# 灵弈推演平台操作手册

<u>1 系统概述</u>	1
<u>2 启动软件</u>	1
<u>2.1 启动大厅</u>	1
<u>2.1.1 启动大厅</u>	1
<u>2.1.2 平台配置</u>	3
<u>2.1.3 新建房间</u>	4
<u>2.2 启动平台</u>	6
<u>3 作战操作简述</u>	7
<u>3.1 文件</u>	7
<u>3.1.1 编辑模式</u>	7
<u>3.1.2 加载想定</u>	8
3.1.3 保存想定	9
<u>3.1.4 想定另存</u>	9
<u>3.1.5 导入想定</u>	10
<u>3.1.6 上传想定</u>	11
3.2 视图	13
<u>3.2.1 单元信息</u>	13
<u>3.2.2 作战编成</u>	13
<u>3.2.3 消息输出</u>	15
<u>3.2.4 视角复位</u>	15
<u>3.2.5 场景信息</u>	16
3.2.6 比例尺	17
<u>3.2.7 导航器</u>	17
3.2.8 测距	18
3.2.9 鸟瞰图	18
<u>3.2.10 经纬网格</u>	19
<u>3.2.11 边界线与地名</u>	19
<u>3.2.12 昼夜光影</u>	20
<u>3.3 推演</u>	20
3.3.1 数据查看	20

# 目 录

<u>3.3.2 想定描述</u>	21
3.3.3 简报	22
<u>3.3.4 条令规则</u>	22
<u>3.3.5 卫星临空</u>	23
<u>3.3.6 想定平台</u>	24
<u>3.3.7 战前部署</u>	25
<u>3.3.8 智能脚本</u>	28
<u>3.4 任务</u>	37
<u>3.4.1 任务编辑</u>	37
<u>3.4.2 参考点编辑</u>	46
<u>3.5 编辑</u>	51
<u>3.5.1 新建想定</u>	51
<u>3.5.2 想定时间</u>	52
<u>3.5.3 想定描述</u>	52
<u>3.5.4 席位设置</u>	53
<u>3.5.5 单元操作</u>	55
<u>3.5.6 脚本控制</u>	72
<u>3.5.7 事件编辑</u>	73
<u>3.5.8 综合编辑</u>	77
<u>3.6 右键菜单</u>	77
<u>3.6.1 打击规划</u>	77
<u>3.6.2 航线规划</u>	79
<u>3.6.3 弹药仓库</u>	81
<u>3.6.4 武器详情</u>	81
<u>3.6.5 电磁管控</u>	81
<u>3.6.6 油门高度</u>	82
<u>3.6.7 系统损毁</u>	83
<u>3.6.8 空中行动</u>	83
<u>3.6.9 船只码头</u>	84
<u>3.6.10 返航设置</u>	85
<u>3.6.11 途中补给</u>	87
<u>3.6.12 分组业务</u>	87

<u>3.6.13 任务分配</u>	90
<u>3.6.14 条令设置</u>	91
<u>3.6.15 距离方位</u>	92
<u>3.6.16 数据查看</u>	92
<u>3.6.17 重命名</u>	93
<u>3.7 推演控制</u>	95
<u>3.7.1 推演方切换</u>	95
<u>3.7.2 视角复位</u>	96
<u>3.7.3 显示设置</u>	96
<u>3.7.4 视角追踪</u>	97
3.7.5 导调控制	98

### 1 系统概述

灵奕系统具备模型丰富、功能完备、可扩展性强等特点。系统包括想定编辑、 上传想定、导入想定、任务编辑、条令配置、战前部署、智能脚本控制以及装备信 息查询等功能。能够支撑对海打击、对陆打击、反潜作战、防空反导等多种作战样 式,具有装备模型库、武器性能数据库和典型作战想定库等各类资源数据,能够在 联合作战、多天气环境背景下,进行制空作战、反水面作战、对地打击作战、反潜 作战、布雷作战、扫雷作战等多种作战样式的仿真推演。该系统支持多种对抗模式, 包括人人对战、机机对战和人机对战等多种对抗模式,是作战仿真领域的重要虚拟 平台。

灵奕系统聚焦现代作战推演仿真,模拟多种作战力量和不同作战单元之间的协同作战,可以实现陆、海、空等领域联合作战,支持战术、战役级想定制作与作战 推演仿真。

该系统具备模型丰富、功能完备、可扩展性强等特点。该系统包括想定编辑、 上传想定、导入想定、任务编辑、条令配置、战前部署、智能脚本控制以及装备信 息查询等功能,能够支撑对海打击、对陆打击、反潜作战、防空反导等多种作战样 式,具有装备模型库、武器性能数据库和典型作战想定库等各类资源数据,能够在 联合作战、多天气环境背景下,进行制空作战、反水面作战、对地打击作战、反潜 作战、布雷作战、扫雷作战等多种作战样式的仿真推演。

灵奕系统引入人工智能前沿理论,在作战概念研究、作战方案制定、演习方案 评估、战法创新和验证评估、武器装备论证与运用研究、军事人工智能研究等领域 进行了科学性、系统性研究,在军队和地方院校兵棋推演课教学、红蓝对抗训练及 兵棋推演比赛发挥重要作用,有助于培养高素质创新型军事人才,提高高校国防教 育思维水平,提升国防教育水平。

### 2 启动软件

### 2.1 启动大厅

### 2.1.1 启动大厅

点击 ASGameLobbySetup. exe 软件,弹出登录界面,点击注册申请账号密码, 输入账号密码点击登陆。进入主界面。主界面有三种模式:

1) 训练模式:选手自由对战推演;

- 2) 天梯模式:带有积分模式,可以支持选手等级升级什么的;
- 3) 比赛模式:正常比赛时间内开放



图 1 大厅图标

frac			×
		用户注册	
	登录名 密码确认 真实姓名 电话 身份证 ▼ 性别 年齢	<ul> <li>●男 ○女</li> <li>18 :</li> </ul>	
	注册	已有账号,返回登录	

图 2 注册界面



图 2 登录界面



图 3 主界面

# 2.1.2 平台配置

在大厅界面,点击设置,点击平台设置。选择 AvnSimClientSetup.exe 文件。



图 4 平台设置界面

# 2.1.3 新建房间

进入主界面,选择训练模式。点击新建房间。弹出新建房间界面,点击确定。 弹出选择想定界面,点击确定。弹出房间界面,新建房间成功。

🕀 灵弈推演 🥖		ì	川练模式			<u></u> 💩 💆
						个人信息
			房间列表		í 💽	wen ``
					400	0%
	□ 仅显示可加入的原则			10#	3	- 肩鹿 好友 想定
				÷		123456789
					D	Jaso (1997)
				加入原用		QQSS main
						(MUS)
				加入清明		
	想定名称:同面面10英_2023和周围人们要想定		標定名称: 1-alx(3開06.21) 唐主: 123456789			
				加入病理		
						X 19 95
				创建方可		



		ł	新建房间		×
ß	考间名称:	演示—			
	设置密码	四位有效	数字		
			 确定	取消	

图 6 新建房间界面

		2217	-NSKAE		
选择想定:	1-als(3和	高06.1	21)		ff
蓝方	5	¢	红方	5	\$
<u>.</u>			18:00	मन्द्रभय	

图 7 选择想定界面

● 灵弈推演	训练模式	··· 💩 💆
	2017 - 3017 Bin 1000	小小 个人信息
	រក្សភ្លូ មាររបស់ស្រុក។ ថ្លីឱ្យនិត 1-រ៤(អ៊ីសី(21)) ខ្លាំឆ្នាំហ្ស៊ី	wen 世史 死最 好友 知主 123456789
。 (1953年) (1953年) (1953年) (1955 ) (1955年) (1955 ) (1955 ) (1955		Coss (mis)
	Tentia	☆×ℝ®

图 8 房间界面

# 2.2 启动平台

启动平台的方式有两种:

a) 通过对战大厅启动,管理员和选手均有权限;

在大厅中新建或加入房间,进入房间,点击开始对战。

🕀 灵弈推演	训练模式	··· @ 💆
		···· 个人信息
	myöda         gagan         gagan <th< th=""><th>PER 994 995</th></th<>	PER 994 995
	.ct/ (1/5)     .ct/ (0/5)       .ct/ (1/5) <th></th>	
		© X № 9E

图 9 房间界面



图 10 灵奕推演平台界面

b)直接启动推演平台,只有管理员有权限。



- 图 11 灵奕推演平台界面
- 3 作战操作简述
- 3.1 文件
- 3.1.1 编辑模式

点击文件,点击编辑模式后,当操作栏多出一个编辑操作栏则说明编辑模式加 载成功。 编辑模式可以让用户制作和修改想定。在 3.5 编辑中介绍了编辑模式下的详 细操作。



图 12 进入编辑模式

### 3.1.2 加载想定

点击加载想定,弹出加载想定界面。选择我们所需加载想定,点击确定,在弹 出选择推演方时,则代表加载想定成功。



图 13 加载想定界面



#### 图 14 加载想定成功

# 3.1.3 保存想定

点击保存响想定,则可以把所处界面的想定保存在后台服务器上。



### 图 15 保存想定

## 3.1.4 想定另存

想定另存可以将界面所加载的想定保存到本地文件夹下。点击想定另存,弹出 文件保存界面,选择文件保存路径,点击确定。另存成功。





图 17 选择保存路径

# 3.1.5 导入想定

将本地所对应的文件导入到界面。点击导入想定,选择导入文件,点击确定。



图 18 点击导入想定



图 19 选择本地的文件路径

# 3.1.6 上传想定

上传想定是指将本地的 scen 文件上传平台。点击上传想定,选择对应 scen 文件,点击打开。保存想定所需要的时间,会根据想定的规模不同而不同,待文件上传成功,弹出提示框,显示上传成功,点击确定。





图 21 选择本地 scen 文件路径



图 22 显示上传成功

3.2 视图

# 3.2.1 单元信息

点击查看单元,点击视图,点击单元信息,则可以查看所选单元信息。下图为 红方的导弹驱逐舰。



### 图 23 导弹驱逐舰单元信息

# 3.2.2 作战编成

在视图选项中,点击作战编成,可以观看类型、编组、任务和情报。如下图所示。



#### 图 24 红色方作战编成

在类型中可以查看当前方所有装备实体,包括飞机、设施、舰船、潜艇等。在 编组中可以查看所有作战编队。在任务中可以查看所有设置任务,在情报中可以查 看我方探测敌方单位所获得信息。



图 25 作战编成类型、编组、任务、情报

# 3.2.3 消息输出

点击视图中消息输出命令。则弹出以下窗口,如遇到消息显示不全情况,则可 以点击缩小按键,显示全部信息。同时也可以观看关键事件之外的情报消息、装备 战损和武器消耗。



				图 26 消	<u></u> 急输出图	<b>國口</b>	 	
				消息	息输出			×
-								
Í	关键事件		情报消息	装备战损		武器消耗		
	DDG 113 "约翰	补芬" 阿里伯	向级 Flight IIA	、导弹驱逐舰航线规	划成功!			•
	DDG 113 "约翰	补芬"阿里伯	i克级 Flight IIA	导弹驱逐舰航线规	划成功!			
	DDG 113 "约翰	补芬"阿里伯	i克级 Flight IIA	导弹驱逐舰航线规	划成功!			
	DDG 113 "约翰	补芬"阿里伯	l克级 Flight IIA	导弹驱逐舰航线规	划成功!			
	DDG 113 "约翰	补芬" 阿里伯	l克级 Flight IIA	导弹驱逐舰航线规	划成功!			
	DDG 113 "约翰	孰芬" 阿里伯	l克级 Flight IIA	,导弹驱逐舰航线规	划成功!			
	DDG 113 "约翰	补芬" 阿里伯	I克级 Flight IIA	、导弹驱逐舰航线规	划成功!			
	000 442 - 11/674	s +++ ॥ त्रास्त्र /++	±₩ -1:-L+ 11A	— Jaco 22 60 65 / P+0	) 바라다.			

### 图 27 消息输出全部信息窗口

### 3.2.4 视角复位

如遇到视角突然移动,无法找到我方合适视角,可以点击视图中的视角复位按键,使视角恢复到推演方中心位置。



图 28 视角移动情况



图 29 视角复位

# 3.2.5 场景信息

点击视角中的场景信息,可以显示所选点(鼠标移动处)的经纬高等地理信息。



图 30 显示参考点经纬度

# 3.2.6 比例尺

在视图中点击比例尺,可以设置显示或隐藏比例尺。



图 31 缩放比例尺

# 3.2.7 导航器

在命令中点击导航器,出现如下图所示的按键,上方的按键表示旋转,下方的 代表平移,中间的按键表示缩放。



图 32 导航器

### 3.2.8 测距

如需要测算两点之间距离,则可以点击视图中测距命令。点击所需测距两点,则出现两点的总距离。



图 33 两点之间测距

3.2.9 鸟瞰图

点击视图中鸟瞰图,出现如图界面,可以快速了解战场所出位置。





图 35 经纬网格图

# 3.2.11 边界线与地名

在视图中可以点击边界线和地名,推演界面中会出现地名(国家名/城市名) 和边境线。



图 36 显示地名与边境线

# 3.2.12 昼夜光影

在视图中可以点击昼夜光影,推演界面中会出现白天与夜晚光影。



### 图 37 显示白天与夜晚光影

- 3.3 推演
- 3.3.1 数据查看

点击数据查看,弹出的数据库信息。



图 38 点击数据查看

灵弈推演平台 🖊 🗔	1 🖹 🗴 🖛 🔰 🛙	NE 10 MM 10		1 🕨 🖅 🕐 💆
		数据库浏览		× 2023/05/24
B325HUE KA 4000m     B326     F		#4174 - F-14年登: 極原康瑁: 战斗机 (美国 - 2020) - H 	POTHETICAL UNIT	05;22:12 00;502;B100;900;29
<ul> <li>● 公司</li> <li>● ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○</li></ul>	<ul> <li>**가정 '영과' 문제다</li></ul>	<u>总体数据</u> <u>急体数据</u> <u>集型</u> : 放井机 <u>集型</u> : 放井机 <u>接置</u> : 192米 <u>翼届</u> : 193米 <u>高度</u> : 49米 入 <u>月</u> : 2 - 文社重量: 2032 千克	VBL尺寸:         大型飞机(18.1-26.6米を)) 双规度:         4.5           不均衡元升率:         30500 五尺/分钟, 155.2 米/秒           Sall:         •         01650 五尺/分钟, 455.6 米/秒           Sall:         •         01650 五尺/分钟, 455.6 米/秒           Sall:         •         014004, TOD/LAD           高校研研:         •         014004, TOD/LAD           高校研研:         虹約 - 元         近約 - 元           支加北, 元         -         -	

