

D-DWM-PG1.7/2.5操作指导书

第一步（安装驱动）

打开CP2102驱动，确保电脑“设备管理器”能正确识别到CP2102的COM口。

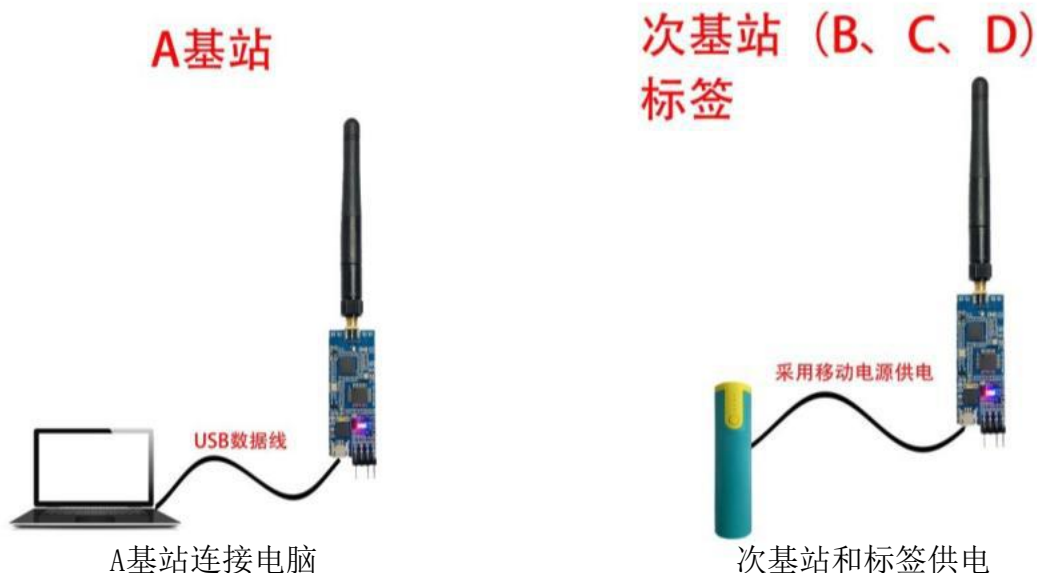
- PC端为64位系统，安装CP210xVCPInstaller_x64.exe
- PC端为32位系统，安装CP210xVCPInstaller_x86.exe

名称	修改日期	类型	大小
x64	2016-05-04 20:42	文件夹	
x86	2016-05-04 20:42	文件夹	
CP210xVCPInstaller_x64.exe	2016-03-28 22:38	应用程序	1,034 KB
CP210xVCPInstaller_x86.exe	2016-03-28 22:38	应用程序	911 KB
dpinst.xml	2016-03-28 22:32	XML 文档	12 KB
SLAB_License_Agreement_VCP_Windo...	2016-03-28 22:32	文本文档	9 KB
slabvcp.cat	2016-05-02 23:59	安全目录	11 KB
slabvcp.inf	2016-05-02 23:53	安装信息	12 KB



第二步（连接设备）

将A基站与PC电脑连接，使用我们配备的USB转换头（黑色）或安卓数据线连接到PC，不可使用我们配备的短白色USB线（仅充电功能）。次基站（B、C、D）和标签供电。



