Версия программы: 3.4.7.х

В Таблица 1. Операция обращения ЭВМ к ответчику

|  |  |
| --- | --- |
| 1 байт | 2…байты |
| команда | аргументы |

Настройки RS485 скорость 115200 b/s, дополнение до четности (even)

Команды:

***x00 – пустая команда, длина 2 байта, M14HL2 возвращает:***

Пример посылки

00.00 // ping

4F.6B (“Ok“);

***x01 – установка частоты Rx, длина 7 байт, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Пример посылки

01.00.83.0D.99.99.00 // set freq 2717 MHz

01.d1.d2.d3.d4.d5.d6

Таблица 2.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x01 |
| d1 | INT\_Rx(15 downto 8) | INT\_Rx = (int)(2\*Fvco/2^(DIV))/Fref)-4  Где Fvco = частота сноса, должна быть на 3 МГц ниже частоты текущей рабочей точки.  Fref = 40 МГц. DIV смотри d6 |
| d2 | INT\_Rx(7 downto 0) |
| d3 | FRACT\_Rx(23 downto 16) | FRACT\_Rx = 2^20\*[2\*Fvco/(Fref \* 2^ DIV) –  (int)(2\*Fvco/(Fref \* 2^ DIV))] |
| d4 | FRACT\_Rx(15 downto 8) |
| d5 | FRACT\_Rx(7 downto 0) |
| d6 | DIV\_Rx | DIV\_Rx = 1 если Fvco > 2750, если нет -> DIV\_Rx = 0 |

***x02 – установка частоты Tx длина 8 байт ИЛИ частоты Долпера (сдвиг) длина 5 байт, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

1. Пример посылки (для Тх):

02.01.00.83.0D.99.99.00 // set freq 2717 MHz

02.01.d1.d2.d3.d4.d5.d6

Частота Tx рассчитывается точно так же, как и частота Rx.

В общем случае частоты Tx и Rx должны быть равны.

2. Пример посылки (для частоты Доплера (ГЦ)):

02.02.00.03.Е8 // установить частоту Доплера 1000 Гц

02.02.d1.d2.d3

***x03 – установка дальности ответного сигнала, длина 3 байта, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Пример посылки

03.80.00 // set DISTANCE 40096 m

4F.6B (“Ok“);

Таблица 3.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x03 |
| d1 | DISTANCE(15 downto 8) | DISTANCE = (Dt – Dr) \* f/c  Где с- 299 792 458 м / с скорость света  f = 32,65 МГц 30,62 MHz  Dt – требуемая дистанция до цели  Dr – расстояние от станции до ответчика |
| d2 | DISTANCE(7 downto 0) |

***x04 – установка усиления, длина 3 байта, M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Пример посылки

04.00.00 // set gain Tx = 0, set gain Rx = 0

4F.6B (“Ok“);

Таблица 4.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x04 |
| d1 | GAIN\_TX | GAIN\_TX = gain \*0.5 dB (max gain = 31.5 dB) |
| d2 | GAIN\_RX | GAIN\_RX = gain \*0.5 dB (max gain = 31.5 dB) |

***x05 – установка ослабления, длина 2 байта, M14HL2 возвращает:***

Пример посылки

05.07 // set Attenuator\_RX = 12

4F.6B (“Ok“);

Таблица 5. Вид команды 5

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x05 |
| d1 | Attenuator\_RX | см. таблицу 6 |

Таблица 6. Значения ослабления

|  |  |
| --- | --- |
| Значение Attenuator\_RX в десятичной системе | Ослабление в дБ |
| 15  14  13  12  11  10  9  8  7 (default)  6  5  4  3  2  1 | 0  1  2  3  4  5  6  9  12  15  18  21  24  27  30 |

***x06 – режимы работы длина 2-5 байт (в зависимости от режима), M14HL2 возвращает:***

4F.6B (“Ok“);

Возможные посылки:

06.00 - all off

06.01 - respondent on

06.02 - noise gen on

06.03 - sine gen on

06.04 - M-signal

06.05.d2.d3.d4.d5.d6 - режим БПАР (кодограмма ниже Таблица 7)

Таблица 7 Кодограмма БПАР.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Байт | Описание | Значения |
| d0 | command | x06 |
| d1 | Режим БПАР | x05 |
| d2 | BPAR\_MODE  Формат записи:  Fo (2 downto 0)  Mode (3 downto 2)  Tk (5 downto 3)  HasThreshold (6 downto 5) | Значение формируется побитовое:  BPAR\_MODE= 01234567  Где  0-2 : Fo (по формуле из таблицы 8)  3 : Режим простой 0, Режим ЛЧМ 1  4-5: ТК1 «01», ТК2 «10», иначе когда ЛЧМ «00»  6: 0 – Порога нет, 1 – Порог есть  7: 0 |
| d3 | SIGNAL DELAY(15 downto 8) | Берется из поля задержка ответного сигнала дистанция в метрах и переводится согласно формуле:  SIGNAL DELAY=(Dt – Dr) \* f/c  Dt – введённая дистанция  Dr – некая дистанция  f, c из команды х03 – установка дальности ответного сигнала |
| d4 | SIGNAL DELAY (7 downto 0) |
| d5 | SIGNAL THRESHOLD(15 downto 8) | Берется из выпадающего списка порог сигнала. Значения по умолчанию:  Радиоимпульс - 500  ЛЧМ – 1000 |
| d6 | SIGNAL THRESHOLD (7 downto 0) |

Таблица 6 Fo для режима БПАР.

|  |  |
| --- | --- |
| Индекс F0 | Код в двоичной системе |
| 1  2  3  4  5  6 | 000  001  010  011  100  101 |

Примеры кодограмм:

06.05.25.00.16 // Установить F0\_6, радиоимпульс, ТК-2, Задержка:22

25 = 00100101

00 16 = 00000000 00010100

06.05.0b.93.EA // Установить F0\_4, ЛЧМ , ТК-1, Задержка: 37866

0b =00001011

93 EA = 10010011 11101010

***x07 – запрос состояния***

Возможные посылки:

07. 01 - запрос частоты RX

07. 02.01 – запрос частоты TX

07. 02.02 – запрос Доплера

07. 03 – запрос дальности цели

07. 04 - запрос усиления

07. 05 - запрос ослабления

07. 06 - запрос состояния

Примеры ответной кодограммы:

Запрос: 07.01

Ответ: 07 01 d1 d2 d3 d4 d5 d6 , где d(\*) – байты регистров частотыRx

Запрос: 07.04

Ответ: 07. 04. d1. d2, где d1, d2 - байты регистров установки усиления

Запрос: 07.05

Ответ: 07. 05. d1 , где d1 - байт регистра установки ослабления