#### 图 39 武器装备数据库

# 3.3.2 想定描述

点击想定描述,可以查看想定所处的背景、时间、地点、复杂度、难度等信息。



### 图 40 点击想定描述



- 图 41 想定描述界面
- 3.3.3 简报
- 3.3.4 条令规则

点击条令规则,弹出条令界面。此处界面为推演方的总调令规则;在其他情况下,如任务、编组、实体中均有条令设置的操作。



图 42 点击条令规则

灵弈推演平台 🖊 🖊 🕫		# <b>1 2</b> ##		E 68		<b>)</b> 、 标准会	
学教 単実体机场 (4x 4000m + 路辺)			条令设置 - 针对推演	方:蓝方		×	2023/05/24 09:22:12
新田           丁市         田田           丁市         日本           丁市         丁市           丁市         丁市 </th <th>台林           人林宅大器运用           世代和大器           史法代表()           東海地市村水市、752           東海地市村水市、752           東海地市村水市、752           東海地市村水市、753           東海地市村水市、753           東海地市村水市、753           東海地市村北市、753           東海地市村北市、155           東海地市村北市、155           東京市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市</th> <th>中国名目的         中国名目的         <t< th=""><th><b>謝道与玉納勝利</b></th><th>空中作款行前 空出市場 地震主応 第5時状态,第5年期日 前時状态-30% 定時時代。第5年期日 月間時代の40% 以后期時代の40% 以后期時代の40% 及用作款付約50% 反接作款行前 用時代の45% 反接作款行前 用時代の45% 反接作款行下層 出款,件行為明確思約条 代明以下層出於未 用成時的。</th><th>南陽度出的</th><th></th><th>0070289009007</th></t<></th>	台林           人林宅大器运用           世代和大器           史法代表()           東海地市村水市、752           東海地市村水市、752           東海地市村水市、752           東海地市村水市、753           東海地市村水市、753           東海地市村水市、753           東海地市村北市、753           東海地市村北市、155           東海地市村北市、155           東京市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市市	中国名目的         中国名目的 <t< th=""><th><b>謝道与玉納勝利</b></th><th>空中作款行前 空出市場 地震主応 第5時状态,第5年期日 前時状态-30% 定時時代。第5年期日 月間時代の40% 以后期時代の40% 以后期時代の40% 及用作款付約50% 反接作款行前 用時代の45% 反接作款行前 用時代の45% 反接作款行下層 出款,件行為明確思約条 代明以下層出於未 用成時的。</th><th>南陽度出的</th><th></th><th>0070289009007</th></t<>	<b>謝道与玉納勝利</b>	空中作款行前 空出市場 地震主応 第5時状态,第5年期日 前時状态-30% 定時時代。第5年期日 月間時代の40% 以后期時代の40% 以后期時代の40% 及用作款付約50% 反接作款行前 用時代の45% 反接作款行前 用時代の45% 反接作款行下層 出款,件行為明確思約条 代明以下層出於未 用成時的。	南陽度出的		0070289009007
23-05-24 17:22:12:12:0:F/A-18A+型"大黄璧"战斗	1,#3 (F/A-18A+型	and the second second				J.C.I.	a Star ale

图 43 条令设置界面

# 3.3.5 卫星临空

卫星临空是指是指计算卫星将经过指定位置点的时间。



图 44 卫星临空



图 45 选择卫星型号



图 46 预测卫星停留时间

3.3.6 想定平台

点击想定平台。展示某个推演的所有实体单元列表。



图 47 点击想定平台



### 图 48 选择查看的设施

### 3.3.7 战前部署

### 3.3.7.1 移动单元

选择单元,点击移动单元。显示移动单元范围,在范围中点击位置,单元移动 到所点击位置。



图 49 项目栏



图 50 移动范围显示



图 51 结果显示

3.3.7.2 单元复位

选择单元,点击单元复位。单元复原到最初位置。



图 52 结果显示

# 3.3.7.3 更换基地

选择单元,点击更换基地。弹出更换飞机基地界面。选择飞机和更换机场,弹 出提示界面。点击是,弹出提示界面。更换机场成功。

第 27 页 共 99 页



图 53 更换飞机界面



图 54 提示界面

 提示	×
🥡 更改成功.	
确 定	

图 55 提示界面

### 3.3.8 智能脚本

智能脚本分为态势分析脚本和辅助决策脚本,通过选择"推演"菜单下的"智能脚本"菜单项,可选择相应的脚本编辑,如下图所示。



图 56 智能脚本编辑入口

### 3.3.8.1 态势分析脚本

态势分析脚本主要用于分析当前推演节点的推演方态势信息,通过选择运行脚本,可以图标、文件等形式输出分析结果。

态势分析脚本主界面如下图所示。

			态势分析脚本配置		×
1					
	即本解释器 选择 C:/P	rogram Files (x8	6)/AvnSimClient/intelligent/enviro	nment/Python37/pytl	hon.exe
		C:/Program File	es (x86)/AvnSimClient/intelligent/s	situation_analysis	添加

#### 图 57 态势分析主界面

在使用态势分析脚本之前,需要配置脚本解释器以及脚本工作路径,两者均为 运行脚本的必要条件。若智能体开发包按照智能体开发包中的使用说明放置的话, 系统会自动识别脚本解释器和脚本工作路径,未按要求设置的话,系统不能自动读 取到路径,需要手动配置。 a) 设置脚本解释器

通过点击"脚本解释器"下的"选择"按钮,弹出选择脚本解释器对话框,需要选择到 python. exe 为止,如下图所示。

← → ~ ↑ 📙 « Aı	vnSimClient > intelligent > envi	ronment > Python37		v 0 2 1	搜索"Python37"	
组织 ▼ 新建文件夹					BEE 🝷 🛄	
OneDrive	名称	修改日期	类型	大小		
OpeDrive Perci	DLLs	2023/6/11 9:02	文件夹			
- Oneonive - Fersi	Doc	2023/6/11 9:02	文件夹			
💻 此电脑	📙 include	2023/6/11 9:02	文件夹			
🧊 3D 对象	📙 Lib	2023/6/11 9:04	文件夹			
🚆 视频	📙 libs	2023/6/11 9:04	文件夹			
	Logs	2023/6/11 9:04	文件夹			
	Scripts	2023/6/11 9:04	文件夹			
	tcl	2023/6/11 9:04	文件夹			
	- Tools	2023/6/11 9:04	文件夹			
♪ 首乐	xDDSTemp	2023/3/9 16:34	文件夹			
桌面	python.exe	2020/11/13 15:00	应用程序	98 KB		
🏪 本地磁盘 (C:)	🕞 pythonw.exe	2020/11/13 15:00	应用程序	97 KB		
🛖 本地磁盘 (D:)						
🕳 本地磁盘 (E:) 🗸						
文件	呂(N): python.exe			<ul> <li>✓ *.exe</li> </ul>		~

图 58 选择脚本解释器

b)设置脚本工作路径

通过点击"态势分析脚本"下方的"设置工作路径"按钮,弹出设置工作路径 对话框,默认路径为"\intelligent\situation\_analysis\"。如下图所示。

					0
▼ 新建义性犬					822 🔹
OneDrive	名称	修改日期	类型	大小	
OneDrive - Persi	agent	2023/7/6 16:41	文件夹		
Sheetine Ters	config	2023/7/6 16:41	文件夹		
此电脑	📙 entitys	2023/7/6 16:41	文件夹		
<b>3D 对象</b>	log	2023/7/14 17:57	文件夹		
视频	result	2023/7/6 16:41	文件夹		
- 图片	source	2023/7/6 16:41	文件夹		
文档					
下载					
音乐					
真面					
• 本地磁盘 (C:)					
本地磁盘 (D:)					
本地磁盘 (E:)					
☆/4 ±	situation analysis				

图 59 设置态势分析脚本工作路径

c)添加脚本

通过点击"态势分析脚本"下的"添加"按钮,弹出添加脚本对话框,默认脚本放置路径为"\intelligent\situation\_analysis\agent\script",支持同时加载多个态势分析脚本,如下图所示。

上传态势分析脚本文件						×
← → ~ ↑ 📙 « Avr	nSimClient > intelligent > situatio	on_analysis > agent > script	~	۹ ۵	搜索"script"	
组织 ▼ 新建文件夹						0
OneDrive	│ 名称	修改日期	类型	大小		
OneDrive - Pers	pycache	2023/7/6 16:41	文件夹			
	initpy	2023/5/23 9:57	Python source file	0 KB		
	I user_script.py	2023/0/0 10:45	Fython source me	I ND		
- 视频						
■ 图片						
🚆 文档						
➡ 下载						
▶ 音乐						
三 桌面						
🏪 本地磁盘 (C:)						
🕳 本地磁盘 (D:)						
🕳 本地磁盘 (E:)						
文件名	(N): User script py			* nv		~
ATT-	and aser_scriptpy			· .py		
				Ŧ	J#(O)	以消

### 图 60 上传态势分析脚本

态势分析脚本上传成功后,会显示到脚本列表中,如下图所示。

脚本解释器 选择 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/environment/Python37/python.e 态势分析脚本 设置工作路径 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis 添加 脚本文件: user_script.py :/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis/agent/script/user_script.p 启动 未启动 删除			
选择 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/environment/Python37/python.e 态势分析脚本 设置工作路径 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis 添加 脚本文件: user_script.py :/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis/agent/script/user_script.p 启动 未启动 删除	脚本解释器		
态势分析脚本 设置工作路径 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis 添加 脚本文件: user_script.py :/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis/agent/script/user_script.p 启动 未启动 删除	选择 C:/Program F	Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/environment/Python37/p	oython.exe
设置工作路径 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis 添加 脚本文件: user_script.py :/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis/agent/script/user_script.p 启动 末启动 删除			
脚本文件: user_script.py :/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis/agent/script/user_script.p 启动 未启动 删除	设置工作路径 C:/Prog	gram Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis	添加
:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/situation_analysis/agent/script/user_script.p 启动 未启动	脚本文件:user_script.p	у	
启动 未启动 删除	:/Program Files (x86)/A	vnSimClient/intelligent/situation_analysis/agent/script/user	_script.py
	启动 <mark>未启动</mark>		删除

#### 图 61 成功上传态势分析脚本

d) 脚本控制

在脚本列表中,可启动、暂停、删除脚本,如下图所示为启动脚本后,状态显 示脚本启动中,默认状态为未启动。



图 62 脚本控制

### 3.3.8.2 辅助决策脚本

辅助决策脚本主要用于协助用户处理命令决策等操作,最大可同时启动3个脚本。

辅助决策脚本主界面如下图所示。

_ 脚本解释器	
选择	C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/environment/Python37/python.exe
	本
设置工作路	径 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelligent/intelligent_decision-making
添加	同时最多只能启动3个脚本

#### 图 63 辅助决策脚本主界面

在使用辅助决策脚本之前,需要配置脚本解释器以及脚本工作路径,两者均为 运行脚本的必要条件。若智能体开发包按照智能体开发包中的使用说明要求放置的 话,系统会自动识别脚本解释器和脚本工作路径;未按要求设置的话,系统不能自 动读取到路径,需要手动配置。

a) 设置脚本解释器

通过点击"脚本解释器"下方的"选择"按钮,弹出选择解释器对话框,需要选择"python.exe"的路径,如下图所示。
← → * ↑ <mark>_</mark> « Av	nsimclient > intelligent > envi	ronment > Python37		✓ C 2 2 提出	E"Python3/"
组织 ▼ 新建文件夹					
<ul> <li>OneDrive</li> </ul>	名称	修改日期	类型	大小	
OpeDrive - Pers	DLLs	2023/6/11 9:02	文件夹		
- Onebrive Ters	Doc	2023/6/11 9:02	文件夹		
🔜 此电脑	include	2023/6/11 9:02	文件夹		
🧊 3D 对象	Lib	2023/6/11 9:04	文件夹		
- 视频	libs	2023/6/11 9:04	文件夹		
	Logs	2023/6/11 9:04	文件夹		
	Scripts	2023/6/11 9:04	文件夹		
	📙 tcl	2023/6/11 9:04	文件夹		
◆ ▶ 芄	Tools	2023/6/11 9:04	文件夹		
♪ 音乐	xDDSTemp	2023/3/9 16:34	文件夹		
三 桌面	python.exe	2020/11/13 15:00	应用程序	98 KB	
🏪 本地磁盘 (C:)	🕞 pythonw.exe	2020/11/13 15:00	应用程序	97 KB	
🕳 本地磁盘 (D:)					
👝 本地磁盘 (E:) 🗸					
文件タ	(N): nuthen ave			* eve	

图 64 选择脚本解释器

#### b) 设置脚本工作路径

通过点击"辅助决策脚本"下方的"设置工作路径"按钮,弹出选择脚本工作路径的按钮,选择到指定文件夹,默认路径为 "\intelligent\intelligent\_decision-making\"如下图所示。

目织 ▼ 新建文件夹					=== •
<ul> <li>OneDrive</li> </ul>	名称	修改日期	类型	大小	
OneDrive - Pers	pycache	2023/7/6 16:52	文件夹		
Chebrive - Persi	agent	2023/7/14 17:41	文件夹		
🔜 此电脑	config	2023/7/14 17:54	文件夹		
🧊 3D 对象	connection	2023/7/14 17:45	文件夹		
🛛 视频	data	2023/7/14 17:45	文件夹		
	dli	2023/7/6 16:52	文件夹		
	entitys	2023/7/14 17:45	文件夹		
	log	2023/7/14 17:55	文件夹		
	lua	2023/7/6 16:52	文件夹		
』 首乐	situation	2023/7/6 16:07	文件夹		
三 桌面					
🏪 本地磁盘 (C:)					
🕳 本地磁盘 (D:)					
🕳 本地磁盘 (E:)					
•					

图 65 设置辅助决策脚本工作路径

c)添加脚本

通过点击"辅助决策脚本"下方的"添加"按钮,弹出添加脚本对话框,默认脚本放置路径为"\intelligent\intelligent\_decision-making\agent\sample",可同时选择多个脚本文件,如下图所示。

