

POSMV 与海卓 MS 系列多波束配合使用配置方法

1. POSMV 的设置

1.1. POS View 软件连接

(1) PC 上安装 POS View 软件;

(2) 使用以太网网线将 POS MV 网口与计算机网口连接;

(3) 根据 POSMV 的 IP 地址设置 PC 的本地 IP 地址,保证其在一个 IP 段即可,POS MV 的缺省 IP 地址为:192.168.53.100,如果第一次使用可以将本地计算机 IP 设置为 192.168.53.101;如已经修改为其它 IP 段,则根据实际情况设置即可;

(4) POS MV 设置上电;

(5) 打开 POS View 软件,正常软件会自动连接 POS MV 硬件;

MV-POSView					- 🗆 ×
ile <u>S</u> ettings <u>L</u> ogg	ging <u>V</u> iew <u>T</u> ools <u>D</u> iagnosti	cs <u>H</u> elp			
🔊 🌚 🔯	1	92.168.53.100 🖃	č 🔁		
Status		Accuracy	Attitude		(1.)
POS Mode	Nav: Degraded	Attitude		Accuracy	(deg)
IMU Status	OK	Hooding	Roll (deg)	-0.005	0.045
Nav Status	Pri. DGPS	Heading	Pitch (deg)	-0.148	0.045
GAMS	Ready Online	O Position	Heading (deg)	155.488	22.665
Ethernet Log	🥘 Idle	Velocity			
Disk Status	🥘 Idle	A Heave	Speed (knots)	0.017 Track (deg)	229,143
Disk Usage	0%				
Position			Velocity		
	Accuracy (m)			Accuracy	(m/s)
Latitude	39?02d'47 0000000	000000000001.04500000	North (m/s)	-0.006	0.111
Longitude	116?02d'29,0000000	000000000000.90700000	East (m/s)	-0.006	0.113
Altitude (m)	50.755	1.251	Down (m/s)	0.023	0.093
Dynamics			Events		
5 5 m 2	Angular Rate (deg/s)	Accel. (m/s?)		Time	Count
Longitudinal	-0.032	0.013	Event 1		
Transverse	-0.023	-0.005	Event 2		
Vertical	-0.019	-0.005	PPS	2:25:25.000000 UTC	188
020/4/20	2:25:26 UTC	0:03:08 POS		Connected	

1.2. 更改 POS MV IP 地址

- (1) 点击 connect 按钮,将 POS MV 模式调整到连接模式;
- (2) 点击菜单"Settings-Installation-POS IP Address";



MV-POSView			
<u>File</u> <u>Settings</u> <u>Logging</u>	<u>View Tools D</u> iagn	ostics <u>H</u> elp	
S General Data Diagnostics Co GAMS Calibrati SBAS Settings	orts ntrol > ion Control >	Accuracy Accuracy Attitude Heading	Attitude Roll (de Pitch (de
Installation	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Lever Arms & Mounting	Heading
[Save Settings [Restore Setting	js →	Installation Calibration Contr GNSS Receiver	ol (ki
Position	39?02d'47□00	GAMS Param. Setup Tags & AutoStart User Accuracy	(n
Longitude	116?02d'29,000	POS IP Address	(n
Altitude (m)	50.	Set Password	(r

(3) 将 POS MV 的 IP 改为 192.168.1.100;

PO	S Internet Add	dress 192.168	3. <mark>001</mark> .100
Sul	onet Mask	255.255	5.255.000
a [Ok	Close	Apply

(4) 更改计算机 IP 地址为 192.168.1.31, 并重新连接设备;



1用网络古特政市能,回向以本的	からそれもい	έ65 т ι	 , 近	罢 ∧ 不	5mil.
漆.四组之行此功能,则同以获 漆.要从网络系统管理员处获得)	适当的 IP	设置	, KZ	⊡∘⊨	1VI),
◎ 白动兹得 ™ 地址の)					
● 日初获得 II 地址 @) ⑧ 使用下面的 IP 地址 [S):					
IP 地址(I):	192 .	168 .	1	. 31	
子网摘码 (1):	255 .	255 .	255	.00	
默认网关 @):	192 .	168 .	1	. 1]
● 白劫萍復 mms 服冬哭地赴台	R)				
◎ 使用下面的 DNS 服务器地址	 ₽(Œ): -				
首选 DNS 服务器(P):		a (ş.	83	1
备用 DNS 服务器(A):	i ·	a 4	3	8	
■ 退出时验证设置 (1)			ſ	直纲	(w)

1.3. 设置位置和时间输出

(1) 在 connect 模式下,点击菜单 "Setting-Input/Output Ports Set-up" 菜单,即可弹出输入/输出串口设置对话框;

