нпви		Лист Продолж. на листе			СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ «КАМА-НАДИР» Описание программы Лист увтержения			XXXX.	XXXX	X-XX X	X XX XX-ЛУ А4			
Под	цразд.	ПАС	СиТ	Подл.	на предпр.	нпви			Формат		A4			
Вид доку-		2	2	Инн	3. №		Дата посту	пл.		Кол.	листов	??		
мента 2			П	рименяемость			7	Учет изме:	нений					
	Осно-	Кол.(М							Дата					
Дата	вание	Посту- пило	Спи- сано	Дата		Обозначение		Изм.	№ доку	мента	внесе- ния	Листы		
Tex	нологич	еский д	цокуме	ент										
				T .										
ні	ІБИ	Лист Прод на л			СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРОГРАММНОЕ ОВЕСПЕЧЕНИЕ «КАМА-НАДИР» Описание программы			XXXX.XXXXX-XX XX XX						
Под	цразд.	ПАС	СиТ	Подл.	. на предпр. НПБИ			Формат А4						
	доку-	2	2	Инн	тв. №		Дата посту	гупл.		Кол. листов		??		
M	ента Учет ко				Применяемость			Учет изменений						
	Осно-	Кол.(N	<u>∍</u> экз.)		применяемость			Дата						
Дата	вание	Посту-пило		Дата		Обозначение		Изм.	№ доку	мента	внесе-	Листы		
Tex	нологиче	еский д	цокум	ент							1 1			

Выдача копий Абоненты Дата Кол. экз. Основание Списано Дата Кол. экз. Основание Учтенные абоненты Списано Абоненты Дата Кол. экз. Основание Списано Дата Кол. экз. Основание Списано Дата Кол. экз. Основание Списано Кому Разовые Выдачи Дата Кол. экз. Основание Выдача копий Абоненты Дата Кол. экз. Основание Списано Дата Кол. экз. Основание Учтенные абоненты Списано Абоненты Дата Кол. экз. Основание Списано Дата Кол. экз. Основание Списано Дата Кол. экз. Основание Списано Кому Дата

Кол. экз.

000 «МОРТЕХИНЖИНИРИНГ» $\mathbf{VTBEP}\mathbf{K}\mathbf{\mathcal{A}}\mathbf{\mathbf{H}}\mathbf{O}$

T'e	нер	альный директор
0(OC	«Мортехинжиниринг»
		Р.Е. Кореньков
«	>	2020 г.

СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ «КАМА-НАДИР»

Описание программы

ЛИСТ УТВЕРЖДЕНИЯ

XXXX.XXXXX-XX XX XX-ЛУ

Представит	ели	предпр	
разработчи	ка		
Главный	конс	груктор	ЗАО
«Мортехин	жини	ринг»	
	A.:	В. Гайда	Й
«»		2020	Г.
Начальник ПО	отд€	ела разр	аботки
	Α.	М. Саль:	ников
«»		2020	г.

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

СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ «КАМА-НАДИР»

Описание программы

XXXX.XXXXX-XX XX XX

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

2020

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 назнчение

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);
- Обрабатывает и ассоциирует данные, выполняет проверку годности принятых данных;
- Далее программа реализует навигационный цикл, в соответствии с блоксхемой 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/cpc драйвер счетчика импульсов аналогового лага;
- /nadir/lib/libcpcapi.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 сентенций RMC;
 - /nadir/lib/libdpmodectrl.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/libpo5parser.so реализация кодирования/декодирования данных пульта оператора (протокол ИТС N2101);
 - -/nadir/lib/libn
meaparser.so реализация декодирования навигационных данных принятых по протоколу ИТС IEC 61162-1 ed. 4.0;

- $-/{\rm nadir/lib/libconsumer.so}$ реализация кодирования данных "потребителя" (протокол ИТС IEC 61162-1 ed4.0);
- /nadir/lib/libregistrator.so реализация кодирования данных "регистратора"(протокол ИТС №100);
- $-/\mathrm{nadir/lib/libexhibitorparser.so}$ 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 прораммирования 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. ??.

