|  |
| --- |
| FOSN II 用户手册 |
| 工作模式设置 |
| 北京自动化控制设备研究所 |

FOSN II惯导系统 — 工作模式设置

# 对准模式设置指令

设置命令不区大小写，字段之间以空格分割，命令以回车换行（<CR><LF>）结尾。

以下命令中，<>中的内容为必填内容，[]中的内容为可选内容，如果可选内容为空则保持系统当前设置不变。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **对准模式查询** |  |  | fxcmd famde |
| 系统返回当前的对准模式，并提供选项列表供用户选择 |  |  | FineAlign Mode: 1  0 - No FineAlign  1 - FINE\_ALIGN Only  2 - FINE\_ALIGN + ZUPT |
| 对准模式设置 |  |  | fxcmd famde <n> |
| 设置成功后，控制台返回ACK；  设置失败时，控制台返回NAK，并显示具体错误内容或错误代码。 |  |  | ACK  NAK(error: 1) NAK(error: missing arguments) SYNTAX ERROR! |

# 导航模式设置指令

设置命令不区大小写，字段之间以空格分割，命令以回车换行（<CR><LF>）结尾。

以下命令中，<>中的内容为必填内容，[]中的内容为可选内容，如果可选内容为空则保持系统当前设置不变。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **导航模式查询** |  |  | fxcmd navimde |
| 系统返回当前的导航模式，并提供选项列表供用户选择 |  |  | Navigation Mode: 1  0 - Pure Inertial  1 - GPS Only  2 - DVL Only  3 - GPS + DVL  4 - DVLCALI |
| **导航模式设置** |  |  | fxcmd mavimde <n> |
| 设置成功后，控制台返回ACK；  设置失败时，控制台返回NAK，并显示具体错误内容或错误代码。 |  |  | ACK  NAK(error: 1) NAK(error: missing arguments) SYNTAX ERROR! |

# 初始位置设置指令

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **初始位置查询** |  |  | fxcmd manpos |
| 系统返回当前的初始位置，并提供选项列表供用户选择 |  |  | Initial Position:  Lat(Deg): 39.834943  Lon(Deg): 104.382937  Hgt(m): 48.23 |
| **初始位置设置** |  |  | fxcmd manpos <lat> <lon> <hgt> |
| 设置成功后，控制台返回ACK；  设置失败时，控制台返回NAK，并显示具体错误内容或错误代码。 |  |  | ACK  NAK(error: 1) NAK(error: missing arguments) SYNTAX ERROR! |

# 粗对准时间设置指令

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **粗对准时间查询** |  |  | fxcmd catime |
| 系统返回当前的粗对准时间，并提供选项列表供用户选择 |  |  | Coarse Align Time: 300 (s) |
| **初始对准时间设置** |  |  | fxcmd catime <sec> |
| 设置成功后，控制台返回ACK；  设置失败时，控制台返回NAK，并显示具体错误内容或错误代码。 |  |  | ACK  NAK(error: 1) NAK(error: missing arguments) SYNTAX ERROR! |

# 启动模式设置指令

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **启动模式查询** |  |  | fxcmd startmde |
| 系统返回当前的启动模式，并提供选项列表供用户选择 |  |  | StartAlign Mode: 2  (0) - Immediate  (1) - Wait for ManPos  (2) - Wait for GPS" |
| **启动模式设置** |  |  | fxcmd startmde <n> |
| 设置成功后，控制台返回ACK；  设置失败时，控制台返回NAK，并显示具体错误内容或错误代码。 |  |  | ACK  NAK(error: 1) NAK(error: missing arguments) SYNTAX ERROR! |

# 杆臂设置指令

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **杆臂查询** |  |  | fxcmd leverarm <gps/dvl> |
| 系统返回当前GPS或DVL的杆臂参数 |  |  | Gps Leverarm:  Front(m): 3.5  Top(m): 6.24  Right(m): 9.21 |
| **杆臂设置** |  |  | fxcmd leverarm <gps/dvl> <front> <top> <right> |
| 设置成功后，控制台返回ACK；  设置失败时，控制台返回NAK，并显示具体错误内容或错误代码。 |  |  | ACK  NAK(error: 1) NAK(error: missing arguments) SYNTAX ERROR! |

2018-11-08 创建。