействия между ними, а также описаны массивы входных и выходных данных по каждой решаемой задаче.

Содержание

1 Функциональное назначение

1.1 Назначение СПО «Кама-Надир»

СПО «Кама-Надир» представляет собой встраиваемое программное обеспечение, предназначенное для обработки информации от ИИБ 12.002, НАП ГНСС, лага и выработки на их основании навигационных параметров и параметров ориентации объекта, реализованных в соответствии с переданными Заказчиком алгоритмами.

1.2 Общее описание функционирования программы

- программа работает под управлением операционной системы реального времени QNX-6.5.0;
- программа принимает данные от ИИБ-12.002, НАП ГНСС, лага (цифрового или импульсного);
- Обработывает и ассоциирует данные, выполняет проверку годности принятых данных;
- Далее программа реализует навигационный цикл, в соответствии с блок-схемой на Рисунок 1.
- дополнительно программа выполняет контроль и статусы периферийного оборудования, взаимодействие с пультом оператора ПО5, реализуя заложенные в него функции, функции расширенного контроля принимаемых от НАП ГНСС данных;
- результаты вычислений транслируются потребителям: ПО5, канал RS422 (внешний потребитель), канал реального времени Manchester, межканальный обмен с параллельным каналом.

1.3 Требования к программному обеспечению

Программа предназначена для функционирования под управлением ОС реального времени (ЗОС РВ «Нейтрино», QNX-6.5.0, Debian Buster, Raspberry Pi OS (ранее Raspbian), MOXA Industrial Linux, Debian Stretch).

1.4 Требования к аппаратной платформе

Работа программы проверялась на следующих аппаратных платформах: x86, ARM (Cortex-A8), RISC.

1.5 Структура программы и ее составные части

Основными составными частями СПО «Кама-надир» являются:

- /nadir/bin/nadir - исполняемый модуль;
- /nadir/bin/crc - драйвер счетчика импульсов аналогового лага;
- /nadir/lib/libscapi.a - библиотека взаимодействия с драйвером счетчика импульсов аналогового лага;
- /nadir/lib/libkernel.so - библиотека базовой функциональности;

Плагины:

- /nadir/lib/libstdthread.so - реализация потоков выполнения процессоров данных;
- /nadir/lib/libdpexchangeng.so - реализация процессора данных внутреннего обмена данными;
- nadir/lib/libdpparserchain.so - реализация процессора данных цепочки декодирования входной информации и кодирования выходной;
- /nadir/lib/libdpsync.so - реализация процессора данных синхронизации вычислителей;
- /nadir/lib/libdpalignment.so - реализация процессора данных основного алгоритма;
- /nadir/lib/libdptime.so - реализация процессора данных установки системного времени;
- /nadir/lib/libdpkamatmk.so - реализация процессора данных передачи информации по протоколу ИТС №5;
- /nadir/lib/libdprmcanalyser.so - реализация процессора данных анализатора принятых предложений RMC;
- /nadir/lib/libdpmodectl.so - реализация процессора данных обработчика переключения режимов работы (сервисный/нормальный);
- /nadir/lib/libdpsleep.so - реализация процессора данных задержки обработки входных данных;
- /nadir/lib/libethiface.so - реализация сетевых интерфейсов сопряжения;
- /nadir/lib/libserialiface.so - реализация последовательного интерфейса сопряжения;
- /nadir/lib/libpliface.so - реализация интерфейса сопряжения с аналоговым лагом;
- /nadir/lib/libsyncparser.so - реализация кодирования/декодирования данных синхронизации вычислителей;
- /nadir/lib/libiibparser.so - реализация декодирования данных ИИБ;
- /nadir/lib/libpobparser.so - реализация кодирования/декодирования данных пульта оператора (протокол ИТС №101);
- /nadir/lib/libnmeaparser.so - реализация декодирования навигационных данных принятых по протоколу ИТС IEC 61162-1 ed. 4.0;

XXXX.XXXXXX-XX XX XX

- /nadir/lib/libconsumer.so - реализация кодирования данных "потребителя"(протокол ИТС IEC 61162-1 ed4.0);
- /nadir/lib/libregistrator.so - реализация кодирования данных "регистратора"(протокол ИТС №100);
- /nadir/lib/libexhibitorparser.so - реализация кодирования/декодирования данных технологического ПО "кама-терминал";
- /nadir/lib/libplparser.so - реализация кодирования/декодирования данных аналогового лага.

