Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> support@unavlab.com

## **Zima**

## Протокол информационного сопряжения

version 1.0 rev. a

22-08-2017

## **UC&NL**

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> <a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

#### Оглавление

1	Вве	едение	3
	1.1	Протокол физического уровня	3
	1.2	Стандарт протокола диалогового уровня NMEA0183	4
2	Сис	стема команд ZMA	5
	2.1	IC_D2H_ACK - ответ/сообщение об ошибке	5
	2.2	IC_H2D_FLD_GET - прочитать значение поля	5
	2.3	IC_H2D_FLD_SET - задать значение поля	6
	2.4	IC_D2H_FLD_VAL - прочитать локальные данные	6
	2.5	IC_H2D_LOC_DATA_GET - Прочитать значение локального параметра	7
	2.6	IC_H2D_LOC_DATA_SET - задать значение локального параметра	7
	2.7	IC_D2H_LOC_DATA_VAL - значение локального параметра	8
	2.8	IC_H2D_LOC_INVOKE - выполнить операцию	8
	2.9	IC_D2H_LD - навигационные данные (ответчик)	9
	2.10	IC_D2H_BASE_REQ - запрос базовой станции (ответчик)	9
	2.11	IC_H2D_REM_REQ - запрос удаленного ответчика	10
	2.12	IC_D2H_REM_TOUT - таймаут удаленного ответчика	10
	2.13	IC_D2H_REM_RESP - ответ удаленного ответчика	.11
	2.14	IC_D2H_SYS_STATE - состояние системы	.12
	2.15	IC_D2H_DEV_INFO - ответ удаленного ответчика	.12
3	Ta6	блицы идентификаторов	.13
	3.1	Типы устройств	13
	3.2	Коды ошибок	.13
	3.3	Идентификаторы локальных данных	.14
	3.4	Идентификаторы операций	.14

### **UC&NL**

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> support@unavlab.com

3.5	Идентификаторы у	даленных команд1 <u>.</u>	5

### 1 Введение

#### 1.1 Протокол физического уровня

Устройства системы Zima поддерживают информационное сопряжение при помощи стандарта физического уровня RS-232 для асинхронного интерфейса (UART) с напряжением линии данных 3.3B.

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

### **UC&NL**

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> support@unavlab.com

\* По договоренности с изготовителем возможно изменение указанных параметров

#### важно!

Питание устройств осуществляется от источника постоянного тока 5-12 Вольт, при этом напряжение линии данных составляет 3.3 Вольт.

#### 1.2 Стандарт протокола диалогового уровня NMEA0183

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

Пример сообщения: \$PZMA0,0\*hh<CR><LF>

Основные элементы посылки (сообщения, sentence) NMEA0183:

- '\$' начало посылки,
- 'P' Proprietary, проприетарный код
- 'ZMA' 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 <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> support@unavlab.com

### 2 Система команд ZMA

#### 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'.

#### 2.1 IC\_D2H\_ACK - ответ/сообщение об ошибке

Данным сообщением устройство сигнализирует о принятии команды или о возникновении ошибки (в зависимости от значения параметра errorCode).

Формат сообщения \$PZMA0,xx*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	начало сообщения '\$'
PZMA	система команд ZMA
0	идентификатор сообщения
Error code	Код ошибки
*	разделитель контр. cymmы NMEA
hh	контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	конец сообщения

#### 2.2 IC\_H2D\_FLD\_GET - прочитать значение поля

В ответ на эту команду устройство отсылает сообщение IC\_D2H\_FLD\_VAL, содержащее значение запрашиваемого поля в случае успешного присваивания и сообщения IC\_D2H\_ACK с кодом ошибки, в случае возникновения ошибки.

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> support@unavlab.com

Формат сообщения		
\$PZMA1,xx,00*hh <cr><lf></lf></cr>		
Поле/параметр	Описание	
\$	Начало сообщения '\$'	
PZMA	Система команд ZMA	
1	Идентификатор сообщения	
Field ID	Идентификатор поля	
Reserved	Должно быть всегда '00',	
	зарезервированно	
*	разделитель контр. суммы NMEA	
hh	Контрольная сумма NMEA	
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения	

#### 2.3 IC\_H2D\_FLD\_SET - задать значение поля

В ответ на эту команду устройство отсылает сообщение IC\_D2H\_FLD\_VAL, содержащее значение запрашиваемого поля в случае успешного присваивания и сообщения IC D2H ACK с кодом ошибки, в случае возникновения ошибки.

