1 基站间互测距的测试

测试软件 UWB Engine V071621

1.1 选择输入端口

选择:输入方式为串口 - >串口号为设备连接A0的串口号-->点击OK。

| 测量值 | | 定位 |
|----------------|-----------------|---------------------------------------|
| 模块选择: Ox8001 ▼ | 0x8001測距 | 测距点数: |
| 0- | 19 線入方式配置 | × ***** |
| 0- | 101 M at 1 | □ 3 洗择串口 |
| 5- | 播入方式: 串口 | · ·, /2)+++ |
| 0- | 串口号: | 4. 选择对应COM) |
| 5-0- | 波特率: 460800 | |
| 5- | 建口号: (9999 | |
| 0- 5- | | |
| 0- | 税和文件名 QK | 5 |
| 5- | | |
| 0- | | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · |
| 5- | | |
| 5- | | |
| 0 | | |

1.2 选择工作模式

选择:工作模式-->互测距。

| UWBGraph V200524 | - 6 | | | | | | - AND P | - | 10 × |
|----------------------|-------------|------------|---------|--------|---------|--------|-----------------------|-------|--------|
| 部時還信 標調配置 通信方式 工 | 管理式 解耳 Anch | or管理 Tag管理 | 传感器值 文件 | 保存统计数据 | 调试助手 其他 | 设置 参考点 | 帮助 | | |
| 9 i 🚱 🧐 i 🕅 TO TD PD | ▼互創題 7 | | | | | | | | |
| | TOF | | | | | 定作 | Ť. | | |
| 模块选择: 0x80 | TDOA | | 0x8001 | 測距 | | | 测距点数; | - | |
| 10.0- | PDOA | | | | | | and the second second | 1 200 | 400500 |
| 9.5- | RTOA | | | | | | | | |
| 9.0- | 交互式互定位 | | | | | | | | |
| 8.5- | NoAlg | | | | | | | | |
| 8.0- | | | | | | | | | |
| 7.5- | | | | | | | | | |
| 7.0- | | | | | | | | | |
| 6.5- | | | | | | | | | |
| 6.0- | | | | | | | | | |
| 5.5- | | | | | | | | | |
| 5.0- | | | | | | | | | |
| 4.5- | | | | | | | | | |
| 4.0- | | | | | | | | | |
| 3.5- | | | | | | | | | |
| 2227 C | | | | | | | | | |

1.3 选择基站数量



1.4 开启测试

| 选择启动通信: | | | | | | | | X | G | | ලා |
|---------------------------------------|-----------------|----------------|-----------|-----------|------|-----|---------|---|-----|------|----|
| Ⅲ UWBGraph V200524 存止通信 模糊的 通信方式 3 | 工作模式 解算方法 人 | Anchor管理 Tag管理 | 传感器值 文件保存 | 统计数据 调试助手 | 其他设置 | 参考点 | 帮助 | | - | | × |
| 绿变红 | () HE MA 测量值 | | 0x8001測距 | i | | 定任 | Č. | | | | |
| 10.0- 9.5- | | | | | | | 测距, | : | 200 | ados | 0 |

1.5 查看获得的 Anchor 坐标

| 打开An | chor管理, 回 | 丁以看到 | 到解算的Ar | nchor坐标 | 示。 | | | | | | | X | Q | | |
|--|--|------|------------------------------------|---|--|---|---------------------------------|--------|------|-----|----|-----|-----|----|-----|
| R UWBG | raph V200524 模组配置 通信方式 | I作模式 | 解算方法 And | or管理 Tag | 管理 传感 12 | 調査 文件 | 保存 统计数 | 撰 清试助手 | 其他设置 | 参考点 | 解助 | | | | |
| | | 3 | 则量值 | | | | | | | 定位 | | | | | |
| | | | a Anchorme | | | <i>≑R</i> r | | х | | | 轨迹 | £度: | _ | - | |
| 32. 5 - 30. 0 - | | | | | nchor ¥ | 5 | | | | | | | 1 9 | 00 | 100 |
| 27.5- 25.0- 22.5- 20.0- 17.5- 15.0- 12.5- 10.0- | • • • • 0x3000 • • • • 0x3001 • • • 0x3002 • • 0x3003 • • 0x3004 • 0x3004 | | Anch 0 1 2 3 4 5 | or ID X 0.00 0.00 26.44 25.56 -22.15 -20.11 | ¥ 0.00 32.31 28.70 -28.03 -29.96 27.76 | Z 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 |) 1 0 0 0 0 0 | | | | | | | | |
| 7.5- 5.0- 2.5- 0.0- -2.5- | | | | | Anc | hor互 | 定位的 | 坐标 | 1444 | | | | | | |
| -5.0- -7.5- -10.0- -12.5- | | | Anchor教 | ₩ :]‡6 | | 导入 | | x 13 | | | | | | | |

1.6 查看测试界面 Anchor 间的测距值



| 49CD 0.51 0.50 0.45 0.42 0.41 1.00 72C3 2.34 2.19 2.08 2.02 2.00 0.99 | 2D8C | NaN | NaN | NaN | NaN | NaN | NaN | |
|--|------|------|------|------|------|------|------|--|
| 72C3 2.34 2.19 2.08 2.02 2.00 0.99 | 49CD | 0.51 | 0.50 | 0.45 | 0.42 | 0.41 | 1.00 | |
| ~ | 72C3 | 2.34 | 2.19 | 2.08 | 2.02 | 2.00 | 0.99 | |
| | | | | | | | | |

1.7 查看 anchor 的接收电平



1.8 查看 Anchord 的丢包率及测距值

统计数据

| Anchor ID | 最大值 | 5%最大值 | 中位数 | 5%最小值 | 最小值 | Б | 成功率 | 0 |
|-----------|------|-------|------|-------|------|-----|-----|---|
| 2D8C | NaN | NaN | NaN | NaN | NaN | Nal | N | |
| 49CD | 0.57 | 0.54 | 0.48 | 0.43 | 0.41 | 1.0 | 00 | |
| 72C3 | 2.53 | 2.34 | 2.07 | 2.00 | 1.94 | 1.0 | 00 | - |
| | | | | | | | | |
| | | | | | | | | |

☑ 更新统计

Close

X