1.6 Язык программирования

Код программы написан на языках программирования C++'14, C'11. Используемые библиотеки: stdlib, libboost.

2 Логика работы программы

2.1 Структурирование программы по Задачам

Работа СПО «Кама-Надир» структурирована по решаемым задачам согласно схеме на Рис. ??.

XXXX.XXXXXX-XX XX XX

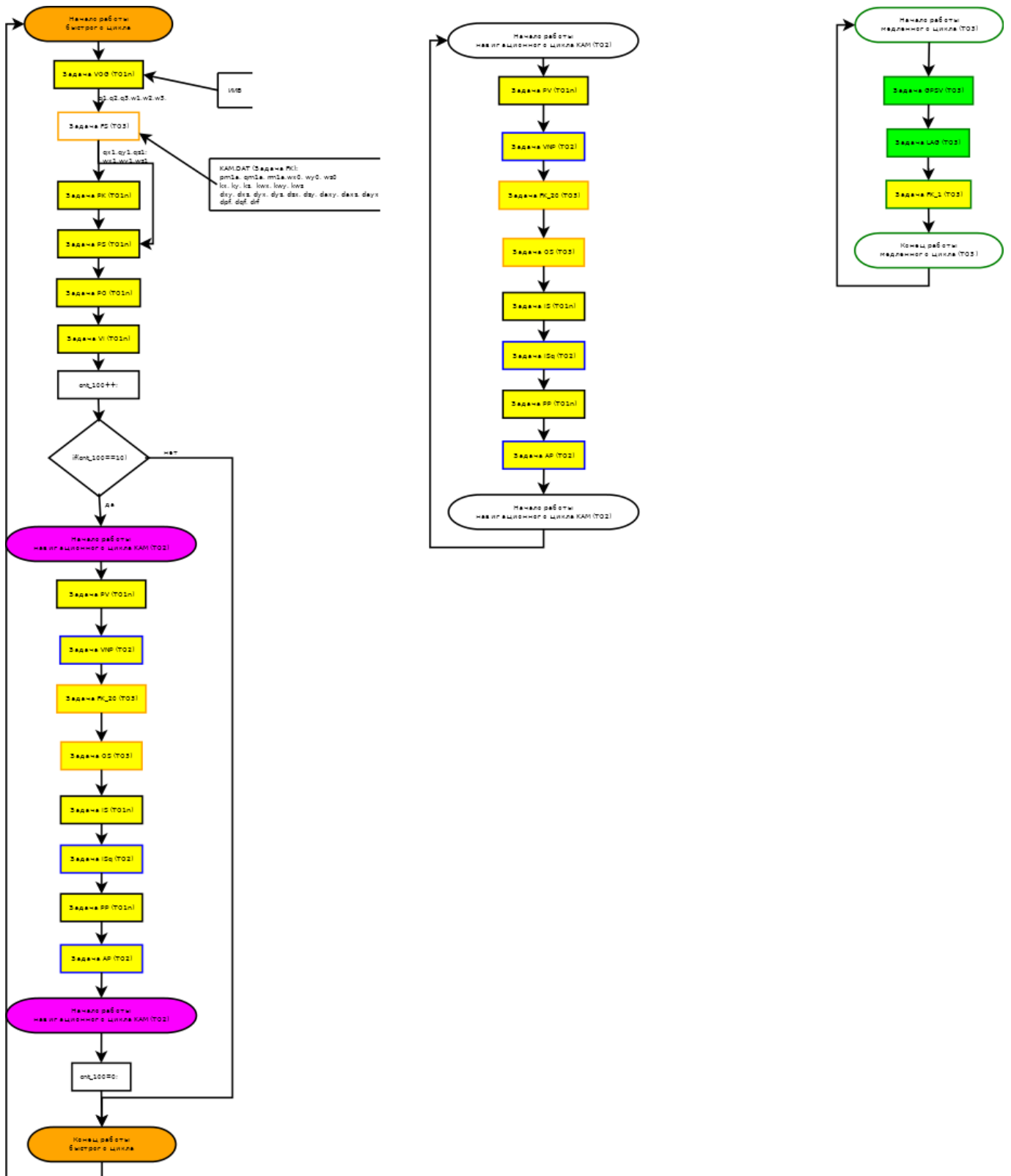
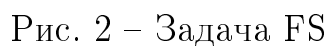


Рис. 1 – Задачи программы

2.2 Задача формирования сигналов FS

Реализует следующие функции согласно схеме на Рис. ??