Формат сообщения \$PZMA2,x,x*hh <cr><lf></lf></cr>		
Поле/параметр	Описание	
\$	Начало сообщения '\$'	
PZMA	Система команд ZMA	
2	Идентификатор сообщения	
Field ID	Идентификатор поля	
Field value	Значение поля (099)	
*	разделитель контр. суммы NMEA	
hh	Контрольная сумма NMEA	
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения	

#### 2.4 IC\_D2H\_FLD\_VAL - прочитать локальные данные

Формат сообщения

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> <a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

\$PZMA3,xx,xx,00*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PZMA	Система команд ZMA
3	Идентификатор сообщения
Requested data ID	Идентификатор поля
Reserved	Значение поля
*	разделитель контр. cymmы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

# 2.5 IC\_H2D\_LOC\_DATA\_GET - Прочитать значение локального параметра

Формат сообщения \$PZMA4,xx,00*hh <cr><lf></lf></cr>		
Поле/параметр	Описание	
\$	Начало сообщения '\$'	
PZMA	Система команд ZMA	
4	Идентификатор сообщения	
LocDataID	Строка наименование системы	
Reserved	Зарезервировано - '00'	
*	разделитель контр. суммы NMEA	
hh	Контрольная сумма NMEA	
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения	

#### 2.6 IC\_H2D\_LOC\_DATA\_SET - задать значение локального параметра

Формат сообщения \$PZMA5,xx,x.x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a>
<a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

PZMA	Система команд ZMA
5	Идентификатор сообщения
LocDataID	Идентификатор параметра
LocDataValue	Значение параметра
*	Разделитель конт. cymmы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

#### 2.7 IC\_D2H\_LOC\_DATA\_VAL - значение локального параметра

Формат сообщения		
\$PZMA6,xx,x.x*hh <cr><lf></lf></cr>		
Поле/параметр	Описание	
\$	Начало сообщения '\$'	
PZMA	Система команд ZMA	
6	Идентификатор сообщения	
LocDataID	Идентификатор параметра	
LocDataValue	Значение параметра	
*	Разделитель конт. суммы NMEA	
hh	Контрольная сумма NMEA	
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения	

### 2.8 IC\_H2D\_LOC\_INVOKE - выполнить операцию

Формат сообщения	
\$PZMA7,xx,xx*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PZMA	Система команд ZMA
7	Идентификатор сообщения

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a>
<a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

ActionID	Идентификатор операции
ActionParam	Параметр
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

#### 2.9 IC\_D2H\_LD - навигационные данные (ответчик)

Формат сообщения	
\$PZMAA,x.x,x.x,x.x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр Описание	
\$	Начало сообщения '\$'
PZMA	Система команд ZMA
Α	Идентификатор сообщения
Azimuth	Азимут на базовую станцию, град.
Distance	Дистанция до базовой станции, м
SNR	Соотношение сигнал-шум, дБ
Dpl	Допплеровское смещение частоты, Гц
*	Разделитель конт. cymmы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

### 2.10 IC\_D2H\_BASE\_REQ - запрос базовой станции (ответчик)

Формат сообщения	
\$PZMAB,x,x.x,x.x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> <a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

\$	Начало сообщения '\$'
PZMA	Система команд ZMA
В	Идентификатор сообщения
CommandID	Идентификатор команды
SNR	Соотношение сигнал-шум, дБ
Dpl	Допплеровское смещение частоты, Гц
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

#### 2.11 IC\_H2D\_REM\_REQ - запрос удаленного ответчика

Формат сообщения \$PZMAC,x,x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр Описание	
\$	Начало сообщения '\$'
PZMA	Система команд ZMA
С	Идентификатор сообщения
TargetID	Адрес запрашиваемого ответчика
RequestID	Идентификатор запроса
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

#### 2.12 IC\_D2H\_REM\_TOUT - таймаут удаленного ответчика

Формат сообщения \$PZMAD,x, x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание

## **UC&NL**

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a>
<a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

\$	Начало сообщения '\$'
PZMA	Система команд ZMA
D	Идентификатор сообщения
TargetID	Адрес запрошенного ответчика
RequestID	Идентификатор запроса
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