第 33 页 共 99 页

- → × ↑ 📙 « inte	lligent > intelligent_decision-making > a	gent > sample	~	ひ ク 搜索	토"sample"
组织 ▼ 新建文件夹					EE 🔻 🔲
<ul> <li>OneDrive</li> </ul>	□ 名称 ^	修改日期	类型	大小	
OneDrive - Pers	pycache	2023/7/14 11:29	文件夹		
- one prive i ersi	agent_basic.py	2023/6/30 10:51	Python source file	2 KB	
🔜 此电脑	agent_demo_basic.py	2023/5/31 9:50	Python source file	1 KB	
🧊 3D 对象	agent_demo_doctrine.py	2023/7/6 15:52	Python source file	5 KB	
- 视频	agent_demo_multiple_attack.py	2023/6/30 17:33	Python source file	5 KB	
	📄 agent_demo_multiple_move.py	2023/6/30 18:08	Python source file	2 KB	
	agent_demo_multiple_patrol.py	2023/7/6 15:33	Python source file	5 KB	
	agent_demo_multiple_retreat.py	2023/6/10 20:09	Python source file	2 KB	
◆ ト薮	agent_demo_multiple_support.py	2023/6/30 17:34	Python source file	3 KB	
♪ 音乐	agent_demo_new_points.py	2023/6/30 18:39	Python source file	3 KB	
三 桌面	agent_demo_run_long_time.py	2023/7/6 14:22	Python source file	5 KB	
🏪 本地磁盘 (C:)	agent_demo_single_attack.py	2023/6/30 16:22	Python source file	2 KB	
	agent_demo_single_retreat.py	2023/6/10 21:31	Python source file	2 KB	
👝 本地磁盘 (E:) 🗸					
文件名(	(N):			~ *.ру	
				+737	(O) En''

图 66 添加辅助决策脚本

添加辅助决策脚本成功后,相应的脚本信息会显示到脚本列表中,如下图所示。

脚本解释		
选择	C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intellige	nt/environment/Python37/python.ex
辅助决策	即本	
25日工作3	経 C:/Program Files (x86)/AvnSimClient/intelli	gent/intelligent_decision-making
添加	同时最多只能启动3个脚本	
脚本文件	agent_demo_multiple_retreat.py	当前未提供输入源
nt/intelli	gent/intelligent_decision-making/agent/sample	e/agent_demo_multiple_retreat.py
启动		删除
脚本文件	: agent_demo_multiple_support.py	当前未提供输入源
ıt/intellig	ent/intelligent decision-making/agent/sample,	/agent demo multiple support.py
启动		删除
脚本文件	: agent_demo_new_points.py	当前未提供输入源
nClient/i	ntelligent/intelligent_decision-making/agent/sa	imple/agent_demo_new_points.py
启动		删除
脚本文件	: agent demo run long time.py	当前未提供输入源

图 67 上传辅助决策脚本成功

d) 设置脚本输入源

辅助决策脚本支持添加启动输入参数,输入参数支持4大种类,分别为实体单 元、情报信息、参考点以及自定义信息。

通过点击脚本项中的"当前未提供输入源"文本处,会显示"查看输入源"、 "设置输入源"以及"删除输入源"三个菜单。通过点击"设置输入源",弹出输入源配置对话框,如下图所示。

	辅助决策關	即本配置	×
	决策脚2	本输入框	×
ſ			
- 脚本文件:			
▶ 实体单元		▶ 实体单元	
▼ 情报信息		▶ 情报信息	
建筑设施(	前方作战基地)	参考点	
甲头体机 图-214R	芴 (4x 4000m 型侦察机#11		
图-214R	型侦察机#12		
参考点	(	•	
	G		
	e		
<u></u>	3		
首注信息:			
		HUNK	
	明定	取洞	

图 68 设置输入源对话框

e) 查看脚本输入源

通过选择菜单种的"查看输入源",弹出输入源文本信息,输入源以 json 字符 串格式显示,如下图所示。



图 69 查看输入源

#### f) 脚本控制

在脚本列表中,可启动、暂停、删除脚本,如下图所示为启动脚本后,状态显 示脚本启动中,默认状态为未启动。

脚本文件:	agent_demo_multiple_retreat.py	当前已提供输入源
:nt/intellig	gent/intelligent_decision-making/agent/sample	e/agent_demo_multiple_retreat.py
停止	启动中	删除

#### 图 70 辅助决策脚本启动中

- 3.4 任务
- 3.4.1 任务编辑
- 3.4.1.1 巡逻任务

进入房间后在上面菜单栏中选择任务一参考点一添加参考点。

图 71 添加参考点

在添加三个以上的参考点后:



图 72 形成有效区域

点击任务编辑,出现如下界面。在界面中点击加号,选择添加任务。





出现如下界面,点击+,出现新建任务界面。

任务 🚭						分配到任务的单元
£务: <名称>	飞机设置	角	则船/潜艇设置		速度高度设置	
	编队规模:		2机编队,常用	用于战斗机	•	
	広告は形で					
	合助任务所需最小就绪飞机数:		无偏好			
	侦察不明目标的飞机数量:		1机编队		•	
	与敌方对抗的飞机数量:		所有飞机编队	出动	•	
	僚机可以在范围内侦察/交战:				5 海里	
	油轮(空中加油):			配置		所选飞机进行出动准备
	✔ 飞机数低于编队规模要求不能起	飞(根据基地、机	山型或挂载进行编组)			标记所选单元执行护航任务
						取消所选单元的护航仕务
						( <b>†</b> ) ( <b>1</b> )
						未分配单元
						<b>未分配单元</b> ▶ □ 6x F-14E型"超级雄猫"战斗机
						未分配单元 → □ 6x F-14E型 "超级雄猫"战斗机 → □ 6x F-7N 型 "空中卫士"战斗机
	陈衍十年美平公园注 0 小生於開示	- (八九勿略)		Site of Fr		木分配単元     ・ ○ 6x F-14E型"證坂總猫"战斗机     ・ ○ 6x F-7N 型"空中卫士"战斗机     ・ ○ 6x F-7N 型"空中卫士"战斗机     ・ ○ 2x S-300PS地空导弹管(萨姆-108版)     ・ ○ 2x等实体机场(1x 100-450m 跑道)
	阵位上每类平台保持 0 个作战单元 5d 1/3规则	c(0为忽略)	<b>巡逻区</b> RP-15	警戒区	运加参考点	未分配单元           - Gx F-14E型 "超级維猫" 战斗机           - Gx F-7N型 "空中卫士" 战斗机           - 2x S-300PS地空导弹营 (萨姆-1080)           - 空导弹)           - 2x 地电导弹管(1x 100-450m 動道)           - 2x 地电导弹管(1% 培養-7"[1756           - 2x 地电导弹管(1% 培養-7"[1756
	阵位上每关平台保持 0个作战单元 17.3规则 17.3 对巡逻区外的探测目标进行分析	G (0为忽略)	<b>巡逻区</b> RP-15 RP-16	警戒区 ↑	汤加参考点 1990-0-1-2	未分配单元     本分配单元     ▲
	阵位上每关平台保持 0 个作战绝元 · 1/3规则 · 对巡逻区外的探测目标进行分析 · 对武器种程序规目标进行分析	も (0为忽略)	<b>巡逻区</b> RP-15 RP-16 RP-17	警戒区 1	添加参考点 删除参考点	未分配单元     本分配单元     ▲
	降位上毎美平台保持 0 个作战単元 ✓ 1/3規则 ✓ 対巡逻区外的探測目标进行分析 ✓ 対武器射程内探測目标进行分析 ○ 欠在巡逻 序部成区内打开电磁辐射 つたの形体	5 (0为忽略)	100週区 RP-15 RP-16 RP-17 RP-18	警戒区 ↑	添加参考点 删除参考点 区域居中显示	<b>未分配单元</b> 日    日    「
	降位上每类平台保持 0 个作战单元 ✓ 1/3规则 ✓ 对巡逻区外的探测目标进行分析 ✓ 对武器时程内探测目标进行分析 □ 仅在巡逻/警戒区内打开电磁辐射 动作风格: 区域内随机 ↓	6 (0为忽略)	<u>巡逻区</u> RP-15 RP-16 RP-17 RP-18	SRE ↑ ↓	添加参考点 删除参考点 区域隔中显示 有效区域验证	朱介配单元     ▲ (方服単元)     ▲ (本 F-14E型 "超级雄猫" 战斗机     ▲ (本 F-17N型 "空中卫士" 战斗机     ② (本 S-300PS地空导弹管 (萨姆-108版)     ③ (本 S-300PS地空导弹管)     ③ (本 S-300PS地空导弹管)     ③ (本 S-300PS地空导弹管)     ③ (本 S-300PS地空导弹管)     ④ (本 S-300PS地空导弹管)     ④ (本 S-300PS地空导弹管)     ④ (本 S-300PS地空导弹管)     ⑥ (本 S-300PS地空)     ⑦ (本 S-300PS地空)     ⑧ (本 S-300PS地空)     ⑦ (本 S-300PS地空)     ⑦ (本 S-300PS地空)     ⑦ (
状态_启用・	降位上每类平台保持 0 个作战单元 ✓ 1/3週则 ✓ 对巡逻区外的探测目标进行分析 ✓ 对武器射程内探测目标进行分析 □ 仅在巡逻/警戒区内打开电磁辐射 动作风格: 区域内随机 •	t (0为忽略)	<b>巡逻区</b> RP-15 RP-16 RP-17 RP-18	Series (Series (Serie	添加参考点 删除参考点 区域漏中显示 有效区域验证 任务条令、电磁管控、	未分配单元         - 6x F-14E型 "超级總猫"战斗机         - 6x F-7N型 "空中卫士"战斗机         - 2x 5-300P5地空号弹管(萨塔-108版)         - 2x 5-300P5地空号弹管(萨塔-108版)         - 2x 5-300P5地空号弹管(萨塔-108版)         - 2x 5-300P5地空号弹管(FGGG-108版)         - 2x 5-300P5地空号弹管(FGGG-108K)         - 2x 5-300P5地会列管(FGGG-108K)         - 2x 5-300P5地会列管(FGGG-108K) <tr< td=""></tr<>

图 74 左上角任务+

1		新建任务	×
1			
	名称:	1	
	分类:	巡逻 ◆	
	类型:	防空作战巡逻	
	状态:	启用	
		确定      取消	

图 75 新建任务确定

点击确定后,将所选飞机分配到该任务中。点击关闭,则任务添加成功。

任务 🕀							分配到任务的单元
任务: <名称>	飞机设置	Ĥ	观船/潜艇设置		速度高度设置		
1	编队规模:		2机编队,常用	于战斗机		•	
	启动任务所委员小 <u></u> 或绪飞机数:		无偏好				
	侦察不明目标的飞机数量:		1机编队			•	
	与敌方对抗的飞机数量:		所有飞机编队出	出动		•	
	僚机可以在范围内侦察/交战:					海里	
	油轮(空中加油):			配置			所选飞机进行出动准备
	✓ 飞机数低于编队规模要求不能起	飞(根据基地、机)	1型或挂载进行编组)				标记所选单元执行护航任务
							取消所选单元的护航任务
							$\bigcirc$ (1)
							未分配单元
							<ul> <li>★分配单元</li> <li>★ 6x F-14E型 "超级雄猫" 战斗机</li> </ul>
							<b>未分配单元</b> ◆      ◆
							<b>未分配单元 →</b> ☆ F-14毛型 "超级继猫" 战斗机      • ○ 6x F-7N型 "空中卫士" 战斗机      • ○ 6x F-7N型 "空中卫士" 战斗机      • ○ 25 X-300PS地空导弹音 (萨姆-1)     空导弹)
		- (0) (2015)					
	降位上每类平台很持 0 个作战单3	元(0为忽略)	巡逻区	警戒区			未分配单元      ★分配单元      ★分配单元      ★ f = 14E型 "超级继猫"战斗机      G x F - 14E型 "型型卫士"战斗机      G x F - 7N 型 "空中卫士"战斗机      G x 5-300PS地空导弹着(萨姆-1)      空导弹)      Z x 型或体机场 (1x 100-450m 跑)      Z x 型或存机场 (1x 100-450m 跑)      Z x 型或存机场 (1x 100-450m 跑)
	阵位上每关平台保持 0 个作战单分 √ 1/3规则 ✓ 1/3规则	元(0为忽黯)	巡逻区 RP-15	警戒区	添加參考点		未分配单元 未分配单元 ★ 6x F-14E型 "超级级猫"战斗机 ● 6x F-7N型 "空中卫士"战斗机 ● 2x 5-300P5地空导弹着(萨姆-1) ● 2x 5-300P5地空导弹着(萨姆-1) ● 2x 5-300P5地空导弹着(FMG-1) ● 2x 5-300P5地空号弹着(FMG-1) ● 2x 5-300P5地空号神(FMG-1) ● 2x 5-300P5地行(FMG-1)
	阵位上每类平台保持 0 个作战单方 ✓ 1/3规则 ✓ 对适逻区外的探测目标进行分析 ✓ 对适逻区外的探测目标进行分析	元(0为忽略)	巡逻区 RP-15 RP-16	警戒区	添加参考点 删除参考点		<ul> <li>未分配单元</li> <li>★ 6x F-14E型 "級级級猫" 战斗机</li> <li>6x F-7N型 "空中卫士" 战斗机</li> <li>2x S-300PS地空导弹簧 (萨姆-1 空导弹)</li> <li>2x 学家体机场 (1x 100-450m 题)</li> <li>2x 学家体机场 (1x 100-450m 题)</li> <li>2x 地地导弹簧 "哈塔夫-7"[" 尔" 巡航导弹]巡航导弹 运输 起当</li> </ul>
	阵位上每关平台保持 0 个作战单方 ✓ 1/3规则 ✓ 对巡逻区外的探测目标进行分析 ✓ 对弧器射程内探测目标进行分析 □ 仅在巡逻/警戒区内打开电磁辐射	元(0为忽略)	巡逻区 RP-15 RP-16 RP-17	警戒区 1	添加参考点 删除参考点 区域眉中显示		<ul> <li>★分配单元</li> <li>★ 6x F-14E型 "超级级猫"战斗机</li> <li>6x F-7N型 "空中卫士"战斗机</li> <li>2x S-300PS地空导导着(萨姆-1 空导弹)</li> <li>2x 学家体机场(1x 100-450m 胸)</li> <li>2x 学家体机场(1x 100-450m 胸)</li> <li>2x 地运导弹弯("哈塔夫-7"[5] 尔"巡航导弹[巡航导弹 运输-起3</li> </ul>
	<ul> <li>库位上每类平台保持 0 个作战单;</li> <li>✓ 1/3规则</li> <li>✓ 对巡逻区外的探测目标进行分析</li> <li>✓ 对巡逻管射程内探测目标进行分析</li> <li>□ 仅在巡逻/警戒区内打开电磁辐射</li> <li>动作风格: 区域内植机 ◆</li> </ul>	元(0为忽略)	道道区 RP-15 RP-16 RP-17 RP-18	Since Section 2 and a section	添加参考点 删除参考点 区域眉中显示 有效区域验证		<ul> <li>未分配单元</li> <li>★ A F-14E型 "超吸纖猫"战斗机</li> <li>G x F-7N型 "空中卫士"战斗机</li> <li>G x F-7N型 "空中卫士"战斗机</li> <li>空号弹)</li> <li>2 x 单动导弹着(所动气的) 腳</li> <li>2 x 地动导弹着("船场夫-7"[7]</li> <li>尔 "巡航导弹]巡航导弹 运输 起:</li> </ul>