– Принимает от задачи VOG сигналы - $q_1, q_2, q_3, w_1, w_2, w_3$ и формирует с учетом принятой модели инструментальных погрешностей передаваемые в задачи РК и PS приращения угла поворота qx_1, qy_1, qz_1 и кажущейся скорости

wx1,wy1,wz1 в проекциях на оси БЧЭ.

– Преобразует сигналы горизонтных каналов ВОГ- q1,q2 к осям объекта при значении признака ориентации POR=1 в случае установки корпуса БЧЭ с поворотом на 180 относительно продольной оси объекта.

– Осуществляет масштабирование, компенсацию аддитивных и мультипликативных составляющих модели инструментальных погрешностей сигналов ВОГ и акселерометров с использованием задаваемых в случае необходимости в файле данных КАМ.DAT корректур, а также меняющихся в запуске и оцениваемых оптимальным фильтром Калмана (ОФК) составляющих дрейфов в осях БЧЭ:

- систематических ошибок pm1a, qm1a, rm1a,wx0, wy0, wz0
- масштабных коэффициентов kx, ky, kz, kwx, kwy, kwz
- невыставок dxу, dxz, dyx, dyz, dzx, dzy, daxу, daxz, dayx
- оценки дрейфов dpf, dqf, drf

2.2.1 Входные и выходные данные задачи FS

Входная информация

- q1, q2, q3, w1,w2,w3- из задачи VOG-приема сигналов БЧЭ
- pm1a,qm1a, rm1a, wx0, wy0, wz0, kwx, kwy, kwz, dxу, dxz, dyx, dyz, dzx, dzy, daxу, daxz, dayx, dayz, dazx, dazy - из файла данных kam.dat
- dpf, dqf, drf- из задачи FK

Выходная информация

- qx1, qy1, qz1- в задачу PK
- qx1,qy1,qz1,wx1,wy1,wz1– в задачу PS

Задача формирования скоростей опорного трехгранника OS Реализует следующие функции согласно упрощенной схеме на Рис. ??