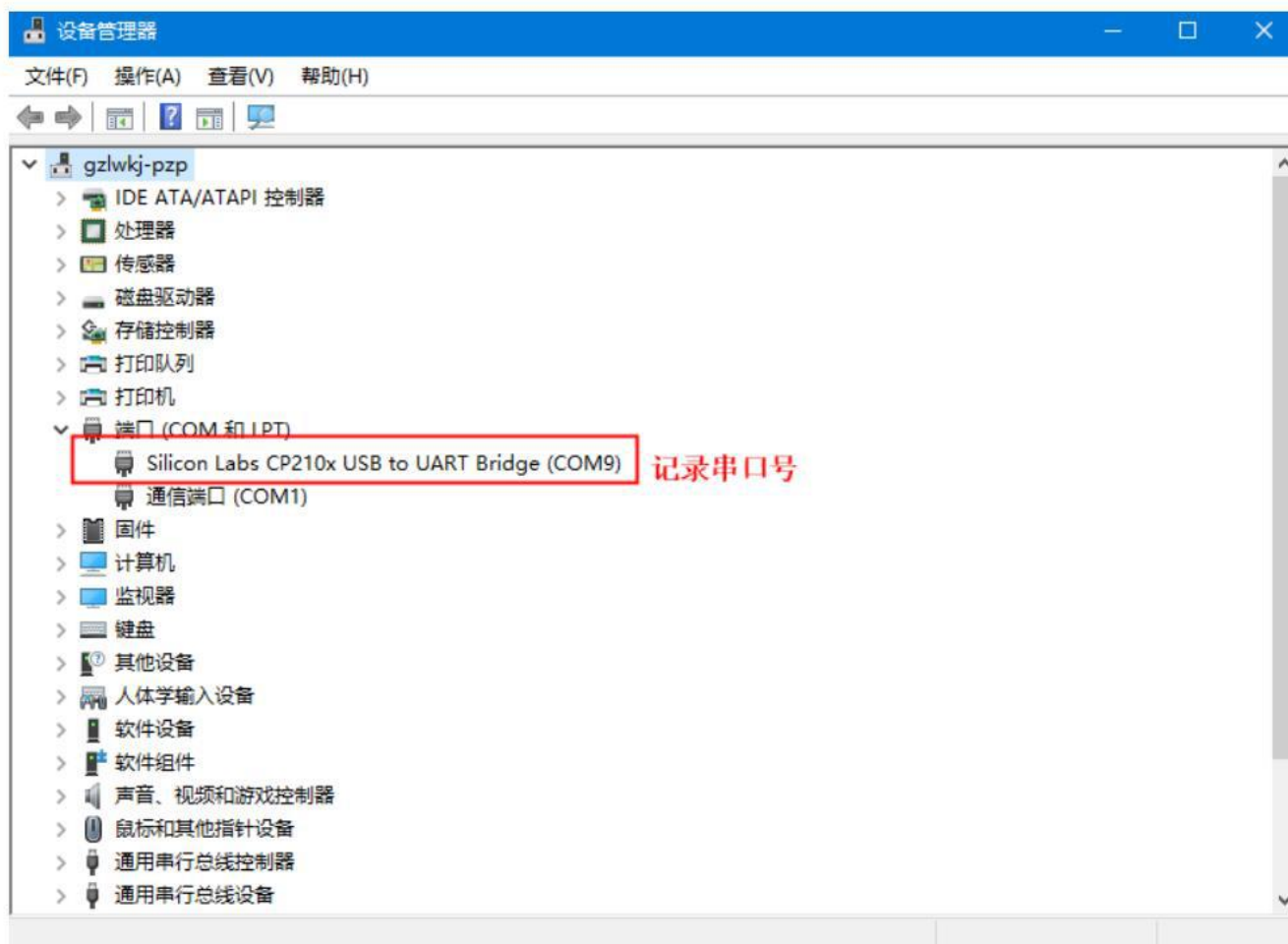
第三步（记录CP2102串口）

右击我的电脑选择属性



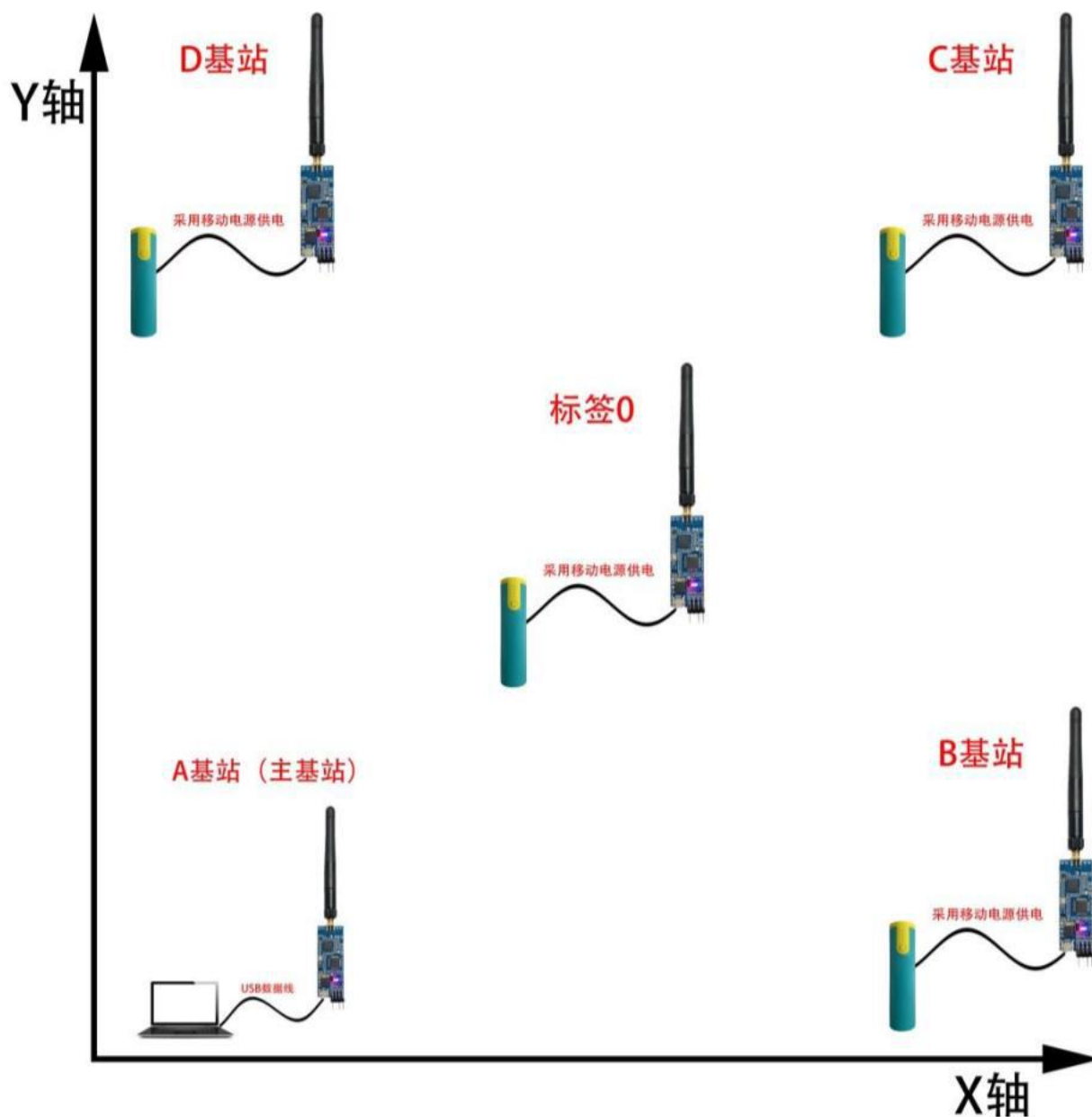
点击打开设备管理器





第四步（搭建环境）

二维、三维定位功能搭建：

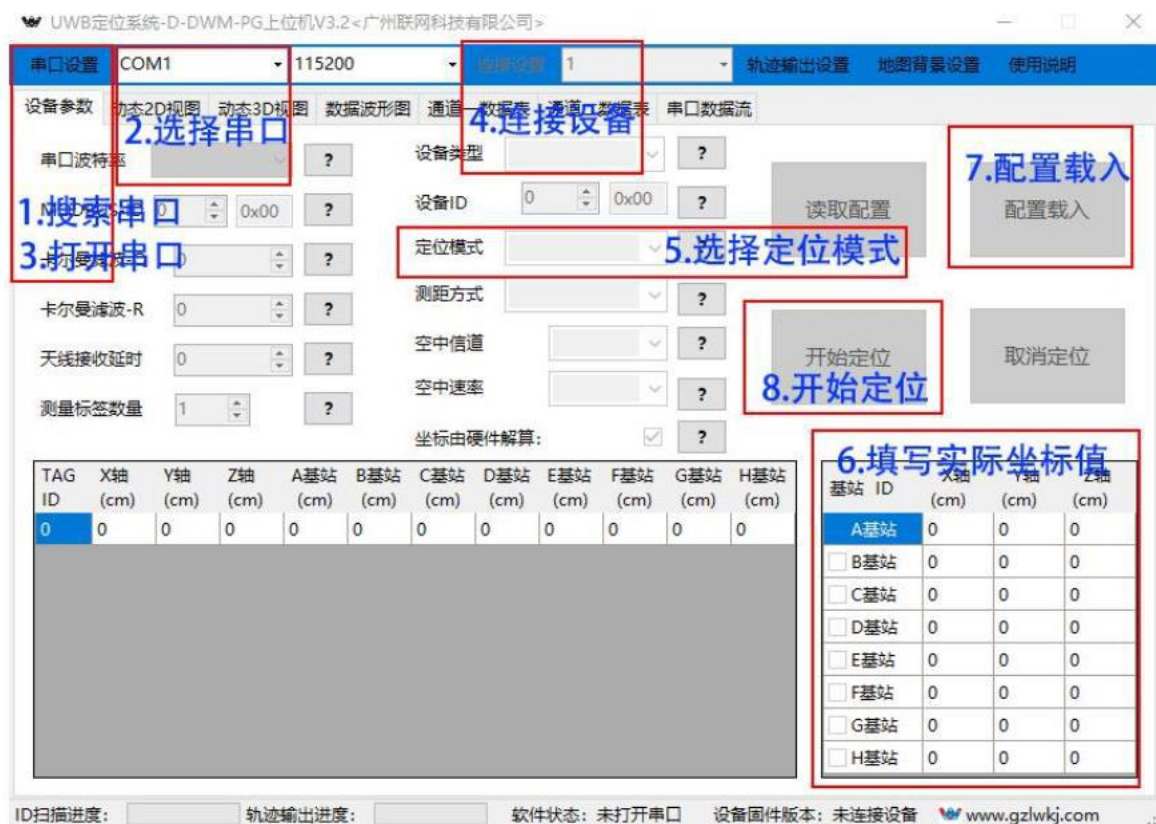


注意：

二维定位系统搭建至少需要三个基站及一个标签，尽量满足每三个临近基站趋向为等边三角形。二维定位系统建议搭建在5M*5M以上的空间，才能有良好的数据解算效果。