图 76 分配作战单元

## 3.4.1.2 打击任务

进入任务界面,选择任务添加。在任务分类中选择打击。分配对应单元。在消 息输出中显示单元成功分配到任务。

名称:	打击	
分类:	打击	•
类型:	空中截击	•
状态:	启用	
	· 确定取消	

#### 图 77 新建任务界面

任务	Ð				护航		分配到任务的单元
示—		飞机设置	舰船/?	皆艇设置	目标引	列表	▶ □ 2x F-14E型 "超级嫌猫"战斗机
击	编队规模: 巡航编队:			2机编队,常用于战	料机		
	燃油/弹药:			根据挂载设置决定	6掷/抛弃还是带回空对	地弹药 🗸	
	启动任务所需	需最少就绪飞机数:		无偏好			
	任务允许出来	动的最大飞行批次:		无偏好			
	最小/最大打	'击半径 (距离目标) :				海里	
	雷达运用:			整个飞行计划遵循的	£务电磁管控规则		所选飞机进行出动准备
	油轮 (空中)	加油):			配置		标记所选单元执行护航任务
	🗹 飞机数倍	(于编队规模要求不能起飞)	5(根据基地、机型或	挂载进行编组)			取消所选单元的护航任务
	<ul> <li>□ 允许离轴</li> <li>□ 仅—次</li> </ul>	i政击 (任务人工智能自动生成)					
	🗌 包括在空	⊵中任务指令(ATO)中					未分配单元
							▶ □ 1x F-14E型"超级雄猫"战斗机
							▶ □ Flight 38(2x F-14E型"超级雄猫"战斗机)
							▶ □ 1x单实体机场 (1x 100-450m 跑道)
							▶ □ 1x建筑设施(港口起重机)
							▶ □ 1x建筑结构(海军码头,船坞)
							<ul> <li>         ・ 2 22建筑塔构 (码头(特大型, 200-500m))         ・ 1 xCVN 73 "充治半盛報号" 尼米茲级核动力航         ・ 母         ・ 3 x P 1029 "贾拉拉特" 级巡逻艇("拉尔卡         ・ 日         ・ 日         ・ 日</li></ul>
	任务触发,探测	I目标至少为: 敌对方 ·	-				所选飞机进行出动准备
状态 启用 ▼	激活时间		二 清除		任务条令、	电磁管控、武器授	权
			200 NBFA		anne ann	the second second	

图 78 分配作战单元



#### 图 79 消息输出界面

# 3.4.1.3 支援任务

在界面内加入两个关键点。在任务编辑界面中点击添加任务。分配所选单元。 在消息输出中显示单元成功分配到任务。

and the second s		
	新建任务	×
2		
e:		
ŧ.		
名称:	支援	
分类:	支援	*
类型:		*
d bate		
状念:		▼.
1		
	确定取消	

图 80 新建任务界面

			任务编辑			×
任务 🛨						分配到任务的单元
演示一	飞机设置	舰船/港	翻设置		速度高度设置	▶  ☐ Flight 38(2x F-14E型"超级雄猫"战斗机)
打击	编队规模:		单机			
支援	巡航编队:					
	攻击队形:					
	启动任务所需最少就绪飞机数:		无偏好			
	油轮(空中加油):			配置		
	☑ 飞机数低于编队规模要求不能起飞	. (根据基地、机型或排	圭载进行编组)			
	🗌 在一个加油周期后,当加油队列为	空时加油机返回起降机	几场			所选飞机进行出动准备
	加油机最多可为 0 架到	泡油机加油,与最近编[	队会合(0时忽略)			标记所选单元执行护航任务
						取消附选单元的护航社务
						( <b>1</b> ) ( <b>1</b> )
						未分配单元
						▶ □ 1x F-14E型 "超级雄猫"战斗机
						▶ □ 1x单实体机场 (1x 100-450m 跑道)
						▶ □ 1x建筑设施(港口起重机)
	阵位上每类平台保持 0 个作战单元	(0为忽略)	航线			▶ □ 1x建筑结构(海军码头,船坞)
	✓ 1/3规则		RP-44		添加参考点	▶ 2x建筑结构(码头[特大型, 200-500m])
	□ 仅在阵位上打开电磁辐射(需要主动	MCON)	RP-43		删除参考点	1xCVN 73 "乔治.华盛顿号" 尼米兹级核动力航
	导航关型: 连续循环 🗸				区域居中显示	母 3x P 1029 "贾拉拉特" 级巡逻艇["拉尔卡
					有效区域验证	
						▶ 2x "Л鱼" 无人潜航器
						所选飞机进行出动准备
状态 白田 -	90/F0H0 F	田 法验				
秋珍 戸田	款店时间	山海家			任务条令、电磁管控、武器	授权

图 81 分配作战单

23-07-08 07:36:06.500: F-14E型 "超级雄猫"战斗机 (F-14E型 "超级雄猫"战斗机) 已被指派给任务: 支援

图 82 消息输出界面

# 3.4.1.4 转场任务

点击所选机场,在任务编辑界面中点击添加任务。分配所选单元。在消息输出 中显示单元成功分配到任务。\_\_\_\_\_

	新建任务	×
名称:	转场	
分类:	转场	<b>T</b>
类型:		
状态:	启用	
	确定取	消

图 83 新建任务界面

ে ডেয়া হের্জা হেরেজা হের্জা হেরেজা হের্জা হের্জা হেরেজা হের্জা হেরেজা হের্জা হের্জা হেরেজা হের্জা হেরেজা হের্জা হেরেজা হের্জা হেরেজা হেরেজা হেরেজা হেরেজা হেরেজা হেরেজা হেরেজা হেরেজা হেরেজা হেরে	建度高度设置       440病队, 常用于攻击机       元病好       元前分       配置       33. 机型或迁载进行确创)	分配到任务的单元         • □ 1xF-144型 "追取保護面" 战斗机         • □
1041公室 新科·現録: 超於周長: 政士以形: 局的任务所需量少数绪飞机数: 通給(空中加曲): 37 飞机数低于编队规模要求不能起飞(错摄数	速度常度设置     40.660. 業用子攻击机     元前分     元前分     元前分     配置     动     初生成正数出行前(和)	<ul> <li>1xF-14毛型「協切建築」 お斗利、 </li> <li> </li></ul> <li> <ul> <li> </li> <li> </li> <li> </li> </ul> </li> <li> <ul> <li> </li> </ul> </li> <li> <ul> <li> </li> </ul> </li> <li> <ul> <li></li></ul></li>
<ul> <li>(個人現現: 並於成人: 次世以形: 局計任务所需量少教術で引取: 通給(但中加曲);</li> <li>○ 飞机取低于编队机械要求不能起飞(得振展)</li> </ul>	40.682、常用于攻击机 元朝57 起置 38.8	<ul> <li></li> <li><!--</td--></li></ul>
<ul> <li>三、</li> <li>二、</li> <li< td=""><td>元<del>初57</del> 元間 38. 利型成証数进行項(1)</td><td><ul> <li>●</li> <li>●</li></ul></td></li<></ul>	元 <del>初57</del> 元間 38. 利型成証数进行項(1)	<ul> <li>●</li> <li>●</li></ul>
又由込形: 局か任务所需要少教権で利政: 通報(空中加速): 図 で引政(低于編約.現機要求不能起で、(得規選び)	无限57 配置 地。机型或挂载进行编组)	<ul> <li>所造飞机进行出动推翻</li> <li>所造飞机进行出动推翻</li> <li>病已所造机元执行护机任务</li> </ul>
局的任务所需量少容易で加速: 油給 (空中加速) ;	无限57 起置 起置	<ul> <li>所造飞机进行出动推输</li> <li>研造飞机进行出动推输</li> <li>研己所造师元执行护机任务</li> </ul>
1846 (空中加油): ○ 飞机数低于编队机械要求不能起飞 (相相重)	配置 地、机型或注载进行编组)	所進飞机进行出动准备 标定听過单元成行护机任务
✓ 飞机数低于确认规模要求不能起飞 (根据基:	地。机型或建設进行确创)	所造飞机进行出动性备标记行的性格
		<ul> <li> <ul> <li></li></ul></li></ul>
		▶ □ 1x建筑设施(港口起重机)
		▶ □ 1x建筑结构(海军码头,船坞)
		▶ 2x建筑结构(码头[特大型, 200-500m])
		→ □ 1xCVN 73 "乔治.华盛顿号"尼米兹级核动力航
转场规则: 单程 ▼		所选飞机进行出动准备
	转场规则: 单程 • 激跃时间 无 🔟	转场规则: 単程 • 激活时间 天 前 满除 任务条令、电磁管

图 84 分配作战单元



图 85 消息输出界面

### 3.4.1.5 布雷任务

在界面内加入三个以上的关键点,在任务编辑界面中点击添加任务。分配所选 单元。在消息输出中显示单元成功分配到任务。

×	新建任务
	名称: 布雷
▼	分类: 布雷 ▼
	类型:
•	状态: 启用
	·
<ul> <li></li> <li></li> <li></li> </ul>	名称:       布雷         分类:       布雷         发型:          发型:          状态:       启用         一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一

图 86 新建任务界面

任务	÷						分配到任务的单元
演示—		飞机设置	舰船/	/潜艇设置		速度高度设置	▶ □ 1x "刀鱼"无人潜航器
打击		编队规模:		4机编队,常用于	攻击机		
支援							
转场		攻击队形: 启动任务所需最少就绪飞机数:		无偏好		*	
布雷		油轮(空中加油):			配置		
		✓ 飞机数低于编队规模要求不能起	飞(根据基地、机型成	始佳載进行编组)			所选《机进行出动准备
							取消所选单元的护航任务
							•
							未分配单元
							▶ 🗌 1x建筑结构(海军码头,船坞)
							▶ 🗌 2x建筑结构(码头[特大型, 200-500m])
							▶ □ 1xCVN 73 "乔治.华盛顿号"尼米兹级核动力航
		✓ 1/3规则		区域			→ □ 3x P 1029 "贾拉拉特"级巡逻艇["拉尔卡 纳"号]
		0天 2月		RP-48	1	添加参考点	▼ □ 1x "刀鱼" 无人潜航器
		0分0₹		RP-49		副除参考点	"刀鱼"无人潜航器(建筑结构(码头[特大 型 200-500m)))
				RP-50 RP-51		区域居中显示	<ul> <li>         — 1x S 318 "科本"级巡逻潜艇[207型]     </li> </ul>
						有效区域验证	▶ □ 3x "地平线" 光学侦察卫星
							所选飞机进行出动准备

图 87 分配作战单元

|--|

#### 图 88 消息输出界面

### 3.4.1.6 扫雷任务

在界面内加入三个以上的关键点,在任务编辑界面中点击添加任务。分配所选 单元。在消息输出中显示单元成功分配到任务。

				新建任务			×
-							
10	名称:	扫雷					
	分类:	扫雷				•	
	类型:						
ų.	状态:	启用				•	
		I	 确定	1	取消		

图 89 新建任务界面

				任务编辑		×
任务 🚭	<b>)</b>					分配到任务的单元
演示一	าะกเส	E	舰船/洲	替艇设置	速度高度设置	▶ 2x "永丰"号远洋扫雷舰[MWW50型猎雷舰]
打击	编队规模:			单机		
支援						
<b>幼</b> 坊						
	启动任务所需最少	就绪飞机数:		无偏好		
m m	油轮 (空中加油)				RCE	
	乙机数低于编制	人规模要求不能起飞 (相	据基地、机型或	挂载进行编组)		所选飞机进行出动准备
						标记所选单元执行护航任务
						取消所选单元的护航任务
						<b>()</b>
						未分配单元
						□ 建筑结构(码头[特大型, 200-500m])
						□ 建筑结构(码头[特大型, 200-500m])
						▶ □ 1xCVN 73 "乔治.华盛顿号"尼米兹级核动力航
	☑ 1/3规则	区域				田 33 P 1029 "贾拉拉特" 级巡逻艇["拉尔卡
		RP-48		添加参考点		- (約°号) ▶□ 1× "刀魚" 于人滋姑葉
		RP-49	1	删除参考点		
		RP-50		区域居中显示		▶ □ 1X 5 318 科本 版巡逻潜艇[207型]
				有效区域验证		▶ 3x "地平线" 光学侦察卫星
						所选飞机进行出动准备
			酒除		バタタム 由端留法 みり	
状态 启用 ▼	激活时间 无				HARV, HEELET, D.	inix1X

图 90 分配作战单元

23-07-08 07:36:06.500:	"永丰"号远洋扫雷舰[MWW50型猎雷舰] 已被指派给任务:扫雷

图 91 消息输出界面

## 3.4.1.7 投送任务

在界面内加入三个以上的关键点,在任务编辑界面中点击添加任务。分配所选 单元。在消息输出中显示单元成功分配到任务。

1 444 -				- 1913			
				新建住	[务		×
1							
	~*						
	名称:	投送					
	分类:	投送				•	
	类型:						
	状态:	启用				×	
Ĩ							
			确定		取消		
Ļ							

图 92 新建任务界面

		任务编辑	×
∕ 任务 🕀			分配到任务的单元
演示一	母舰平台	区域	▶ □ 1x "北极星" Mk I/II型运输机
打击	单实体机场 (1x 100-450m 跑道)	RP-55 添加参考点	
支援		RP-56 删除参考点	
转场		RP-57 区域居中显示	
****		有效区域验证	
4D m			
扫雷			
投送	20120-05-05-27	飞机航速与高度	所选飞机进行出动准备
	M48目行式"小懈树" 地空导弹[M730A2导弹]	□11122 ↓	
		阵位高度: 304.8 米	1
			未分配单元
		水面舰艇航速	▶ □ 2x F-14E型 "超级雄猫" 战斗机
		出航油门: 巡航 🗸	▶ □ 1x单实体机场 (1x 100-450m 跑道)
	问题清单		▶ □ 1x建筑设施(港口起重机)
			▶ □ 1x建筑结构(海军码头, 船坞)
			▶ 2x建筑结构(码头[特大型, 200-500m])
			▶ □ 1xCVN 73 "乔治华盛顿号"尼米兹级核动力航
			▶ □ <sup>3</sup> x P 1029 "贾拉拉特"级巡逻艇["拉尔卡 纳"号]
			▶ □ 1x "刀鱼"无人潜航器
			所选飞机进行出动准备
状态 启用 ▾ ፤	數活时间 无 節 消	除任务条令、电磁管控、武器接	权
4	失效时间 无 団 深	除 护航原则、电磁管控、武器接	权

