## 1.1 操作控制单元的操作流程

操作控制单元采用触摸屏的控制方式,直接在面板上点击需要操作的内容,并进行操

作。

编号	说明
1主界面	Test Lock
	Aircraft Docking Guidance System READY
	Park on Start Dock
4.StartDock	<ul> <li>昇面有 5 个操作按钮</li> <li>中间区域是泊位系统当前的状态信息,</li> <li>Park on: 手动标记本泊位已停入飞机</li> <li>进入 test 界面,有 SetLED 及 WalkTest 选项,其中 SetLED 按钮:是对泊位显示大屏 LED 模块进行设置和测试: SetLED on:打开显示屏</li> <li>SetLED on:打开显示屏</li> <li>LED Ligh+:增加显示屏亮度</li> <li>WalkTest 按钮:启动步行测试,开启确认后进入到下一级页面,选择 要步行测试的机型</li> <li>Lock:可以对操作控制单元进行锁定,按 Unlcok 后解锁</li> <li>SartDock 按钮:启动引导,确认后进入下一级,选择 要启动的机型</li> <li>按下 StartDock 按钮后,进入到下一级页面,显示内容如下:</li> <li>上方包括 5 个功能按钮:</li> <li>Aline</li> <li>Back</li> <li>第一个按钮 Aline</li> <li>显示的当前选择的中心线,点击该按钮,可以选择其它的中心线,Bline和 Cline,如果配置的话</li> </ul>
	A Back Line
	AirCraft Docking Guidance System       A310     A319     A320     A321
	A330         A330         A340         A340           -200         -300         -200         -300
	Page Up     1/2     Page Down     下方 5 个功能按钮,用于翻 页和页面显示



	Aircraft Docking Guide System A310 Manual SERCHING Confirm Startup ShutDown?
	Cancel Confirm
	点击 Confirm 按钮,确认关闭当前的引导,系统进入原始界面
	Test Lock
	Aircraft Docking Guidance System
	READY
	Park on Start Dock
5.跟踪	跟踪: TRACKING XXm 泊位系统在引导过程中,显示距离停止线的米数,操作 控制单元则显示
	Lock
	AirCraft Docking Guidance System
	A310 Walktest
	TRCKING 5.3m>>
	Shut down
6.等待	等待:WAIT 如果在引导过程中,出现跟踪丢失,系统就会提示 WAIT,操作控制单元上显示
	Lock
	AirCraft Docking Guidance System
	A310 Manual
	WAIT
	Chut I
	down





16.Finish Ok	AirCraft Docking Guidance System A310 Walktest TRCKING 5.3m>> 到达停止线,显示 Finish OK Test Lock AirCraft Docking Guidance System A310 Walktest FINISH OK		
4.1 引导流程	Park on Valktest	1. 步行测;         文替显;         鱼分ඛ;         下步行测;         10(米)	式 示机型及 Walktest 显示步行测试信息,中间绿 条 示钟摆,表示在搜索。 式从距离选择机型的停止线 )可设定处开始扫描。
	A310	2. 搜索飞机       最上端.       有航班··       钟摆代       飞机。	<sup>玑</sup> 显示机型如:A310,如果 号,则显示航班信息 表泊位设备正在引导并搜索

16:24	<ol> <li>空闲状态 泊位设备当前处于空闲状态,显示 机位号和当前的时间。</li> </ol>
302	
START	<ol> <li>启动等待 表示泊位正在进行启动工作,此时 无法引导,目标应该在识别区域外 等待。</li> </ol>
WAIT	

A310	<ul> <li>5. 引导飞机</li> <li>此时已捕捉到飞机。</li> <li>上面显示当前机型,黄色的字。</li> <li>飞机在已经捕获到飞机,距离停止</li> <li>线超过 20m(可设置)时,只显示</li> </ul>
	进 <b>没余,</b> 个亚示距离信息。
	6
11.4m	<ul> <li>5. 距离信息和住状距离聚 显示飞机离停止线小于 20m(可设置),提示飞机距离停止线的距离,小飞机显示飞机当前的位置相对中心线位置。</li> </ul>



STOP	9. 停止提示 飞机已经到达停止线位置,显示红 色的 STOP,要求飞机不能继续滑 行。小飞机显示飞机到达停止线。
OK	<ul> <li>10. 泊好</li> <li>OK</li> <li>代表飞机已经停泊好。</li> <li>飞机到达停止线后,已处于静止状态,这时显示绿色 OK</li> </ul>

STOP TOO FAR	11. 滑过线 STOP/TOO FAR 飞机已经停止不动,机轮位置超过 停止线的距离超过预设的值,这时 显示 TOO FAR
STOP	12. 紧急停止 由机务人员在紧急情况下要求停止 飞机继续滑行,按下紧急停止按 钮。这时显示 STOP 和 EMERGEN 要求飞机停止 滑行。
EMERGEN	





STOP RESET ERROR	17. REST ERROR 泊位引导设备启动引导功能时,初 始化失败。
STOP	18. MOTOR ERROR 泊位引导设备出现步进电机模块故 障,需要进行维修更换
MOTOR ERROR	



## 1.2 引导流程图



图 40.引导流程图

引导过程:

1、搜索阶段: 泊位设备在激活后进入搜索阶段, 搜索的起始位置可配置。搜索阶段显示设备将显示 SEARCH 字样和机型信息;

2、跟踪阶段:泊位设备搜索到目标物体后,将进入跟踪阶段,在此阶段,将完成对目标物体的跟踪和锁定。一旦锁定目标,显示设备将显示锁定柱状线条及机型信息;若目标偏离中心线,则箭头指示偏离信息;若目标滑行速度过快,则显示 SLOW 字样,提示减速。

3、识别与引导阶段:泊位设备锁定目标后,将对目标进行识别操作,若机型错误,则显示 ID FAIL 字样。在某设定的距离(如 30 米)内,显示设备将显示接近距离的数值信息,接 近距离的数值以整数米为单位,当距离停止线3米之内时,接近距离的数值将精确到小数 点后一位。在引导阶段,显示设备还同时显示接近率和方位引导信息。

4、完成阶段:当目标物体接近或到达停止线时,显示设备将显示 STOP 字样(红色),当 检测到目标物体完全停稳后,将显示 OK 字样(绿色)。如果超过停止线一定的距离(可 配置),则显示 TOO FAR.