Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

uWAVE

Протокол информационного сопряжения

version 2.0 rev. a

13-10-2018

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

Оглавление

1 Введение	3
1.1 Протокол физического уровня	3
1.2 Стандарт протокола диалогового уровня NMEA0183	4
2 Система команд UWV для ГА модемов uWAVE	5
2.1 Сообщение IC_D2H_ACK - реакция устройства на поступивший от управляющей системы запрос	5
2.2 Сообщение IC_H2D_SETTINGS_WRITE - запись новых настроек модема	6
2.3 Сообщение IC_H2D_RC_REQUEST - кодовый запрос удаленному абоненту	6
2.4 Сообщение IC_D2H_RC_RESPONSE - принята реакция удаленного абонента на кодовый запрос	7
2.5 Сообщение IC_D2H_RC_TIMEOUT - удаленный абонент не ответил за запрос	7
2.6 Сообщение IC_D2H_RC_ASYNC_IN - входящее сообщение от удаленного абонента	8
2.7 Сообщение IC_H2D_DINFO_GET - получить информацию об устройстве	8
2.8 Сообщение IC_D2H_DINFO - информация об устройстве	9
3 Командный режим	9
4 Таблицы идентификаторов10	0
4.1 Коды ошибок10	0
4.2 Классы действий1	1

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

1 Введение

1.1 Протокол физического уровня

Гидроакустические модемы uWAVE поддерживают информационное сопряжение при помощи стандарта физического уровня RS-232 для асинхронного интерфейса (UART) с напряжением линии данных 3.3В.

Подключение производится при помощи четырехпроводного кабеля, с жилами Тх (трансмиттер), Rx (ресивер), Vcc (питание) и GND (земля).

Без применения дополнительных повторителей и преобразователей интерфейса максимальная длинна шины данных, для которой гарантируется корректная работа интерфейса, составляет не более 2 метров.

Настройки порта подключения по умолчанию*:

Скорость порта, бод: 9600

Биты данных: 8 Стоповые биты: 1 Четность: нет

Аппаратное слежение за потоком: нет

* По договоренности с изготовителем возможно изменение указанных параметров

ВАЖНО!

Питание модемов осуществляется от источника постоянного тока 5 Вольт, при этом напряжение линии данных составляет 3.3 В.



Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

wwwww.umderwater communication system interfacing protocol specification

1.2 Стандарт протокола диалогового уровня NMEA0183

Стандарт NMEA0183 описывает формат текстовых (ASCII) сообщений диалогового уровня.

Пример сообщения: \$PUWV0,1,0*hh<CR><LF>

Основные элементы посылки (сообщения, sentence) NMEA0183:

- '\$' начало посылки,
- 'P' Proprietary, проприетарный код
- 'UVW' трехбуквенный идентификатор производителя
- '0' идентификатор сообщения
- ',' запятая (разделитель параметров)
- '*' разделитель контрольной суммы
- 'hh' контрольная сумма в шестнадцатеричном формате (например FF, 01). Рассчитывается как побитовый XOR всех байт между '\$' и '*'.
- <CR><LF> конец посылки (перевод строки)

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

2 Система команд UWV для ГА модемов uWAVE

ВАЖНО!

Если не указано дополнительно, формат параметров стоит понимать буквально: 'xx' означает две десятичные цифры, если число меньше 10-ти, то левая позиция дополняется нулем: '02', '09' а не '2' и '9'.

Префикс D2H в наименовании сообщений означает, что оно передается от устройства (Device) к управляющей системе (Host).

Префикс H2D в наименовании сообщений означает, что оно передается от управляющей системы (Host) к устройству (Device).

2.1 Сообщение IC_D2H_ACK - реакция устройства на поступивший от управляющей системы запрос

Формат сообщения \$PUWV0,x,x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
0	Идентификатор сообщения
cmdClass	Идентификатор обрабатываемой команды (см. п. 4.2)
errCode	Код ошибки (см. п. 4.1)
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения



Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

2.2 Сообщение IC_H2D_SETTINGS_WRITE - запись новых настроек модема

Формат сообщения	
\$PUWV1,x,x,x.x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
1	Идентификатор сообщения
txChID	Идентификатор канала передачи
rxChID	Идентификатор канала приема
STY	Соленость, PSU
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

2.3 Сообщение IC_H2D_RC_REQUEST - кодовый запрос удаленному абоненту

Формат сообщения \$PUWV2,x,x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
2	Идентификатор сообщения
txChID	Идентификатор канала приема
	удаленного пользователя
rcCmdID	Идентификатор команды (см. п. 4.3)
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

2.4 Сообщение IC_D2H_RC_RESPONSE - принята реакция удаленного абонента на кодовый запрос

Формат сообщения	
\$PUWV3,x,x.x,x.x,x.x,x.x*h	nh <cr><lf></lf></cr>
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
3	Идентификатор сообщения
rcCmdID	Идентификатор команды (см.п. 4.3)
propTime	Время распространения сигнала, сек
SNR	Соотношение сигнал-помеха при
	приеме, дБ
Value	Запрошенное значение (только для
	исполнения с датчиком давления)
Reserved	Резерв
*	Разделитель конт. cymmы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