图 93 分配作战单元



## 3.4.2 参考点编辑

## 3.4.2.1 添加编辑点

点击添加编辑点,鼠标变成十字标,点击所选位置,推演界面出现白色的关键 点。添加编辑点成功。



图 95 项目栏



图 96 推演界面

## 3.4.2.2 删除参考点

点击所选参考点,待参考点变成绿色,点击删除参考点,弹出提示界面,点击 是,在推演界面中,所选参考点消失。



图 97 选择参考点



图 98 提示

第 47 页 共 99 页



图 99 推演界面

## 3.4.2.3 设置参考点

选择参考点,点击设置参考点,弹出设置参考点界面。修改参考点参数。点击 确定。



图 100 推演界面

J <del>4</del>	T.	53"	-176°	0'	0"
54.0313	90		-176.068	730	

图 101 设置参考点界面

			经度		
50°	1'	53″	-150°	0′	0"
50.0313	90		-150.000	000	
			2 Summe		

图 102 设置参考点界面



#### 图 103 推演界面

# 3.4.2.4 取消参考点

选择参考点,点击取消参考点,参考点变成白色。



图 104 推演界面



图 105 推演界面

# 3.4.2.5 定义区域



点击定义区域,在推演界面鼠标变成十字标。划出矩形区域。出现四个参考点。

图 106 推演界面



图 107 推演界面

## 3.5 编辑

## 3.5.1 新建想定

点击编辑模式后,点击编辑一新建想定。弹出新建想定界面,填写想定名称, 点击确定。



图 108 任务框

	新建	想定	
想定名称:			
演示—	· <b>一</b>		

图 109 新建想定界面

## 3.5.2 想定时间

点击想定时间,弹出想定时间设置界面。在界面内选择合适的时间后,点击确 定。

	想定时	间设置		
当前时间:	2023/7/8 🗄	5	7:30:00	
开始时间:	2023/7/8	<u></u>	7:29:00	
持续时间:	0 天	3	时 0	分
发生地点:				
复杂度:	1 :	困难	度:	1 🗄
	确定		取消	

图 110 想定事件界面

## 3.5.3 想定描述

点击想定描述,弹出想定描述界面。在描述框内填写想定描述内容。



#### 图 111 想定描述界面

#### 3.5.4 席位设置

点击席位设置,弹出推演方设置界面。点击添加,弹出添加推演方界面,填写 推演方名称。选择一个推演方后点击对抗关系所属,弹出关系设置界面,选择其他 推演方,选择对应关系。



图 112 任务栏

当前推演方:	推演方参数设置:
	当前方颜色: ■ 草绿色 🖌 友方颜色: ■ 草绿色 🔻
	中立方颜色: 📕 草绿色 🔻 非友方颜色: 📕 草绿色 🔻
	数方颜色: ■ 草绿色 🔻 未知方颜色: ■ 草绿色 🔻
	<ul> <li>□ 推演方只由电談扮演 □ 集体反应</li> <li>□ 自动跟踪非作战单元</li> </ul>
	→ 认知对手水平: 请选择 ▼
	训练水平:
添加 删除 重命名	作战条令/交战规则 对抗关系属性

图 113 推演方设置界面

	添加	<b>淮</b> 演方	×
推演方名称:			
	确定	 取消	
~			

图 114 添加推演方界面

当前推演方: 红	推演方参数设置: 红 🔻	
推演方列表	推演方颜色设置	
红 蓝	当前方颜色: 📕 红色 🗸 🤅	友方颜色:
	中立方颜色: 🧧 草绿色 😽 非	友方颜色: 📃 蓝色 🔻
	敌方颜色:	知方颜色: 黄色 ▼
	<ul> <li>推進方只由电販扮演 ()集体反应</li> <li>自动跟踪作战单元</li> <li>认知对手水平: 普通水平</li> <li>训练水平: 普通水平</li> </ul>	×
添加 删除 重命名	作战条令/交战规则	对抗关系属性

图 115 选择推演方界面

	红与其他推演方关系设置	×
选择推演方:		
蓝		
将所选的推演方	设置为:	
敌对		÷

图 116 关系添加界面

#### 3.5.5 单元操作

### 3.5.5.1 添加单元

点击单元操作一添加单元。变成十字星标,点击地图,弹出位置设置,点击确 定,弹出添加作战单元界面。以为红方添加飞机单元为例,在添加作战单元界面中, 实体类型选择飞机;推演方选择为红;选择所选飞机,点击确定,弹出选择挂载方 案,选择合适挂载,点击确定。推演界面中出现所添加实体图案,则表示添加成功。



图 117 任务栏

	位置设置	×
经度:	3.3580535	
纬度:	9.9655739	
 确;	定	

图 118 位置设置界面

		添加	咋战单元				>
实体类型:	: 飞机 🗸						
所属推演	方: 红 🔻	编辑推演方	国家地区:		L	中文排序	
单元名称:			显示平台:	显示所有平台	-		
自定义GL	: DIL			L.			
添加位置:	添加 <u>位置</u> : 经度: 3.3580535 纬度: 9.9655739					Q	🗌 模糊匹配
		)چ	体信息列表				
序号		平台		国家和地区	服役时间	退役时间	假想
1	F-14E型 "超级雄猫" 战斗机 美国 (淮		美国	2020	0		
	2 F-14E型"超级雄猫"战斗机 美国 (海军), 2014, [AST-21型攻击机]			美国	2014		
	3 F-14E型 "超级雄猫" 战斗机 美国 (海军), 2016, [AST-21型攻击机]			美国	2016		
4 F-14E型 "超级雄猫" 战斗机 美国 (海军), 2018, [AST-21型攻击机]				美国	2018		
	5 F-7N 型 "空中卫士" 战斗机 伊朗 (空军), 1988			伊朗	1988		
	6 G-4 型"超级海鸥"攻击机 缅甸 (空军), 1992, 12x			缅甸	1992		
	7 K.2型"胜利者"加油机 英国 (英国皇家空军), 1975-1993			英国	1975	1993	
	8 MD-500MD型 "防御者" 直升机 韩国 (陆军), 1982, 50x			韩国	1982		
9 Merlin Mk.518型"灰背隼号"直升飞机[CH-101] 日本 (海军), 2017, 南极考察			考察	日本	2017		
	10 Mk99A型 "山猫"直升机 韩国 (海军), 2009, Mk100			韩国	2009		
11	UH-1B 型"休伊"直升机 挪威 (陆军	), 1964-1990, 贝尔 204B, 34x		挪威	1964	1990	
12	卡-27PL型"蜗牛A"直升机乌克兰[1	992 -] (海军), 1992, 12x		乌克兰[1992 -]	1992		
13	米-14PL型"烟雾A"反潜直升机乌克	[兰[1992 -] (海军), 1992		乌克兰[1992 -]	1992		
14	米-17型 "河马H" 直升机 叙利亚 (陆	军), 1987		叙利亚	1987		
	米-24VP型 "雌鹿F" 武装直升机 乌克兰[1992 - ] (陆军), 1992, 3x			乌克兰[1992 -]	1992		
		<<	1 1/326 >>				

图 119 添加单元界面

/ 实体类型:	飞机	~
所属推演方:	飞机	
	舰船	
*	潜艇	
甲元名称:	设施	

图 120 选择实体单元界面



		添加	1作战单元				
实体类型:	<b>ा</b> द्रमा 🗸						
「属推演方	5: 红 🗸	编辑推演方	国家地区:	全部	• E	中文排序	
远名称:	F-14E型"超级雄猫"战斗机			显示所有平台	÷		
定义GUI							
加位置:	经度: 3.3580535 纬度: 9.9655739					C	
		\$(	本信息列表				<b>.</b>
这旦		亚ム		用宏和地区	服役时间	退役时间	佃相
1	F-14E型"超级雄猫"战斗机 美国(海琴	ー 声 (AST-21型攻击机)		国家和地区	2020	0	IFL/ids
2 F-14E型 "超级雄猫"战斗机 美国 (海军), 2014, [AST-21型攻击机]			美国	2014	0		
			ー ~ ー 美国	2016	0		
4 F-14E型 "超级雄猫" 战斗机 美国 (海军), 2018, [AST-21型攻击机]			美国	2018	0		
5 F-7N 型"空中卫士"战斗机 伊朗 (空军), 1988			伊朗	1988			
6 G-4 型"超级海鸥"攻击机 缅甸 (空军), 1992, 12x				缅甸	1992		
	K.2型"胜利者"加油机 英国 (英国皇家	空军), 1975-1993		英国	1975	1993	
	MD-500MD型 "防御者"直升机 韩国	(陆军), 1982, 50x		韩国	1982		
9 Merlin Mk.518型"友背隼号"直升飞机(CH-101] 日本 (海军), 2017, 南极考察			考察	日本	2017		
	Mk99A型"山猫"直升机 韩国 (海军),	2009, Mk100		韩国	2009		
11	UH-1B 型"休伊"直升机 挪威 (陆军),	1964-1990, 贝尔 204B, 34x		挪威	1964	1990	
12	1 <sub>2</sub> 卡-27PL型 <i>"蜗</i> 牛A" 直升机 乌克兰[1992 - ] (海军), 1992, 12x			乌克兰[1992 -]	1992		
13 米-14PL型 "烟雾A"反潜直升机 乌克兰[1992 -] (海军), 1992			乌克兰[1992 - ]	1992			
14 米-17型"河马H"直升机 叙利亚 (陆军), 1987			叙利亚	1987			
	米-24VP型"雌鹿F"武装直升机 乌克主	[1992 -] (陆军), 1992, 3x		乌克兰[1992 -]	1992	0	

图 122 选择添加单元

	选择挂载	防案		
挂载项:				
序号	挂载方案	方案描述	攻击高度	
	(预备飞行[可用])	不适用		
	(维修(不可用))	不适用		
	(转场)	转场航程. 使用最佳高度和速度巡航 . 无重组队形时间. 燃料剩余5		
4	AIM-120A型先进中程空对空导弹,重型米格机战斗空中巡逻任务	空中战斗巡航,飞行高度10972.8米,保持最小油门,战斗中加力燃		
5	AIM-120A型先进中程空对空导弹,轻型米格机战斗空中巡逻任务	空中战斗巡航。飞行高度10972.8米,保持最小油门,战斗中加力燃		
	空对空: AIM-152B型先进空对空导弹[H/R],重型空中阻拦战斗巡逻任务	空中战斗巡航,飞行高度10972.8米,保持最小油门,战斗中加力燃		
	空对空: AIM-152B型先进空对空导弹[H/R], 轻型空中阻拦战斗巡逻任务	空中战斗巡航.飞行高度10972.8米,保持最小油门,战斗中加力燃		
	空对空: AIM-152B型先进空对空导弹[H/R], 轻型空中阻拦战斗巡逻任务	空中战斗巡航,飞行高度10972.8米,保持最小油门,战斗中加力燃		
	空对空: AIM-152B型先进空对空导弹[H/R], 和平时期的空中阻拦战斗巡逻任务	空中战斗巡航,飞行高度10972.8米,保持最小油门,战斗中加力燃		
	ADM-141C"改进型"战术空射诱饵	TALD (空中发射战术假目标) 任务活动半径.飞行高度为10972.8米		
	AGM-154A 联合防区外武器, Night Own 导航/攻击吊舱(前视红外)	攻击任务活动半径,攻击目标任务剖面(接近-攻击-飞离)为: 高-高-高		
	AGM-154A 联合防区外武器, Night Own 导航/攻击吊舱[前视红外], 远程	攻击任务活动半径攻击目标任务剖面(接近-攻击-飞离)为: 高-高-高		
	AGM-154C联合防区外武器[内装多级侵彻战斗部], Night Own 导航/攻击用舱(前视	攻击任务活动半径,攻击目标任务割面(接近-攻击-飞离)为:高-高-高		
	AGM-154C联合防区外武器[内装多级侵彻战斗部], Night Own 导航/攻击吊舱(前视	攻击任务活动半径,攻击目标任务剖面(接近-攻击-飞离)为: 高-高-高		
-	ACM SEF "小牛" 方対性語光目器(FT体生目) Minkt Own 目時 Fな井田客で計画	防半道条活动半径 防半目标道象到高价快乐 防半 飞客(头, 宫, ぼ, 宫,		
6xAIM-120D型先 2x1816.8 升 副由 2xAIM-9X型"响	进行理空空导弹 P31.4 着 驾动" 空空导			
<u>.</u>	Write .	ROH		

图 123 选择挂载界面



图 124 推演界面

# 3.5.5.2 添加卫星

点击添加卫星,弹出添加卫星界面。选择所选国家的所选卫星型号后,点击确 定,推演界面中出现卫星图案,代表添加成功。

	添加卫星		×
卫星列表	搜索卫星:	输入关键字…	Q,
<ul> <li>□ 中国</li> <li>□ 以色列</li> <li>□ 俄罗斯[1992 - ]</li> <li>□ 加拿大</li> <li>□ 印度</li> <li>□ 印度</li> <li>□ 哈萨克 [1992]</li> <li>□ 土耳其</li> <li>□ 生耳其</li> <li>□ 埃及</li> <li>□ 登内瑞拉</li> <li>□ 包基斯坦</li> <li>□ 巴基斯坦</li> <li>□ 平民</li> <li>□ 管本</li> <li>□ 沙特阿拉伯</li> <li>□ ジオ</li> </ul>			
所选卫星		Į	以消选择
		取消	