#### 2.13 IC\_D2H\_REM\_RESP - ответ удаленного ответчика

Формат сообщения		
\$PZMAE, x,x,x,x.x,x.x,x.x,x.x*hh <cr><lf></lf></cr>		
Поле/параметр	Описание	
\$	Начало сообщения '\$'	
PZMA	Система команд ZMA	
E	Идентификатор сообщения	
TargetID	Адрес запрошенного ответчика	
RequestID	Идентификатор запроса	
dFlag	Зарезервированно	
Azimuth	Горизонтальный угол на ответчик, град.	
Distance	Дистанция до ответчика, м	
DataValue	Значение запрошенного параметра	
SNR	Соотношение сигнал-шум, дБ	
DPL	Допплеровское смещение, Гц	
*	Разделитель конт. суммы NMEA	
hh	Контрольная сумма NMEA	
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения	



Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a>
<a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

#### 2.14 IC\_D2H\_SYS\_STATE - состояние системы

Формат сообщения	
\$PZMAF, x.x,x.x,x.x*hh <cr><lf></lf></cr>	
Поле/параметр	Описание
\$	Начало сообщения '\$'
PZMA	Система команд ZMA
F	Идентификатор сообщения
Temperature	Температура воды, град. С
Depth	Глубина базовой станции от поверхности, м
isAHRSEnabled	Состояние AHRS
TRX_State	Состояние приемопередатчика
*	Разделитель конт. суммы NMEA
hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

### 2.15 IC\_D2H\_DEV\_INFO - ответ удаленного ответчика

Формат сообщения		
\$PZMA!, cc,x,cc*hh <cr><lf></lf></cr>		
Поле/параметр Описание		
\$	Начало сообщения '\$'	
PZMA	Система команд ZMA	
!	Идентификатор сообщения	
Sys_moniker	Наименование системы	
Sys_version	Версия системы	
Device_Type	Тип устройства	
Core_moniker	Наименование акустического ядра	
Core_version	Версия ядра	
Serial number	Серийный номер устройства	
*	Разделитель конт. cymmы NMEA	

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> <a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

hh	Контрольная сумма NMEA
<cr><lf></lf></cr>	Конец сообщения

## 3 Таблицы идентификаторов

### 3.1 Типы устройств

Значение	Наименование	Описание
'0'	DEV_BASE	Базовая станция
'1'	DEV_NODE	Маяк-ответчик

#### 3.2 Коды ошибок

значение	наименование	Описание
'0'	NO_ERROR	Запрос принят
'1'	INVALID_SYNTAX	Ошибка синтаксиса
'2'	UNSUPPORTED	Команда не поддерживается
'3'	TRANSMITTER_BUSY	Передатчик занят
'4'	ARGUMENT_OUT_OF_RANGE	Аргумент/параметр вне диапазона
		допустимых значений
'5'	INVALID_OPERATION	Невозможно выполнить операцию в
		данный момент
'6'	UNKNOWN_FIELD_ID	Неизвестное/неподдерживаемое поле
'7'	VALUE_UNAVAILIBLE	Запрошенное значение недоступно
'8'	RECEIVER_BUSY	Приемник занят
'9'	WAKE_UP	Управление энергосберегающим
		режимом. Ответчик высылает
		сообщение об ошибке с данным
		параметром сразу после пробуждения
'10'	STAND_BY	Управление энергосберегающим
		режимом. Ответчик высылает
		сообщение об ошибке с данным

## **UC&NL**

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a>
<a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

	параметром перед уходом в спящий
	режим

#### 3.3 Идентификаторы локальных данных

Значение	Наименование	Описание
'0'	DEVICE_INFO	Информация об устройстве
'1'	LOC_DATA_MAX_REMOTE_TIMEOUT	Максимальное время ожидания
		удаленного ответа, мсек
'2'	LOC_DATA_MAX_SUBSCRIBERS	Максимальное число ответчиков
'3'	LOC_DATA_PTS_PRESSURE	Показания встроенного датчика
		давления, мБар
'4'	LOC_DATA_PTS_TEMPERATURE	Показания встроенного датчика
		температуры,°С
'5'	LOC_DATA_PTS_DEPTH	Глубина антенны от поверхности
'6'	LOC_DATA_CORE_TEMPERATURE	Температура ядра процессора,
		°C
'7'	LOC_DATA_BAT_CHARGE	Заряд батареи
'8'	LOC_DATA_PRESSURE_RATING	Максимальное внешнее
		давление, Бар
'9'	LOC_DATA_ZERO_PRESSURE	Давление у поверхности воды,
		мБар
'10'	LOC_DATA_WATER_DENSITY	Плотность воды, кг/м <sup>3</sup>
'11'	LOC_DATA_SALINITY	Соленость воды, ppm
'12'	LOC_DATA_SOUNDSPEED	Скорость звука, м/с
'13'	LOC_DATA_GRAVITY_ACC	Ускорение свободного падения,
		m/c <sup>2</sup>