2.5 Сообщение IC_D2H_RC_TIMEOUT - удаленный абонент не ответил за запрос

Формат сообщения \$PUWV4,x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
4	Идентификатор сообщения
rcCmdID	Идентификатор команды (см.п. 4.3)
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA



Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

2.6 Сообщение IC_D2H_RC_ASYNC_IN - входящее сообщение от удаленного абонента

Формат сообщения \$PUWV5,x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
5	Идентификатор сообщения
rcCmdID	Идентификатор команды (см.п. 4.3)
snr	Соотношение сигнал-помеха при
	приеме, дБ
Reserved	Резерв
*	Разделитель конт. cymmы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

2.7 Сообщение IC_H2D_DINFO_GET - получить информацию об устройстве

Формат сообщения	
\$PUWV?,x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
?	Идентификатор сообщения
Reserved	Резерв
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

UC&NL system interfacing protocol Underwater Communication specification

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

2.8 Сообщение IC_D2H_DINFO - информация об устройстве

Формат сообщения	
\$PUWV!,cc,x,cc,x,x.x,x,x*hl	h <cr><lf></lf></cr>
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PUWV	Система команд UWV
!	Идентификатор сообщения
System moniker	Наименование системы
System version	Версия системы
Core moniker	Наименование подсистемы связи
Core version	Версия подсистемы связи
acBaudrate	Скорость передачи пользовательских
	данных, бод
rxChID	Адрес канала приема
txChID	Адрес канала передачи
*	Разделитель конт. cymmы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

3 Командный режим

Модемы uWAVE предоставляют пользователю т.н. "прозрачный канал", когда все данные, подаваемые устройству на вход, без изменений и их анализа передаются в гидроакустический канал, после чего принимаются другим модемом и в неизменном виде отдаются пользователю на приемной стороне. В связи с этим, для того, чтобы иметь возможность производить настройку модемов, а также измерять время распространения до удаленных абонентов существует командный режим.

Underwater Communication and Navigation Laboratory

system interfacing protocol specification

uWAVE underwater communication

http://unavlab.com support@unavlab.com

Модемы анализируют входные данные только в сервисном режиме. Для перехода в сервисный режим, жила "service" должна быть притянута к +3.3 V. После этого, для выхода из сервисного режима жила "service" должна быть притянута к земле.

ВАЖНО!

Жила "service" притягивается ТОЛЬКО к 3-5 V или земле, подключение ее к более высокому напряжению вызовет НЕУСТРАНИМУЮ и НЕГАРАНТИЙНУЮ поломку устройства.

ВАЖНО!

Перед включением устройства, жила "service" должна быть притянута к земле, иначе устройство войдет в режим обновления программного обеспечения.

4 Таблицы идентификаторов

4.1 Коды ошибок

Ошибка	Код	Описание
LOC_ERR_NO_ERROR	0	Нет ошибки
LOC_ERR_INVALID_SYNTA X	1	Ошибка синтаксиса
LOC_ERR_UNSUPPORTED	2	Запрос не поддерживается
LOC_ERR_TRANSMITTER_B USY	3	Передатчик занят
LOC_ERR_ARGUMENT_OU	4	Значение параметра вне допустимого

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

T_OF_RANGE		диапазона
LOC_ERR_INVALID_OPERA	5	Недопустимый запрос
TION		
LOC_ERR_UNKNOWN_FIEL	6	Неизвестное наименование поля
D_ID		
LOC_ERR_VALUE_UNAVAIL	7	Значение параметра недоступно в текущий
IBLE		момент
LOC_ERR_RECEIVER_BUSY	8	Приемник занят
LOC_ERR_TX_BUFFER_OVE	9	Переполнение буфера передатчика
RRUN		
LOC_ERR_CHKSUM_ERROR	10	Ошибка контрольной суммы

4.2 Классы действий

Класс действия	Код	Описание
LAC_DC_INCOMING	0	Входящее сообщение
LAC_DC_OUTCOMING	1	Исходящее сообщение
LAC_RC_REQUEST	2	Входящий удаленный запрос
LAC_SACTION	3	Сервисная операция
LAC_LC_REQUEST	4	Входящий локальный запрос

4.3 Удаленные команды

Команда	Код	Описание

uWAVE underwater communication system interfacing protocol specification

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

RC_PING	0	Пинг-запрос
RC_PONG	1	Ответ на пинг-запрос
RC_DPT_GET	2	Запрос глубины удаленного абонента
RC_TMP_GET	3	Запрос температуры удаленного абонента
RC_BAT_V_GET	4	Запрос напряжения питания удаленного абонента
RC_ERR_NSUP	5	Ответ удаленного абонента - запрос не поддерживается
RC_ACK	6	Ответ удаленного абонента - команда принята
RC_USR_CMD_000	7	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_001	8	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_002	9	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_003	10	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_004	11	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_005	12	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_006	13	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_007	14	Пользовательская команда
RC_USR_CMD_008	15	Пользовательская команда