图 125 添加卫星

	添加卫星		×
卫星列表	搜索卫星:	输入关键字	Q,
<ul> <li>▶ □ 中国</li> <li>▼ ■ 以色列</li> <li>▶ ■ "地平线" 前</li> <li>▼ □ 俄罗斯[1992 -</li> <li>▶ □ Prognoz [US</li> <li>▶ 处女地-2型時</li> <li>▶ 天顶-8型成績</li> <li>▶ US-PU "宇記</li> <li>▶ US-KS型 "間</li> <li>▶ □ "琥珀" -4K</li> <li>▶ □ "琥珀" -4K</li> <li>▶ □ "琥珀" -155</li> <li>▶ □ 名子情报系统</li> </ul>	2学侦察卫星 ] S-KMO] 电子情报侦察卫星 象卫星 a"电子型海洋监视卫星 眼睛"导弹早期预警卫星 52M传输型成像侦察卫星[ (S1M传输型成像侦察卫星] 成像卫星["彗星"卫星] 和Selina-D卫星	"钴-M"] ["涅曼"]	
▶ □ Lotos-S电子 ▶ □ Bars-M地图	-仮祭卫星 测绘卫星[电光]		
当前选择3颗卫星			取消选择
Ofeq-5 Ofeq-7 Ofeq-9			
1	 确定	取消	

图 126 选择卫星



图 127 推演界面

#### 3.5.5.3 编辑飞机

点击编辑飞机,弹出编辑飞机界面,选择所选飞机,填写数量:1。在飞机停 靠设施列表中选择所选停靠设施。点击添加所选按键。停靠飞机列表中出现所添加 飞机,表示飞机添加成功。

		编辑飞机				
飞机停靠设施列表 9本体机场(1x 100-450m 购酒)	停靠飞机列表	「过烯条件 ■當地区: 全部 ▼ 中文瑞序 显示平台: 显示所有平台	▼ 搜索单元:		Q	□ 機糊匹配
		单元名称: 14E型"超级雄猫"战斗机 数 量: 1	添加听进			
		~\$tf\例表				
		序号 飞机	国家和地区	服役时间	退役时间	假想
		1 F-14E型"超级維猫"战斗机 美国 (海军), 2020, [AST-21型攻击机]	关国	2020	0	E
		2 F-14E型 "超级雄猫"战斗机 美国 (海军), 2014, [AST-21型攻击机]	美国	2014	0	
		3 F-14E型 "超级維猫" 战斗机 美国 (海军), 2016, [AST-21型攻击机]	美国			
		4 F-14E型 "超级塘猫"战斗机 美国 (海军), 2018, [AST-21型攻击机]	关国			
		5 F-7N 型"空中卫士"战斗机 伊朗 (空军), 1988	伊朗			
		6 G-4 型"超级海鸥"攻击机 缅甸 (空军), 1992, 12x	缅甸			
		7 K.2型"胜利者"加油机 英国 (英国皇家空军), 1975-1993	英国			
		8 MD-500MD型 "防御者" 直升机 韩国 (陆军), 1982, 50x	韩国			
		9 Merlin Mk.518型"灰背隼号"直升飞机[CH-101]日本(海军), 2017, 南极考察				
		10 Mk99A型"山猫"直升机 韩国 (海军), 2009, Mk100	韩国			
		11 UH-1B型 "休伊" 直升机 挪威 (陆军), 1964-1990, 贝尔 2048, 34x	挪威			
		12 卡-27PL型"蜗牛A"直升机 乌克兰[1992 - ] (海军), 1992, 12x				
		13 米-14PL型"烟雾A"反潜直升机 乌克兰[1992 -] (海军), 1992	乌克兰[1992 -]			
		14 米-17型"河马H"直升机 叙利亚 (陆军), 1987	叙利亚			
		15 米-24VP型 "離鹿F" 武装直升机 乌克兰[1992 -] (陆军), 1992, 3x	乌克兰[1992 -]			

图 128 编辑飞机界面



图 129 飞机停靠设施列表



#### 图 130 停靠飞机列表

## 3.5.5.4 编辑舰船

点击编辑舰船,弹出编辑舰船界面,选择所选舰船,点击添加所选。停靠舰船 列表中出现所选单位,则添加成功。

舰船停靠设施列表 靠筑结构(海军码头,船坞)	停靠舰船列表		: :: 显示所有平台 → 搜索单元: (0 ····································				
		<b>#</b> лжа		R7P			
		单元名和	5: 数量: 1				
			舰船列表				
		序号	名称	国家和地区	服役时间 退	退役时间	假
			P 1029 "贾拉拉特"级巡逻艇["拉尔卡纳"号]巴基斯坦 (海军), 2000, ex-P 1	巴基斯坦	2000		
			独岛级两栖攻击舰 韩国 (海军), 2008, 2x LSF 631 LCAC	韩国			
			"阿马特卡泽"号导弹驱逐舰 日本 (海军), 1974, 单个单元, 防空				
			"阿马特卡泽"号导弹驱逐舰 日本 (海军), 1983				
			"蟾蜍"  级坦克登陆舰 [Pr.775] 俄罗斯[1992 -] (海军), 1992	俄罗斯[1992 -]			
			"山云级"反潜艇驱逐舰DDK 113 日本 (海军), 1979, 腾出空间设备DASH (遥	日本			
			"太刀号" 导弹驱逐舰DDG 168[太刀级] 日本 (海军), 1986-2010	日本	1986		
			"永丰"号远洋扫雷舰[MWW50型猎雷舰] 中国台湾 (海军), 1995, 4x, 德国探索	中国台湾			
			"永丰"号远洋扫雷舰[MWW50型猎雷舰]中国台湾 (海军), 1998, 4x, 德国探索	中国台湾			
			272 *普拉斯基上将* 号导弹护卫舰(佩里级护卫舰) 波兰 (海军), 2008				
			471 Maga号导弹护卫艇[红星级导弹艇] 缅甸 (海军), 1996, 6x	缅甸			
			601 平岛级沿海扫雷舰[Pr.16] 日本 (海军), 2008, 1x S-10 遥控式水下潜航器				
			AOS 5201 "响"级音响测量舰(海关巡逻艇,监视拖曳声呐系统]日本(海军),1992	日本日			
			DD 101 "村雨号" 驱逐舰 日本 (海军), 2001				
			DD 101 "村雨号" 驱逐舰 日本 (海军), 2006				

图 131 编辑舰船

			编辑舰船				×				
戲船停靠设施列表	停靠肥船列表	过滤条(	+ 日示所有平台 - 線索単示:	) संस्थानक							
建筑结构(海军码头,船坞)	1 x P 1029 "贾拉拉特" 级巡逻艇["拉	a203.11.									
建筑结构(码头[特大型, 200-500m])		単元类型: 親船 ・ 国家地区: 全部 ・ □ 中文排序									
建筑结构(码头[特大型,200-500m])		单元名和	尔: 级巡逻艇["拉尔卡纳"号] 数量: 1	漆加所进							
			成和分列表								
		序号	名称	国家和地区	服役时间	退役时间	假想				
		1	P 1029 "贾拉拉特"级巡逻艇["拉尔卡纳"号] 巴基斯坦 (海军), 2000, ex-P 1	巴基斯坦	2000	0					
		2	独岛级两栖攻击舰 韩国 (海军), 2008, 2x LSF 631 LCAC	韩国	2008	0					
			"阿马特卡泽"号导弹驱逐舰 日本 (海军), 1974, 单个单元, 防空	日本							
			"阿马特卡泽"号导弹驱逐舰 日本 (海军), 1983								
			"蟾蜍"(级坦克登陆舰 [Pr.775] 俄罗斯[1992 - ] (海军), 1992	俄罗斯[1992 -]							
			"山云级"反潜艇驱逐舰DDK 113 日本 (海军), 1979, 腾出空间设备DASH (遥								
			"太刀号"导弹驱逐舰DDG 168(太刀级) 日本 (海军), 1986-2010								
			"永丰"号远洋扫雷舰[MWW50型猎雷舰] 中国台湾 (海军), 1995, 4x, 德国探索	中国台湾							
			"永丰"号远洋扫雷舰[MWW50型猎雷舰] 中国台湾 (海军), 1998, 4x, 德国探索	中国台湾							
			272 "普拉斯基上将"号导弹护卫舰[傅里级护卫舰] 波兰 (海军), 2008								
			471 Maga号导弹护卫艇(红星级导弹艇) 缅甸 (海军), 1996, 6x	缅甸							
			601 平岛级沿海扫雷舰[Pr.16] 日本 (海军), 2008, 1x S-10 遥控式水下潜航器		2008						
			AOS 5201 "响"级音响测量舰[海关巡逻艇,监视拖曳声呐系统] 日本 (海军), 1992	日本							
			DD 101 "村雨号" 驱逐舰 日本 (海军), 2001	日本							
			DD 101 "村雨号" 驱逐舰 日本 (海军), 2006								
	数量: 1 → 应用 删除										

图 132 选择界面

## 3.5.5.5 编辑货物

点击编辑货物,弹出编辑物资界面。点击所选物资和所选物资装载平台列表。 点击添加所选。在物资列表中出现所选物资。表示物资添加成功。

			编辑物资						
1								~	
物资装载半台列表:	物资列表:	单元名称:	."运输-竖起-发射-雷达车 添加数量:		添加听选	搜索物资:		O,	□ 模糊匹配
单实体机场 (1x 100-450m 跑道)	1x萨姆-13型"金花鼠"运输-竖起-发			物资列提	2				
建筑设施(港口起重机)		序号	名称	物资类	鲤	重量	面积	人员数	是否可空投
CVN 73 "乔治·华盛顿号"尼米兹级核动			M48自行式"小懈树"地空导弹[M730A2导弹]	中型货物(APC, Towe	d Arty, 巡航导弹)				
建筑结构(海军码头,船坞)			萨姆-13型 "金花鼠" 运输-竖起-发射-雷达车	中型货物(APC, Towe	d Arty, 巡航导弹)				
建筑结构(码头[特大型, 200-500m])			T-72式主战坦克	大型齿物 (坦克	TEL, Trailer)				
建筑结构(码头[特大型, 200-500m])			RB-70型 "瑞雷德 "Mk2 便携式防空导弹	人员 (班组, MANPA	(DS,反坦克导弹)				
单实体机场 (1x 100-450m 跑道)			萨姆-10B型地空导弹发射车	超大型货物 (IRBM	1 / ICBM TEL)				
建筑设施(港口起重机)			毒刺便携式防空导弹 [防空铁拳]	人员 (班组, MANPA	(DS,反坦克导弹)				
CVN 73 "乔治.华盛顿号"尼米兹级核动			RB-70型 "瑞雷德 "Mk1 便携式防空导弹	人员 (班组, MANPA	(DS,反坦克导弹)				
建筑结构(海军码头,船坞)			萨姆-17型"灰熊" 填装-发射车	大型货物 (坦克,	TEL, Trailer)				
建筑结构(码头[特大型, 200-500m])			T-64式主战坦克	大型货物 (坦克,	TEL, Trailer)				
建筑结构(码头[特大型, 200-500m])			RB-70型"火流星 * 便携式防空导弹	人员 (斑组, MANPA	(DS,反坦克导弹)				
			81毫米 迫击炮	人员 (斑组, MANPA	(DS,反坦克导弹)				
			道尔-15b地空导弹排(护手套)	小型货物 (车辆, AAA 札	这,高等级中程				
			萨姆-11 运输-竖起-发射-雷达车	大型货物 (坦克)	TEL, Trailer)				
			萨姆-11 填装-发射车	大型货物 (坦克,	TEL, Trailer)				
			豹2主战坦克	大型货物 (坦克,	TEL, Trailer)				
			雷达车 (AN/MPQ-53相控阵雷达)	大型货物 (坦克,	TEL, Trailer)				
			"凯旋"地空导弹营 (萨姆-20b, 滴水嘴)发射车	超大型货物 (IRBM	1 / ICBM TEL)				
			雷达车(AN/MPQ-65相控阵雷达)	大型货物 (坦克,	TEL, Trailer)				
			山姆-2型-山姆 [91型] 便携式防空导弹	人员 (班组, MANPA	(DS,反坦克导弹)				
			豹1A4主战坦克	大型货物 (坦克,	TEL, Trailer)				
			萨姆-6a型 " 根弗 "运输-竖起-发射车	大型货物 (坦克	TEL, Trailer)				
	1 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				1/24				
	the state of the s				100 10				

图 133 编辑物资界面

			编辑物资						×
~物资蜈蚣平台列表:	物资列表:	单元名称:	1"地空导弹[M730A2导弹] 添加数量:		搜索物资:		Q	□ 模糊匹配	
单实体机场 (1x 100-450m 跑道)	1xM48自行式"小懈树"地空导弹[M73	-	L-1L	· 物资列表			1.0**		
		序号		物资类型	重量	面积	人员数	是否可空投	
2011年73 2月日・伊里田を当 1日本図の((20)		1		中型货物(APC, Towed Arty, 巡航导弹)	13.00	16.00	2		_
			1994-15史 玉化蔵、四朝-並起-反射-曲凶牛	中型货物(APC, Towed Arty, 巡航导弹)	12.30	19.00			
運動時間(時失[存大型, 200-500m])				大型货物 (坦克, TEL, Trailer)	41.00	27.00			
運軌结构(码头(符大型, 200-500m))			RB-70型。 講習德 Mk2 使病式防空等弹	人员 (斑组, MANPADS, 反坦克导弹)	0.00	0.00			
			萨姆-108型地空导弹发射车	超大型货物 (IRBM / ICBM TEL)	50.00	42.00			
			毒刺便携式防空将弹 [防空铁室]	人员 (班组, MANPADS, 反坦克导弹)		0.00			
			RB-70型。 瑞爾德 " Mk1 使携式防空导弹	人员 (班组, MANPADS, 反坦克导弹)					
			萨姆-17型"灰熊" 填装-发射车	大型货物 (坦克, TEL, Trailer)					
			T-64式主战坦克	大型货物 (坦克, TEL, Trailer)					
			RB-70型"火流星"便携式防空导弹	人员 (班组, MANPADS, 反坦克导弹)					
			81毫米 迫击炮	人员 (斑组, MANPADS, 反坦克导弹)					
			道尔-15b地空导弹排(护手套)	小型货物 (车辆, AAA 枪支, 高等级中程					
			萨姆-11 运输-竖起-发射-雷达车	大型货物 (坦克, TEL, Trailer)					
			萨姆-11 墳装-发射车	大型货物 (坦克, TEL, Trailer)					
			豹2主战坦克	大型货物 (坦克, TEL, Trailer)					
			雷达车 (AN/MPQ-53相控阵雷达)	大型货物 (坦克, TEL, Trailer)					
			"凯旋"地空导弹营 (萨姆-20b,滴水嘴)发射车	超大型货物 (IRBM / ICBM TEL)					
			雷达车(AN/MPQ-65相控阵雷达)	大型货物 (坦克 TEL Trailer)	20.00	35.00			
			山姆-2型-山姆 [91型] 便携式防空导弹	人员 (班组. MANPADS. 反坦克导弹)					
			豹1A4主战坦克	大型告物 (坦克 TEL Trailer)	42.00	30.00	4		
			萨姆-6a型 "根弗 "运输-竖起-发射车	大型货物 (坦克, TEL, Trailer)		30.00			
	数量: 1 花 应用 删除								

图 134 选择界面

### 3.5.5.6 复制单元

点击选中所需要复制的单元,点击复制单元,在地图上选择所添加位置,地图 出现复制单元图案,则表示复制单元成功。



图 135 推演界面



图 136 推演界面

## 3.5.5.7 移动单元

点击选中所需要移动的单元,点击移动单元,在地图上选择所移动的目的位置, 地图出现移动后的单元图案,则表示移动单元成功。



图 137 推演界面



图 138 推演界面

## 3.5.5.8 删除单元

点击选中所需要删除的单元,点击删除单元,地图上原单元图案消失,则表示 删除单元成功。



图 139 推演界面



图 140 推演界面

## 3.5.5.9 单元设置

选择所要设置的单元,点击单元设置,弹出单元设置界面。

			单元	设置			×
1							
	当前单元: F-	14E型 "超级故	<b>封</b> 猫"战	纠机			
	设置熟练度:	新手		飞行时间:	<mark>00</mark> :0	00:00	
	🗌 是否自动被	深则					

#### 图 141 单元设置界面

#### 3.5.5.10 位置调整

点击单元位置调整,弹出单元位置调整界面。选择所选单元,修改单元参数, 点击应用。在消息输出显示成功。
图 142 单元位置调整界面







图 144 单元位置调整界面

			消息输出	4	×
1	关键事件	情报消息	装备战损	武器消耗	
	ackbird #8的位置到经	8度:150,纬度:50成	功!		