XXXX.XXXXXX-XX XX XX

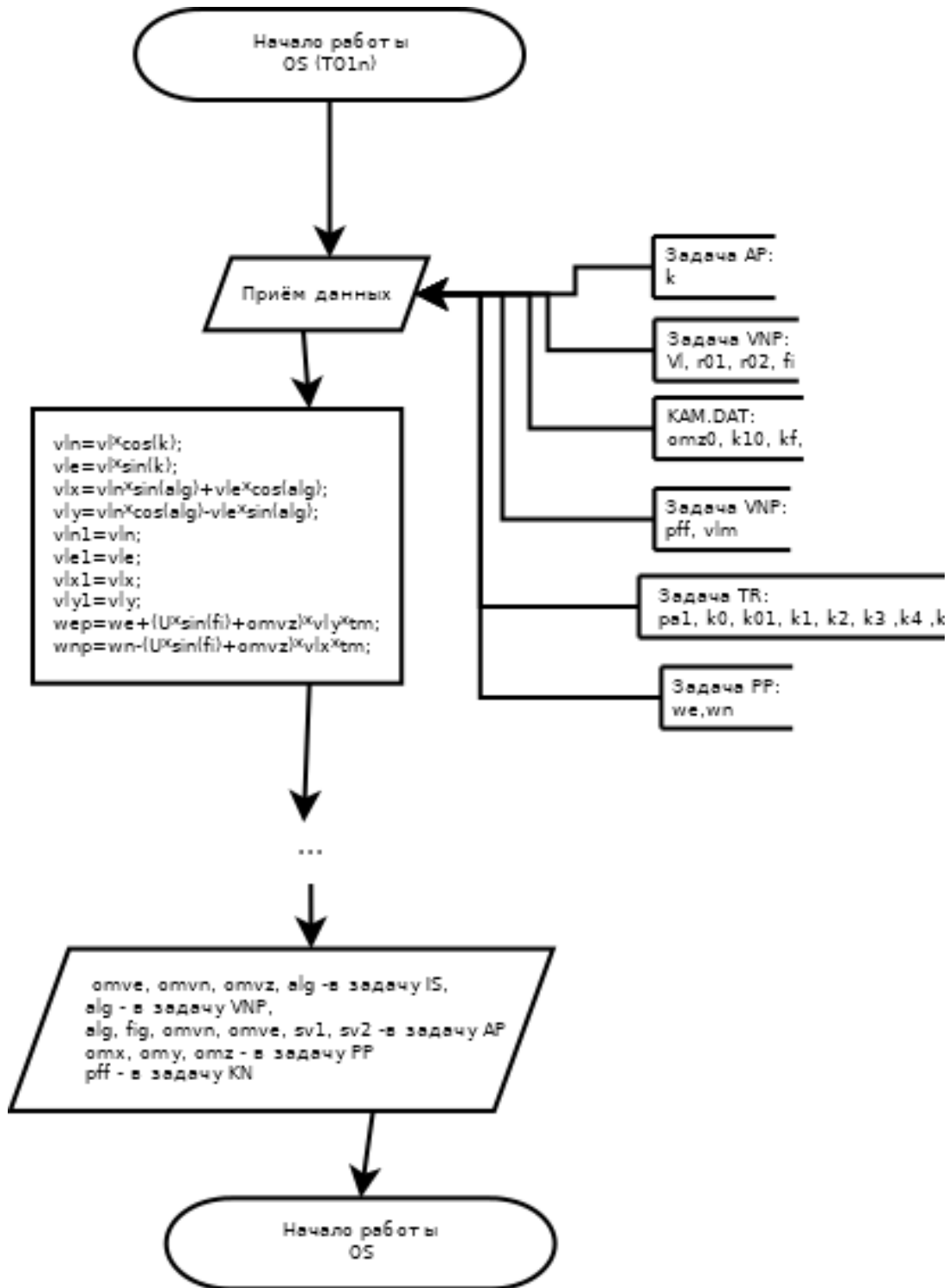


Рис. 3 – Задача OS

– Формирует угловую скорость коррекции ω (ω_x , ω_y , ω_z) - составляющие угловой скорости опорного аналитического трехгранника в проекциях на собственные оси - по информации из задачи PV о проекциях на горизонтальную плоскость аналитического трехгранника приращения кажущейся скорости БИНС в осях аналитического опорного трехгранника за время навигационного цикла ТМ.– W_{Γ} (W_e , W_n , W_v).

– Вычисляет по сигналу лага VL горизонтальные составляющие скорости объекта в проекциях на оси географического трехгранника VLE, VLN с использованием курса K и -на оси опорного аналитического трехгранника VLX, VLY с использованием курсового угла ALG

– Компенсирует в горизонтальных проекциях сигналов акселерометров кориолисовы составляющие, порождаемые вертикальной составляющей угловой скорости опорного аналитического трехгранника $omvz = U * \sin(\phi)$ и горизонтальными составляющими скорости объекта в проекциях на оси опорного аналитического трехгранника для получения после их интегрирования только составляющих скорости относительно Земли и сравнения их с составляющими сигнала лага в проекциях на оси опорного аналитического трехгранника на предыдущем шаге VLX1, VLY1 с целью формирования сигналов демпфирования sv1, sv2.

– В рабочем режиме (pa1=3) формирование сигналов демпфирования sv1, sv2 и абсолютных угловых скоростей опорного аналитического трехгранника omve, omvn, omvz производится с использованием корректур dvx, dvu, выработанных ОФК .

– Формирование составляющих угловой скорости опорного аналитического трехгранника в проекциях на собственные оси - выходные сигналы задачи OS- производится с использованием корректур db, dg, dalf, выработанных ОФК, что также обеспечивает демпфирование переходных процессов, вызванных реальными начальными угловыми рассогласованиями , начальными отклонениями угловых скоростей, ускорениями качки и инструментальными погрешностями.

– В конце задачи реализуется контроль уровня угловых скоростей опорного трехгранника и в случае превышения горизонтальными составляющими угловых скоростей omx или ому значения $2 \cdot 10^{-4}$ рад.сек (60 [U+0366] час) включается счетчик циклов cnf.

2.2.2 Входные и выходные данные задачи OS

Входная информация:

- Vl, r01, r02, fi - из задачи VNP
- pa1, k0, k01, k1, k2, k3 ,k4 ,k5 - из задачи TR
- we,wn- из задачи PP
- omz0, k10, kf, -из файла данных kam.dat
- k -из задачи AP