Начало работы медленного цикла (тоз)

Задача GPSV (ТОЗ)

Конец работы медленного цикла (тоз.)

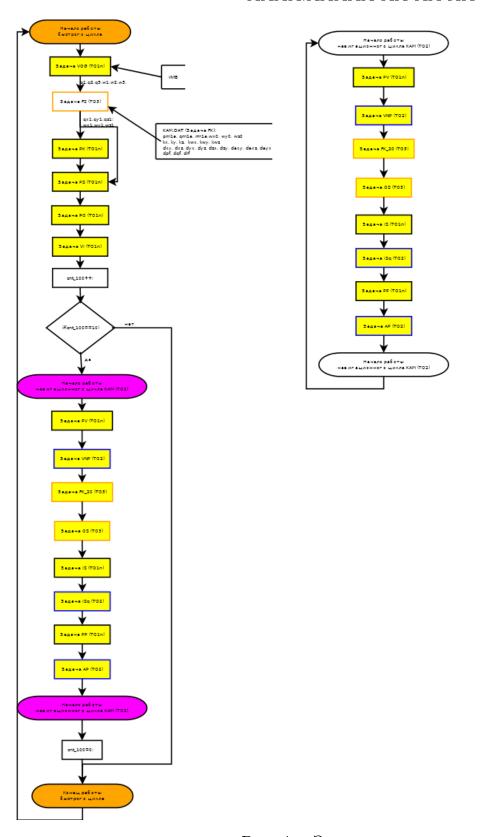


Рис. 1 – Задачи программы

2.2 Задача формирования сигналов FS

Реализует следующие функции согласно схеме на Рис. ??

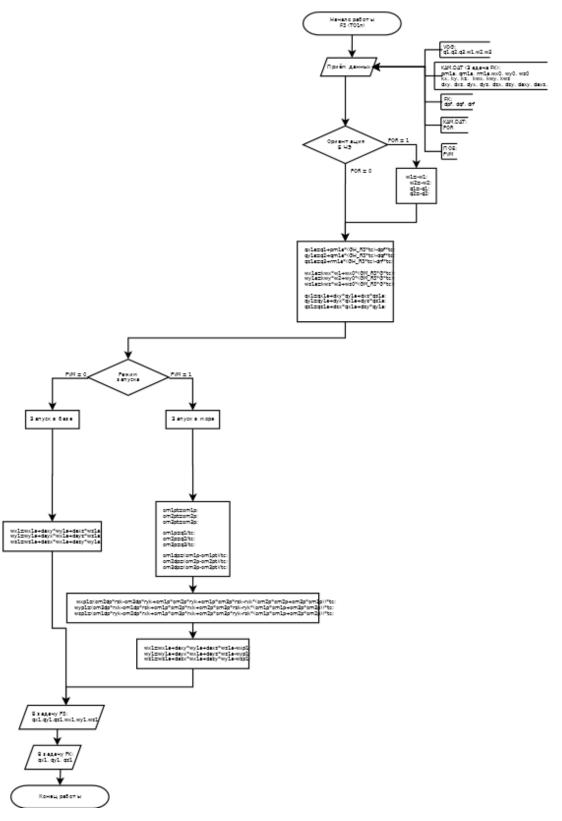


Рис. 2 – Задача FS

- Принимает от задачи VOG сигналы - q1,q2,q3,w1,w2,w3 и формирует с учетом принятой модели инструментальных погрешностей передаваемые в задачи PK и PS приращения угла поворота qx1,qy1,qz1 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 dxy, dxz, dyx, dyz, dzx, dzy, daxy, 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, dxy, dxz, dyx, dzx, dzy, daxy, daxz, dayx, 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

2.3 Задача формирования скоростей опорного трехгранника OS

Реализует следующие функции согласно упрощенной схеме на Рис. ??