#### 图 145 消息输出界面

### 3.5.5.11 油量调整

选择所选单元,点击油量调整,弹出单元油量调整界面。输入调整容量,点击 应用。在单元信息中可以查看燃油量。

单元派	由量调整	×
2		
单元动力装置列表	动力设置	
油箱1	动力类型: 航空燃油	
	动力容量: 9000.00	升
	当前容量: 5000	Ĥ
	调整容量: 5000	升
	📄 自动调整油量	
	应用	
<u> </u>		

图 146 单元油量调整界面

## 3.5.6 脚本控制

脚本控制功能主要是直接通过输入 lua 脚本语句,进行想定相关的编辑工作,如下图所示。

-		ALCONE AND DRAW THE
	しいの脚本は今日	~
100		
1		
2		
8		
8		
12		
2		
d.		
	法行 市場出意日中最示論入脚本	法除输出
		1H3 Horings CC1
2		
9		
3		
8		
8		
5		
83 I I I		
1		
14 8		



## 3.5.7 事件编辑

点击事件编辑,弹出事件编辑,选择(单元被摧毁),点击新建触发器。选择 (得分),点击新建动作。点击新建事件。在消息输出中显示新建事件成功。

				事件编辑				
事件	触发器	条件	动作	特殊动作	F			
序号		描述	j.	可重复	激活状态	概率(%)	显示	
1	F/A-18A+型	"大黄蜂"战斗机		5	2	100		
2	PLA-971 "阿	]库拉" I[Shchuka-B].	🗹	Ŀ	4	100	<b>V</b>	
	PLARK-949	"奥斯卡级"  巡航导弹	<b>≇</b> ⊻		4	100	~	
4	Pr.1164 Atla	nt "乌斯季诺夫元帅.			4	100	<u>~</u>	
	单实体机场 (4	ŧx 4000m+ 跑道)	$\checkmark$	k	4	100	$\checkmark$	
	地堡(大型指挥	〕中心)	$\checkmark$	Ŀ	4	100	<b>∠</b>	
	苏-30型战斗	9 <b>1.</b>	$\checkmark$	L.	4	100	$\checkmark$	
8	弗吉尼亚级核	动力攻击型潜艇	$\checkmark$		2	100	<u>~</u>	
	苏-35S型 "赵	毀側卫" 战斗机	$\checkmark$	k	4	100	<u>~</u>	
10	PL-877 "基洲	各"级常规潜艇	$\checkmark$	S	2	100	<u>~</u>	
11	图-214R型侦	察机	$\checkmark$	L	4	100	$\checkmark$	
12	EA-18G型 "	咆哮者'电子攻击机被	🗹			100	~	
13	CVN 76 "重	根号"尼米兹级航空日	∄ ☑			100	~	
新建事件				复制选定		编辑选定	删除选定	



					事件编辑		*	×	
-									
	事件	触发器	条件	动作	特殊动作				
	序号				描述				
1	1			EA-	-18G型 '咆哮者' 电-	子攻击机			
				MH-6	60R型"海鹰"反潜作	战机被摧毁		1	
			苏-30型战斗机 被摧毁						
	4		PLARK-949 "奥斯卡级" I巡航导弹核潜艇[Granit]						
			地堡(大型指挥中心)被摧毁						
			建筑设施(前方作战基地)被摧毁						
				S-400	地空导弹营(萨姆-21	1A) 被摧毁			
				CVN 76	"里根号"尼米兹级加	抗空母舰被摧毁			
				Pr.9	56A型现代级导弹驱逐	卵被摧毁			
	10		图-214R型侦察机被摧毁						
	11		CG 47 "提康德罗加号"提康德罗加级巡洋舰被摧毁						
	12		弗吉尼亚级核动力攻击型潜艇被摧毁						
	13			МРК "⇔	拍"级导弹拍刀即IPr	2038 01被摧毁			
	新建触发	X		•	复制选定	编辑选定	删除选定		

图 149 事件编辑界面(触发器)

				事件编辑			×
事件	触发器	条件	动作	特殊动作			
序号				描述			
15		宙还 (Voronezh-VP) 被推毁					
16		米格-29KUB型"支点D"战斗机					
17		苏-35S型"超级侧卫"战斗机 被摧毁					
18		BPK "无畏号" II大型导弹驱逐舰 [PR.1155.1 Fregat-M]被摧毁					
19		PLA-971 "阿库拉" I[Shchuka-B]核潜艇被摧毁					
20		PL-877 "基洛" 级常规潜艇被摧毁					
21		A-50 型"支柱A"预警机					
22		阿利伯克级导弹驱逐舰被摧毁					
23		E-2D型"先进鹰眼"舰载预警机 被摧毁					
24		Pr.1164 Atlant "乌斯季诺夫元帅号" 导弹巡洋舰被摧毁					
25		F/A-18A+型"大黄蜂"战斗机被摧毁					
26		F-35C型"闪电II"战斗机被摧毁					
27		"阿利伯克"级导弹驱逐舰被摧毁					
新建触发	器 单	元被摧毁		复制选定	编辑选定	删除选定	



	新建触发器		×
描述・「注手」			
加心, 澳小一			
触发器设置: 单元被摧毁			
目标阵营:	蓝方	•	
目标类型:	飞机	•	
目标分类:	F-35C型"闪电II"战斗机	•	
特定单元:	Blackbird #8	•	
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		

图 151 新建触发器界面

 an Seraharan a			耳	軒编辑			×
事件	触发器	条件	动作	特殊动作			
序号				描述			
1			CVN 76	"里根号"尼米兹级射	这母舰被摧毁		•
2		苏-30型战斗机 被摧毁					
		单实体机场 (4x 4000m + 跑道)被毁伤					
4		A-50 型"支柱A" 预警机 被摧毁					
	建筑设施(前方作战基地)被摧毁						
	苏-30型战斗机 被摧毁						
	BPK "无畏号" II大型导弹驱逐舰 [PR.1155.1 Fregat-M]被摧毁						
8		阿利伯克级导弹驱逐舰被摧毁					
9		EA-18G" 咆哮者 "电子攻击机被摧毁					
10		PLA-971 "阿库拉" I[Shchuka-B]核潜艇被摧毁					
11		米格-29KUB型"支点D"战斗机被摧毁					
12		阿利伯克级导弹驱逐舰被摧毁					
13			F-2D型	!"失讲鹰眼" 舰载箭	堅机被摧毁		ļ.
新建动作				复制选定	编辑选定	删除选定	



			Ę	事件编辑			×	
事件	触发	器条件。	动作	特殊动作				
序号				描述				
		CVN 76 "里根号"尼米兹级航空母舰被摧毁						
2				苏-30型战斗机 被捕	業設			
		单实体机场 (4x 4000m+ 跑道) 被毁伤						
4			A-5	50 型"支柱A"预警机	1. 被摧毁			
		建筑设施(前方作战基地)被摧毁						
		苏-30型战斗机 被摧毁						
7		BPK "无畏号" II大型导弹驱逐舰 [PR.1155.1 Fregat-M]被摧毁						
8		阿利伯克级导弹驱逐舰被摧毁						
		EA-18G"咆哮者"电子攻击机被摧毁						
10		PLA-971 "阿库拉" I[Shchuka-B]核潜艇被摧毁						
11		米格-29KUB型"支点D"战斗机 被摧毁						
12		阿利伯克级导弹驱逐舰被摧毁						
13		F-20型"牛井度眼" 即载初塔和海港部						
新建		得分	-	复制选定	编辑选定	删除选定		

图 153 事件编辑界面(动作)

图 156 泊思输出界
-------------

* <del>*</del>	<b>東</b> 州武功
便小—	<b>手作成</b> 切

油座:				
🗆 事件可重复	☑ 激活状态	☑ 事件显示在日志中	发生概率	100 :
触发器				
序号		描述	Ĕ	
添加触发器			编辑触发器	器 删除选定
条件				
序号		描述	<u>Ř</u>	
添加条件		•	编辑条件	删除选定
动作			K.	
序号		描记	<u>F</u>	
法加制作		-	· 伯姆韦/ 伯姆韦/ 伯	聖念法中
106/JLWJ1 F			anti-daport i -	NEIKTALIAE
		确定    取消		
	冬	155 事件编辑	辑界面	

图 154 动作编辑界面

事件编辑

200 march 1				쾨	作编辑		×
2							_
	描述:	演示—					
	动作设置:	评分					
			推演方	蓝方			
			变化评分	-20		(负号为碱)	
				确定			
				确定			

# 3.5.8 综合编辑

	•					
点击综合编辑,	弹出线	宗合编辑	<b></b> 昇面。	可以修改	复杂度、团	国难度等条件
			综合	编辑		×
1						
想定时间				评分		· · · · · · · · · · · · · · · ·
复杂度:	1 :	困难度:	1 🕴	胜/败阀值		
2000/1/1		2000/1/1		完败	0	<b>(</b>
				重大失败:		
0:00:00		0:00:00		较小失败:		
发生地点:	开始时间	发生地点:	结束时间	] 平均数值:		
				较小胜利:	100	
于气设器				重大胜利:		
				胜利:	0	1
平均温度 -50度		50度	均温度: 15度			
降雨量  无雨	I.	大暴雨	琒水量: 0mm	其他设置		
天空晴朗		密云密布	云层厚度: 0%	□ 详细的枪支射:	5控制 🗌 空军/海军基地	的无限弹匣 🔽 飞机损坏
风/海况 风平浪	₿ <mark>.</mark>	飓风	风力级别:0级		言 🗹 地型美型的影响	■ □ 通信中断
				一週日初		

图 157 综合编辑界面

# 3.6 右键菜单

# 3.6.1 打击规划

选择单元,右键点击单元,点击打击规划。

a) 攻击目标-自动

鼠标变成手指状,点击所攻击目标。

F-1作号帮E	靜物譜級	"描		40
一丁二丁士	规划	•	攻击目标-自动	F1
反潜	作战	•	接管目标-手动	Shift+F1
「「「「「「「「」」 航线	设置		方位发射 (BOL)	Ctrl+F1
武器	详情	F8	敷设箔条-单次爆破	
电磁	管控	F9	敷设箔条-多次爆破	
油门	高度	F2	放弃目标	
系统	损毁	F10	放弃所有目标	Ctrl+E
返航	设置			
途中	补给			
快速	周转			
分组	业务			
任务	分配			
条令	设置	F12		
距离	方位			
想定	编辑			
数据	直看	Q		
命重 。	名	R		

图 158 自动攻击

b)攻击目标-手动

鼠标变成手指状,点击所攻击目标,弹出武器分配界面。选择所用弹药,分配 武器方案。点击下发方案。

	武器分配			
攻击单元列表	攻击单元武器列表			当前所选攻击单元打击目标方案列表
F-14E型"超级雄猫"战斗机	iii 战斗机 武器名称		所选目标	所有目标
	20毫米/85 M61A1 "火神" 机载航炮 [100 发备弹]			
	弹药总量: 7			
	分配数量: 0			
	自动开业:不能自动开业、目标提出武器时候			
	<ul> <li>イモン「アレーズ」</li> <li>毎次不制发却所有武器・最大射程武器发射、飞机・第四代</li> <li>授、权: 総判机攻击(敏速性)通用: 4.0 ~ 4.9] (F-14、F-15、 F-16、MiG-29、Su-27)</li> </ul>		r i	
	手动开火: 目标超出武器射程:7			
	AIM-120D型先进中程空空导弹 P3I.4	6(0)/6		
	弹药总量: 6		→ 予射 全量	下发方案 弹道规划 清除弹道 取消方案
添加武器 移除武器 发射授权	分配数量: 0		(	打击当前所选目标攻击单元方案列表
打击目标列表	不能自动开火,武器不能攻击这个目标5秒 (OODA/循环 自动开火: 限制)		所选武器	所有武器
F-14E型"超级雄猫"战斗机#1	状 态: 严谨开火			
	2x 枚 每次齐射.最大射程武器发射.飞机.第四代战斗 授 权: 机/攻击(敏捷性/通用: 4.0~4.9] (F-14、F-15、F-16、 MiG-29、Su-27)			
	手动开火: 武器不能攻击这个目标5秒 (OODA/循环限制):6			
	AIM-9X型"响尾蛇"空空导弹			
	弹药总量: 2			
	分配数量: 0			
	自动开火: 不能自动开火, 目标超出武器射程			
	状态: 严谨开火			
莽加目标 · 移牀目标	1x 枚 每次齐射. 最大射程武器发射. 飞机-第四代战斗 授 权: 机/攻击(敏强性/通用: 4.0~4.9] (F-14, F-15, F-16, MiG-29, Su-27)		齐射 全星	下发方案 弹道规划 清除弹道 取消方案