三维定位系统搭建与二维类似，但至少需要四个基站以及一个标签，并且基站摆放的最大高度与最小高度需要有 1.5米以上的高度差，尽量满足每三个临近基站趋向为等边三角形，这样才能计算出较准确的z轴值。

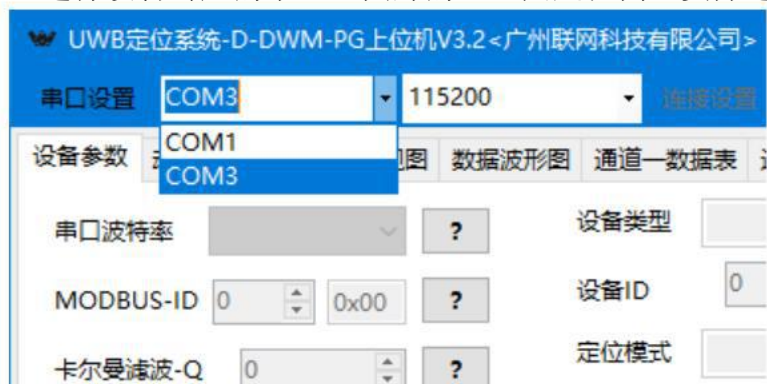
第五步（配置A基站）



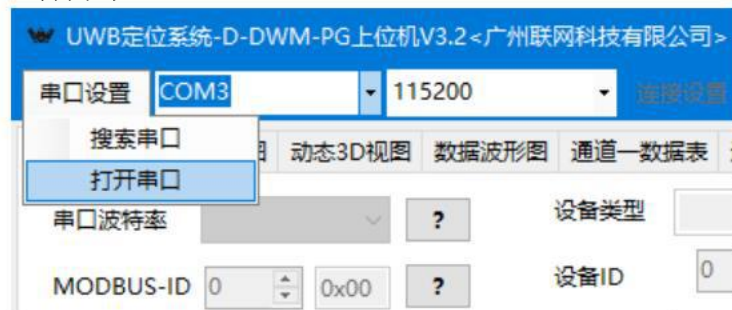
1. 搜索串口



2. 选择设备对应的串口（图片的COM3只是范例，实际选择的串口为客户所连接的串口）



3.打开串口



4. 连接设备



5.选择所需要的定位模式，如：二维定位模式



6. 严格填写实际的平面坐标。 例如：

基站 ID	X轴 (cm)	Y轴 (cm)	Z轴 (cm)
A基站	385	0	205
<input checked="" type="checkbox"/> B基站	385	690	110
<input checked="" type="checkbox"/> C基站	0	690	205
<input checked="" type="checkbox"/> D基站	0	0	110
<input type="checkbox"/> E基站	0	0	0
<input type="checkbox"/> F基站	0	0	0
<input type="checkbox"/> G基站	0	0	0
<input type="checkbox"/> H基站	0	0	0