## 3.4Идентификаторы операций

Значение	Наименование	Описание
'0'	LOC_INVOKE_FLASH_WRITE	Сохранение настроечных
		полей во внутренний флеш
'1'	LOC_INVOKE_DPT_ZERO_ADJUST	Принять текущие показания

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a>
<a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

		датчика давления за
		давление на поверхности
		воды
'2'	LOC_INVOKE_SYSTEM_RESET	'Теплая' перезагрузка
		устройства
'3'	LOC_INVOKE_STAND_BY	Перевод устройства в режим
		сна
'4'	LOC_INVOKE_UART_OFF	Отключение
		приемопередатчика UART

### 3.5 Идентификаторы удаленных команд

Наименование	Значение	Описание
CDS_PING	361	Пинг-запрос
CDS_DPT_GET	362	Глубина удаленного ответчика
CDS_STY_SET_0	363	Задать соленость 0 ppm
CDS_STY_SET_1	364	
CDS_STY_SET_2	365	
CDS_STY_SET_3	366	
CDS_STY_SET_4	367	
CDS_STY_SET_5	368	
CDS_STY_SET_6	369	
CDS_STY_SET_7	370	
CDS_STY_SET_8	371	
CDS_STY_SET_9	372	
CDS_STY_SET_10	373	
CDS_STY_SET_11	374	
CDS_STY_SET_12	375	
CDS_STY_SET_13	376	
CDS_STY_SET_14	377	
CDS_STY_SET_15	378	
CDS_STY_SET_16	379	
CDS_STY_SET_17	380	
CDS_STY_SET_18	381	
CDS_STY_SET_19	382	
CDS_STY_SET_20	383	
CDS_STY_SET_21	384	
CDS_STY_SET_22	385	
CDS_STY_SET_23	386	
CDS_STY_SET_24	387	
CDS_STY_SET_25	388	

# **ZIMA** USBL underwater navigation system interfacing protocol specification

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> <a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

CDS_STY_SET_26	389	
CDS_STY_SET_27	390	
CDS_STY_SET_28	391	
CDS_STY_SET_29	392	
CDS_STY_SET_30	393	
CDS_STY_SET_31	394	
CDS_STY_SET_32	395	
CDS_STY_SET_33	396	
CDS_STY_SET_34	397	
CDS_STY_SET_35	398	
CDS_STY_SET_36	399	
CDS_STY_SET_37	400	
CDS_STY_SET_38	401	
CDS_STY_SET_39	402	
CDS_STY_SET_40	403	Задать соленость 40 ppm
CDS_SLP_SET_59_60	404	Задать режим сна 59 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_58_60	405	Задать режим сна 58 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_56_60	406	Задать режим сна 56 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_52_60	407	Задать режим сна 52 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_50_60	408	Задать режим сна 50 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_40_60	409	Задать режим сна 40 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_30_60	410	Задать режим сна 30 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_20_60	411	Задать режим сна 20 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_10_60	412	Задать режим сна 10 из 60 секунд
CDS_SLP_SET_NEVER	413	Задать режим сна - включен постоянно
CDS_BAT_CHG_GET	414	Заряд батарей
CDS_PTS_TMP_GET	415	Температура
CDS_PTS_PRS_GET	416	Давление
CDS_CRE_TMP_GET	417	Температура ядра процессора
CDS_SLP_GET	418	Режим сна
CDS_STY_GET	419	Соленость
CDS_CMD_RSV_0	420	зарезервировано
CDS_CMD_RSV_1	421	Зарезервировано
CDS_CMD_RSV_2	422	Зарезервировано
CDS_CMD_RSV_3	423	Зарезервировано
CDS_CMD_RSV_4	424	Зарезервировано
CDS_CMD_RSV_5	425	Зарезервировано
CDS_CMD_RSV_6	426	Зарезервировано
CDS_USR_CMD_0	427	Пользовательская команда 0
CDS_USR_CMD_1	428	Пользовательская команда 1
CDS_USR_CMD_2	429	Пользовательская команда 2
CDS_USR_CMD_3	430	Пользовательская команда 3
CDS_USR_CMD_4	431	Пользовательская команда 4
CDS_USR_CMD_5	432	Пользовательская команда 5
CDS_USR_CMD_6	433	Пользовательская команда 6
CDS_USR_CMD_7	434	Пользовательская команда 7
CDS_USR_CMD_8	435	Пользовательская команда 8
CDS_USR_CMD_9	436	Пользовательская команда 9