(2)选择 com1(根据实际需要选择串口号即可): 波特率: 115200;
Output Select: NMEA;
NMEA Output: GGA 和 ZDA;
Update Rate: 1Hz;
Talker ID: GP;



Baud Rate	Parity ⓒ None ⓒ Even ⓒ Odd	Data Bits C 7 Bits © 8 Bits	Stop Bits • 1 Bit • 2 Bits	Flow Control None Hardware XON/XOFF
NMEA VIEW SG	ASHR	ate Rate Hz ser ID SP	Roll Positive Se Port Up Pitch Positive S Bow Up Heave Positive Heave Up	ense C Starboard Up Sense C Stern Up Sense C Heave Down
Input Select None				

最后点击应用即可。

1.4. 设置姿态语句输出

(1)在 connect 模式下,点击菜单 "Setting-Input/Output Ports Set-up"菜单,即可弹出输入/输出串口设置对话框;

(2)选择 com3(根据实际需要选择串口号即可): 波特率: 115200;
Output Select: NMEA;
NMEA Output: \$PASHR-TSS;
Update Rate: 50Hz;



Dutput Select NMEA Output IMEA \$INVTG \$SINVTG \$Update Rate \$SPASHR 50 Hz \$SPRDID Talker ID \$SPRDID - TSS IN	
SINGGK Talker ID Sterr	board Up
is neave op is neave	ve Down
Ione	

最后点击应用即可。

1.5. 保存配置

最后配置完毕后,点击菜单"Setting-save settings"保存设置即可。

<u>注: 常规的 posmv 的杆臂补偿, GAMS 设置等根据实际情况设置即可, 这里</u> <u>不再进行详细说明。</u>

2. POS MV 与 MS400P 连接

在 POS MV 设置完毕后,将 POS MV 于 MS400P 按照以下连线图进行连线:





(1)将 POS MV 的 LAN 口连接到 MS400P 的任一 LAN 口;

(2) 将 POS MV 的 PPS 连接到 MS400P 的 PPS 接口上;

(3) 将 POS MV 的 COM1 位置和姿态信息连接到 MS400P 数据扩展口中的 任一 COM 口,如 COM3 口;

(4) 将 POS MV 的 COM3 姿态信息连接到 MS400P 的 COM1 口上;

(5) 将 MS400P 配备的表面声速仪连接到 MS400P 的 COM2 口上;

(6)将 MS400P 未使用的 LAN 口连接到计算机上;

3. MS400P 的配置

待 MS400P 与 POS MV 硬件连接上后,即可对 MS400P 显控软件进行配置了。

(1) 打开显控软件 HydroQuest;

(2) 新建工程项目;

(3) 点击菜单"设备设置";

(4) 在弹出的设备设置对话框中,点击端口设置栏,按照以下内容进行配置:

第6页共8页



设备设置	×
系统参数设置 端口设置	
选择配置集 自定义 ~ 存储 导入	
请根据您的需要配置,配置集支持存储与导入 1PPS	
○选择内部PPS输入源 ●选择外部PPS输入源 PPS输入极性: 1 	上脉冲 ~
时间同步	
端口 COM3 · 波特率 自适应 · 流控制 关闭 · 协	议 \$xxZDA ~
位置	
端口 COM3 ~ 波特率 自适应 ~ 流控制 关闭 ~ 协	议 \$xxGGA ~
差分	
端口 关 次特率 自适应 、 流控制 关闭	
姿态	
端口 COM1 ~ 波特率 自适应 ~ 流控制 关闭 ~ 协	议 PASHR V
罗经	
端口 COM1 ~ 波特率 自适应 ~ 流控制 关闭 ~ 协	议 PASHR ~
表面声速	
端口 COM2 ~ 波特率 自适应 ~ 流控制 关闭 ~ 协	议 SVS1500 STD1 ~
	确定取消

配置集: 自定义;

1PPS: 外部 PPS;

时间同步: COM3(与数据扩展口连接 POS MV 输出位置和时间信息一致); 位置: COM3(与数据扩展口连接 POS MV 输出位置和时间信息一致); 姿态: COM1,协议: PASHR; 罗经: COM1,协议: PASHR; 表面声速仪: COM2; 其它采用默认值即可。

4. 设备调试和使用

在进行完毕之前的设置和连接工作后,即可按照 MS400P 正常的使用方法进行调试和设置了。

第7页共8页



注意:如需要打开 POSView 软件对 POSMV 进行查看和设置时,完全可以 在同一计算机上直接打开软件进行使用。