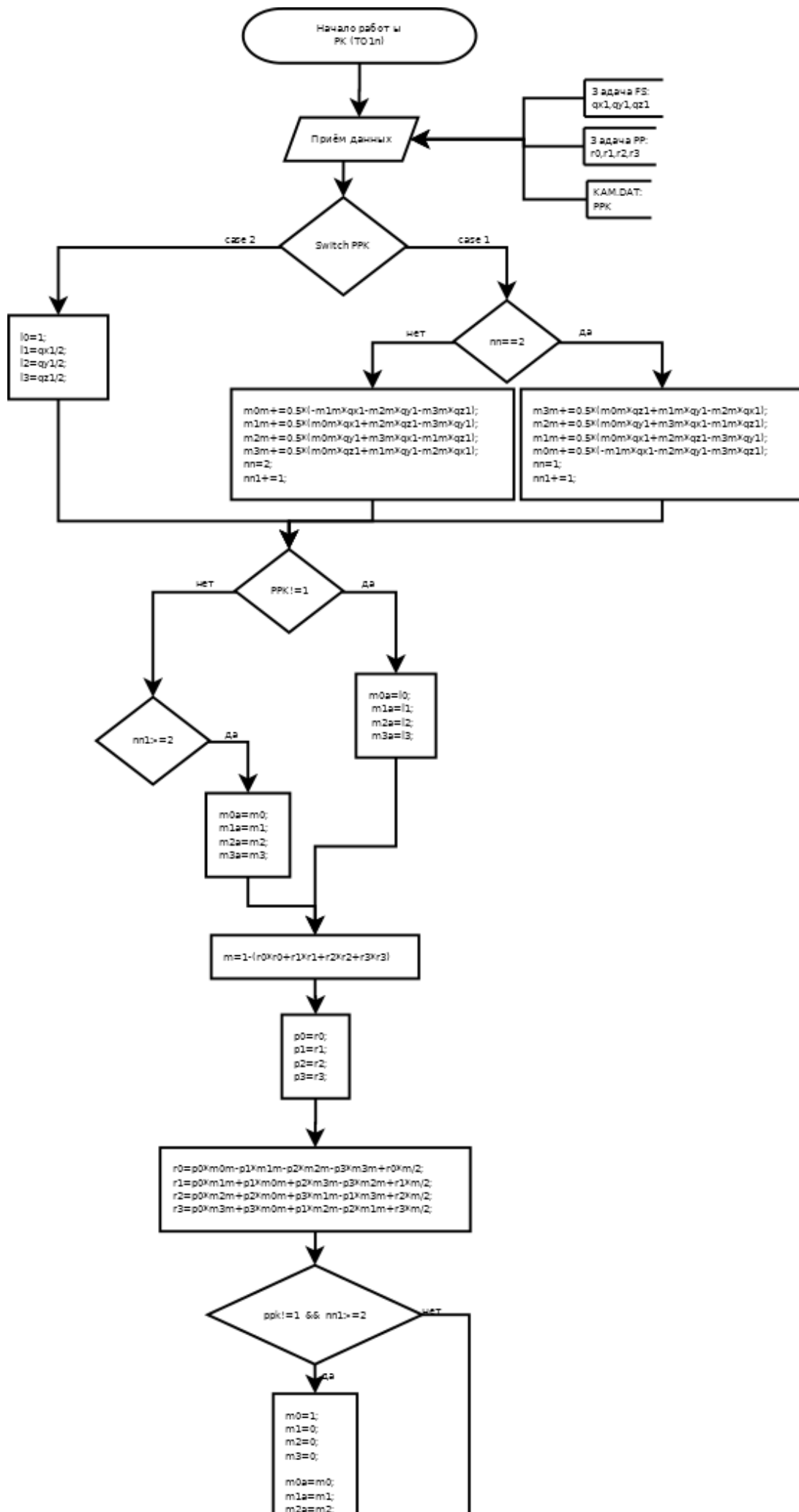
Выходная информация:

- omve, omvn, omvz, alg -в задачу IS,
- alg - в задачу VNP,
- alg, fig, omvn, omve, sv1, sv2 -в задачу AP
- omx, ому, omz - в задачу PP
- pff - в задачу KN

2.3 Задача вычисления параметров кватерниона РК

Вычисляет, согласно упрощенной схеме на Рис. ??, по информации о приращениях за время быстрого цикла ТС абсолютного угла поворота δQ в проекциях на оси БЧЭ - $qx1$, $qy1$, $qz1$, - из задачи FS компоненты кватерниона m ($m0m$, $m1m$, $m2m$, $m3m$), определяющего ориентацию связанных осей БИНС относительно инерциального трехгранника путем численного интегрирования кинематического уравнения Пуассона.

XXXX.XXXXXX-XX XX XX



[illegible][illegible]