# **ZIMA** USBL underwater navigation system interfacing protocol specification

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> <a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

CDS_USR_CMD_10	437	Пользовательская команда 10
CDS_USR_CMD_11	438	Пользовательская команда 11
CDS_USR_CMD_12	439	Пользовательская команда 12
CDS_USR_CMD_13	440	Пользовательская команда 13
CDS_USR_CMD_14	441	Пользовательская команда 14
CDS_USR_CMD_15	442	Пользовательская команда 15
CDS_USR_CMD_16	443	Пользовательская команда 16
CDS_USR_CMD_17	444	Пользовательская команда 17
CDS_USR_CMD_18	445	Пользовательская команда 18
CDS_USR_CMD_19	446	Пользовательская команда 19
CDS_USR_CMD_20	447	Пользовательская команда 20
CDS_USR_CMD_21	448	Пользовательская команда 21
CDS_USR_CMD_22	449	Пользовательская команда 22
CDS_USR_CMD_23	450	Пользовательская команда 23
CDS_USR_CMD_24	451	Пользовательская команда 24
CDS_USR_CMD_25	452	Пользовательская команда 25
CDS_USR_CMD_26	453	Пользовательская команда 26
CDS_USR_CMD_27	454	Пользовательская команда 27
CDS_USR_CMD_28	455	Пользовательская команда 28
CDS_USR_CMD_29	456	Пользовательская команда 29
CDS_USR_CMD_30	457	Пользовательская команда 30
CDS_USR_CMD_31	458	Пользовательская команда 31
CDS_USR_CMD_32	459	Пользовательская команда 32
CDS_RESERVED_0	460	Зарезервировано
CDS_RESERVED_1	461	Зарезервировано
CDS_RESERVED_2	462	Зарезервировано
CDS_RESERVED_3	463	Зарезервировано
CDS_RESERVED_4	464	Зарезервировано
CDS_RESERVED_5	465	Зарезервировано
CDS_RESERVED_6	466	Зарезервировано
CDS_RESERVED_7	467	Зарезервировано
CDS_SET_ADDR_01	468	Задать адрес 1
CDS_SET_ADDR_02	469	Задать адрес 2
CDS_SET_ADDR_03	470	Задать адрес 3
CDS_SET_ADDR_04	471	Задать адрес 4
CDS_SET_ADDR_05	472	Задать адрес 5
CDS_SET_ADDR_06	473	Задать адрес 6
CDS_SET_ADDR_07	474	Задать адрес 7
CDS_SET_ADDR_08	475	Задать адрес 8
CDS_SET_ADDR_09	476	Задать адрес 9
CDS_SET_ADDR_10	477	Задать адрес 10
CDS_SET_ADDR_11	478	Задать адрес 11
CDS_SET_ADDR_12	479	Задать адрес 12
CDS_SET_ADDR_13	480	Задать адрес 13
CDS_SET_ADDR_14	481	Задать адрес 14
CDS_SET_ADDR_15	482	Задать адрес 15
CDS_SET_ADDR_16	483	Задать адрес 16
CDS_SET_ADDR_17	484	Задать адрес 17

# **ZIMA** USBL underwater navigation system interfacing protocol specification

Underwater Communication and Navigation Laboratory <a href="http://unavlab.com">http://unavlab.com</a> <a href="mailto:support@unavlab.com">support@unavlab.com</a>

485	Задать адрес 18
486	Задать адрес 19
487	Задать адрес 20
488	Задать адрес 21
489	Задать адрес 22
490	Задать адрес 23
491	Зарезервировано
492	Зарезервировано
493	Зарезервировано
494	Зарезервировано
495	Зарезервировано
496	Зарезервировано
497	Зарезервировано
498	Зарезервировано
499	Зарезервировано
500	Ошибка - запрос не поддерживается
501	Ошибка - данные не доступны в данный момент
502	Ошибка - зарезервированно
503	Ошибка - зарезервированно
504	Ошибка - зарезервированно
505	Ошибка - зарезервированно
506	Ошибка - зарезервированно
507	Ошибка - зарезервированно
508	Ошибка - зарезервированно
509	Заряд батарей минимален
	486 487 488 489 490 491 492 493 494 495 496 497 498 499 500 501 502 503 504 505 506 507 508