版本: V3.2 www.gzlwkj.com

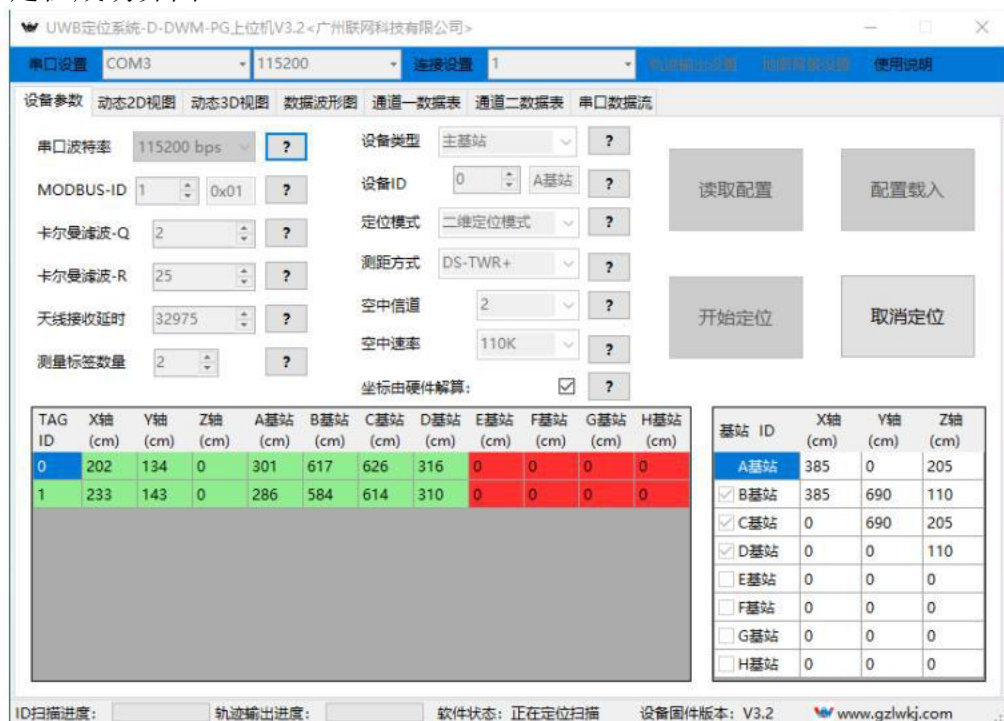
7. 点击配置载入（因为标签位置是在A基站里面进行解算的。次基站与标签不需要配置基站位置。）



8. 点击开始定位



定位成功界面:



注意:

设备默认波特率: 115200bps (连接设置左边的选项)

设备默认MODBUS-ID=1 (连接设置右边的选项)

当需要两个及以上标签定位时, 需要在 A基站连接电脑手动更改测量标签数量以及 TAG ID

天线接收延时

32975

?

空中信道

2

?

测量标签数量

6

?

空中速率

6M8

?

坐标由硬件解算:

☒

?

TAG ID	X轴 (cm)	Y轴 (cm)	Z轴 (cm)	A基站 (cm)	B基站 (cm)	C基站 (cm)	D基站 (cm)	E基站 (cm)	F基站 (cm)	G基站 (cm)	H基站 (cm)
0	185	152	0	336	609	621	289	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Before

天线接收延时

32975

?

空中信道

2

?

测量标签数量

6

?

空中速率

6M8

?

坐标由硬件解算:


☒

?

TAG ID	X轴 (cm)	Y轴 (cm)	Z轴 (cm)	A基站 (cm)	B基站 (cm)	C基站 (cm)	D基站 (cm)	E基站 (cm)	F基站 (cm)	G基站 (cm)	H基站 (cm)
0	185	152	0	336	609	621	289	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

After

当需要空中信道或者空中速率更改时，则所有模块角色都需要连接电脑更改配置。



深圳维特智能科技有限公司

0755-33185882
www.wit-motion.com