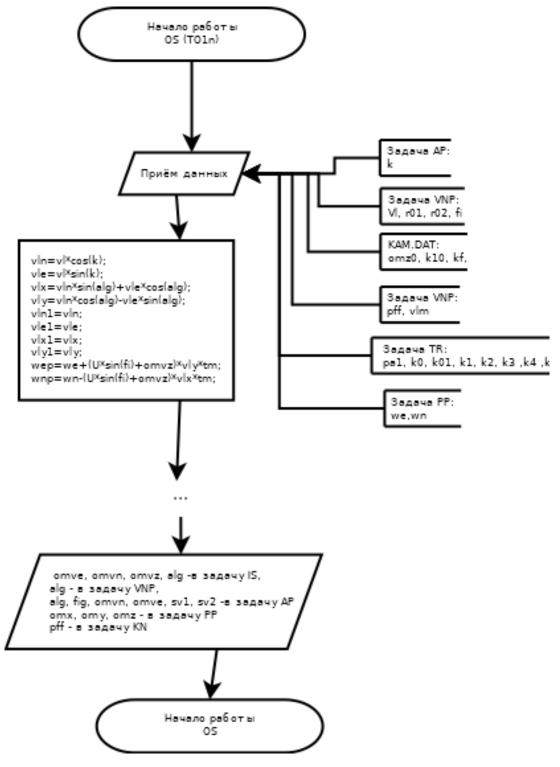


Рис. 3 – Задача OS

— Формирует угловую скорость коррекции ω (omx , omy, omz) - 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 TM.— Wr (We, Wn, Wv).

- 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 кориолиссовы 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 (ра1=3) формирование сигналов демпфирования sv1, sv2 и абсолютных угловых скоростей опорного аналитического трехгранника omve, omvn, omvz производится с использованием корректур dvx, dvy, выработанных $O\Phi K$.
- 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 от или от значения 2.e-4 рад.сек (60 [U+0366] час) включается счетчик циклов cnf.

2.3.1 Входные и выходные данные задачи OS

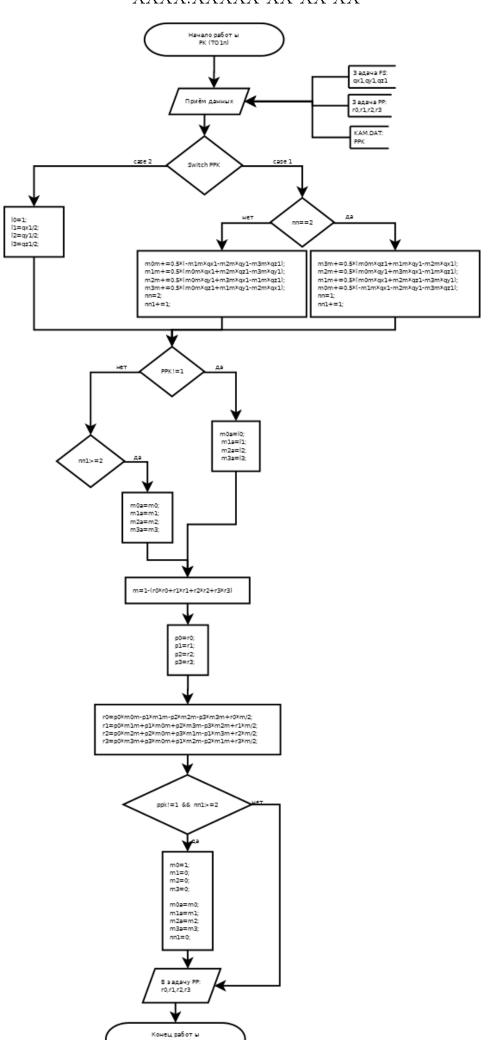
Входная информация:

- 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, omy, omz в задачу PP
- pff в задачу KN

2.4 Задача вычисления параметров кватерниона РК



					рации и	изменени	ІЙ		
Изм	Ном изменён- ных	ера листоі заменён- ных	в (страниц)	аннули- рован- ных	Всего листов (стра- ниц) в	№ докумен- та	Входящий № сопрово- дительного докум и	Подп	Дата
2	_	Bce	_	——————————————————————————————————————	докум —	НПБИ.5080-16	дата		
		Dee				111111111111111111111111111111111111111			
									-
									+
									-
									+
									_
									+