图 159 武器分配界面



图 160 武器分配界面



#### 图 161 武器分配界面

### 3.6.2 航线规划

右键选择单元,选择航线规划菜单项。



图 162 航线规划



图 163 在地图上选择路径



图 164 航线规划界面可以查看每个参考点经纬度

- 3.6.3 弹药仓库
- 3.6.4 武器详情

选择单元,右键点击单元,点击武器详情。弹出武器界面。

	武器 - F-14E型 "超级雄猫"战斗机									
· 挂载(点击查看信息)	类型/数量	开火时间		状态						
▼ 20毫米/85 M61A1 "火神"式航空机关炮 [675发备弹] (7/7) 20毫米/85 M61A1 "火神"机载航炮 [10	(7/7) 火炮	准备	正常运转							
▼ AN/ALE-47反制布撒器 x 2 [60发子弹] (30/30) 通用型投掷式诱饵 [RT-1489/ALE] 有	(40/30) 诱饵 (一次性)	准备	正常运转							
【10/10】通相2(方+ 折水電 芥類] 3× 運参師。単方品] ▼ LAU-138型干扰物投放器/一对[320 逆道] (40/40)通用意意 芥類[8×運药桶] ▼ 挂载: AIM-120A型先进中程空对空导弹,重型米格机 (6/6)AIM-1200型先进中程空空导弹, 13.4 (2/2)AIM-9X型 "响尾轮" 空空导弹 (2/2)1816.8 升 副油箱	(40/40) (40/40) (近何(-次性) (10/6) 制导武器 制导武器 副油箱(可抛弃)	准备	正常运转							
滚加武器 删除武器 流加挂架	移除挂架			武器 30 夏	īờ					

图 165 武器界面

## 3.6.5 电磁管控

选择单元,右键点击单元,点击电磁管控。弹出电磁管控界面。

#### 电磁管控 - F-14E型 "超级雄猫" 战斗机

#### ☑ 单元遵守电磁管控(禁用手动传感器控制)

快速选择: 🗌 雷达 🗌 声纳	🗌 进攻性电子对抗		
传感器	传感器类型	是否开机	状态
AN/APG-71(V)型脉冲多音勒	雷达		关闭
AN/AXX-1型电视摄像装置	光学传感器		正常
AN/AAS-42(V)型红外搜索与	红外传感器		正常
AN/ALR-67(V)2型雷达告警接	ESM (电子支援测量)		正常
AN/ALQ-165型机载自卫干扰机	ECM (电子对抗)		关闭
人眼	光学传感器		正常

#### 图 166 电磁管控界面

# 3.6.6 油门高度

选择单元,右键点击单元,点击油门高度。弹出油门及高度界面。

油门	1		
速度设置			公里/小时
期望速度:	648.2	公里/小时	
当前速度:	648.2	公里/小时	
0公里	1/小时		1703公里/小时
高度/深度	5 76		
高度设置:			*
期望高度:	10000	ж	
当前高度:	10000		
0米	-		13716米
🗌 地形跟	踪(地面以	上)	

### 图 167 油门及高度界面

# 3.6.7 系统损毁

### 选择单元,右键点击单元,点击系统损毁。弹出系统损毁界面。

系统损毁 - F-	14E型"超级雄猫"战斗机 ×
/ 损毁:0	
名称	状态
<ul> <li></li></ul>	正常运转 正常运转 正常运转 正常运转 正常运转 正常运转 正常运转 正常运转

#### 图 168 系统损毁界面

## 3.6.8 空中行动

选择单元,右键点击,点击空中行动,弹出空中行动界面,选择对应飞机进行 单独行动。所选飞机的状态变成起飞。



图 169 推演界面

			空	中行动 - CVN	76 "里根号	"尼米兹级航空母	舰					
飞机状态	航空设施											
飞机(点击获取信	息) 状	态 伯	务		装载		准备	时间 悦	中速周转	挂	载ID	
8x F-35C型 "闪电II"	战斗机		- A				A CONTRACTOR OF THE OWNER OF THE			1		•
Blackbird #8						羽部挂载 (标准空战巡逻						
F-35C型 "闪电II"	战斗 停在飞行	甲板上	AIM-	120A型先进中程	空对空导弹,仅内	羽部挂載 (标准空战巡逻	B) 准备			10098		
F-35C型"闪电II"	战斗 停在飞行	甲板上	AIM-	120A型先进中程	空对空导弹,仅内	商建载 (标准空战巡逻	町 (古名) (古名)			10098		
Blackbird #5	停在飞行	甲板上	AIM-	120A型先进中程	空对空导弹,仅内	可部挂载 (标准空战巡逻	B) 准备			10098		
F-35C型"闪电II"	战斗 停在飞行	甲板上	AIM-	120A型先进中程	空对空导弹,仅内	商排主载 (标准空战巡逻	どう 准备			10098		
F-35C型 "闪电II"	战斗 停在飞行	甲板上	AIM-	120A型先进中程	空对空导弹,仅内	)部挂载 (标准空战巡逻	町 おんし とうしん しょうしん ぎんしん しんしん しんしん しんしん むしんしん むしんしん しんしん			10098		
Blackbird #7	停在飞行	甲板上	AIM-	120A型先进中程	空对空导弹,仅内	部挂载 (标准空战巡逻	別 准备			10098		
Blackbird #6	停在飞行	甲板上	AIM-	120A型先进中程	空对空导弹,仅内	引部挂载 (标准空战巡逻	g) 准备			10098		
后动厌迷同时 重载方案:								<u>v</u>				
可挂载武	)器(点击查看详(	青)	ī	t器类型ID		可用武器数[弹	药库]	Ē	J用武器数	如弹药库+飞	机]	
4X AIM-120D型先进	中程空空导弹 P31.4	4										
单独行动 编	组行动 出	动准备	中止行动	条令	分配到任何	इः 🗸	设置准备时间	] 重命		移除	物资装卸	

图 170 空中行动界面

			空中行动 - CVN 76 "里村	很号"尼米兹级航空母	9舰			
飞机状态	航空设施							
飞机(点击获取信息)	状态	任务	装	载	准备时	间 快速周	转 挂载	ζID
• 8x F-35C型"闪电II"战斗	机							
Blackbird #8	起飞	A	MM-120A型先进中程空对空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)	逻) 1分20秒	12	10098	
F-35C型"闪电II"战斗	停在飞行甲板上	A	IM-120A型先进中程空对空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)	逻) 准备		10098	
F-35C型"闪电II"战斗	停在飞行甲板上	A	IM-120A型先进中程空对空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)	逻) 准备		10098	
Blackbird #5	停在飞行甲板上	A	IM-120A型先进中程空对空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)	逻) 准备		10098	
F-35C型"闪电II"战斗	停在飞行甲板上	A	IM-120A型先进中程空对空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)	逻) 准备		10098	
F-35C型"闪电II"战斗	停在飞行甲板上	A	IM-120A型先进中程空对空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)	逻) 准备		10098	
Blackbird #7	停在飞行甲板上	A	IM-120A型先进中程空对空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)			10098	
Blackbird #6	停在飞行甲板上	A	IIM-120A型先进中程空灯空导弹	, 仅内部挂载 (标准空战巡)	逻) /准备		10098	
可挂载武器()	点击查看详情)		武器类型ID	可用武器数[]]	单药库]	可用武	器数[弹药库+飞机	IJ
4X_AIM-120D型先进中程	空导弹 P3I.4		51	0			52	

### 图 171 空中行动界面

# 3.6.9 船只码头

选择单元,点击船只码头,弹出码头船舶界面,选择单独行动。推演一段时间 后,消息输出弹出船舶离开码头。

		码头船舶			×
/ 船只状态	停靠设施				
船只(点击查看详请)	损伤(点击查看详请)	武器(点击查看详请)	弹仓(点击查看详请)	燃料	任
▼ 1x 独岛级两栖攻击舰					
独岛级两栖攻击舰	没有结构性毁伤	<u> </u>	到安远路: 21/21 非制导武器: 10/10 其他: 40/40	100%	
单独行动 编组行动 中止行动 务	条令 分配到任务:	▼ 物资装卸			
5					

图 172 推演码头船舶界面

23-05-24 11:47:57.620: 独岛级两栖攻击舰 离开 建筑结构(码头[特大型, 200-500m]) 正在等待命令。

#### 图 173 消息输出界面

## 3.6.10 返航设置

选择单元,右键点击单元,点击返航设置,出现返回基地、选择基地、取消返 航三个选项。点击返回基地,在消息输出中出现所选飞机返回基地命令发送成功; 点击选择基地,弹出选择新基地界面,点击所选新基地,点击确认。在消息输出中 出现所选飞机新基地成功;点击取消返航,在消息输出中出现所选飞机取消返航命 令发送成功。



图 174 任务栏

- 23-07-08 07:30:00.000: F-14E型"超级雄猫"战斗机 (F-14E型"超级雄猫"战斗机) 正在返回基地 (CVN 73"乔治.华盛 顿号"尼米兹级核动力航母)
  - 图 175 消息输出

		选择新基地	<
1		可停靠基地列表	
	单实体机场 (1x 1401-2000m 跑道)		
A REAL FOR			
Files messes			
1000			
	 海守	—————————————————————————————————————	
	WHAE		

图 176 选择新基地界面



图 177 消息输出

## 3.6.11 途中补给

选择单元,右键点击单元,点击途中补给。选择自动补给邮轮。在推演一段时间后,在消息输出中显示自动加油补给成功。

Date 200	actor	
打击规划		<b>子</b> 确 巛 洋 舠
航线设置		TITAL
武器详情	F8	and the second second
电磁管控	F9	
油门高度	F2	55.1 Fregat-MI
系统损毁	F10	Section 1
返航设置		
途中补给	۲	自动选择油轮
快速周转		手动选择供应者
分组业务		从任务中选择油轮
任务分配		
条令设置	F12	
距离方位		
想定编辑		
数据查看	Q	

图 178 推演界面

图-214R型侦察机 #2自动加油补给成功!

#### 图 179 消息输出

### 3.6.12 分组业务

选择单元,右键点击单元,点击分组业务。

a)将选定的单元分组。

出现手势图案,点击所选单元后点击左键,弹出是否结束编组操作。点击是。 在作战编成中显示单元编组。



图 180 任务栏

提示	×
, 是否结束选取编组实 体?	Ň
是否	

图 181 提示框

	作	战编成	
搜索:			
类型	编组	任务	情报
▼ Fli	ght 45		
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
🔻 Fli	ght 49	1.5976	
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
▼ Fli	ght 51		
	- 单实体机场	i (1x 1401	-2000m 跑
	F-14E型	"招级雄猫"	战斗机

图 182 作战编成界面

b) 分离编组单元

使所选单元脱离编组。在作战编成中,所选单元编组中减少了所选单元,则表 示分离编组单元成功。

•	Flight 45		
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机
•	Flight 49		
	F-14E型	"超级雄猫"	战斗机

图 183 作战编成

c) 单元分离出编组

使所选单元脱离编组。在作战编成中,所选单元不在之前编组中,则表示单元 脱离编组。



图 184 推演界面

d) 单元添加到编组单元

弹出选择编组界面,选择所选编组,点击确定。在作战编成中所选编组中的单 元出现所选单元。

	选择	扁组	×
	编组列	问表	
Flight 38			
确定	È -	取消	
	Flight 38	选择 编组 Flight 38	选择编组 编组列表 Flight 38

图 185 选择编组界面

e)队形编辑器

弹出队形编辑器界面。

队形编辑器		×
当前编组: Flight 38	重命名	ſ
F-14E型"超级雄猫"战斗机		
[领队]- F-14E型"超级雄猫"战斗机		
设置领队 设置阵位(相对方位) 设置阵位(固定方位)		
8		

图 186 队形编辑器界面

## 3.6.13 任务分配

a)选择单元,右键点击单元,点击任务分配。选择任务分配,弹出选择任务 界面。选择所选任务。在消息输出中弹出对应消息。分配任务成功。



图 187 选择任务界面



b)选择单元,右键点击单元,点击任务分配。点击取消任务。在消息输出中 弹出对应消息。取消任务成功。

F-14E型"超级雄猫"战斗机在执行的任务成功!

#### 图 189 消息输出

## 3.6.14 条令设置

选择单元,右键点击单元,点击条令设置。弹出条令设置界面。

-		条	令设置 - 针对作战单元: F-14E	型"超级雄猫"战斗机	
总体	电磁管控设置	武器使用规则	撤退与重新部署		
战略武器运用 (	更用复选框,设置祭令是否允 	洴瘍 <b>撮</b>		空中作战行动	
使用核武器	与上级一致:不授权-	禁止使用核武 🔻		空战节奏	与上级一致:高强度出动
交战规则				快速出动	与上级一致:否 🔹
武器控制状态, 对空	与上级一致: 谨慎开ソ	と-只有查证为 ▼		燃油状态,预先规划	与上级一致:达到计划储备燃油状; 🗸
武器控制状态,对海	与上级一致: 谨慎开メ	<-只有查证为 ▼		燃油状态-返航	与上级一致:是,当飞机编队中第- 🔻
武器控制状态,对潜	与上级一致: 谨慎开火	化-只有查证为 ▼		武器状态,预先规划	与上级一致:使用挂载设置 ▼
武器控制状态,对地	与上级一致: 谨慎开火	と-只有查证为 ▼		武器状态-返航	与上级一致:是,当飞行编队中最;▼
攻击时忽略计划航线	是			空对地扫射 (航炮)	与上级一致:否
接战模糊位置目标	与上级一致: 悲观决策	ŧ 🗸		抛弃弹药	与上级一致:否
接战临机出现目标	与上级一致: 否 (只与	5任务相关的Ⅰ▼		反舰作战行动	
电磁管控				以反舰模式使用舰空导弹	与上级一致:否
受攻击时忽略电磁管控	与上级一致:是			与目标保持距离	与上级一致:是 🔹 👻
杂项				反潜作战行动	
鱼雷使用动力航程	与上级一致:实际航程	፤ ▼		规避搜索	与上级一致:否
自动规避	与上级一致:是			控测到威胁进行下潜	与上级一致:是,当电子侦察措施i 🔻
加油/补给	与上级一致:允许			出航/阵位充电电池剩余	与上级一致:当电池剩60%电量 🔹
对所选单元进行加油/补给	与上级一致:选择最近	主的加油机 🗸		进攻/防御充电电池剩余	与上级一致:当电池剩10%电量 🔻
对盟军单元进行加油/补给	与上级一致:是			使用AIP推进技术	与上级一致:是,当参与进攻与防制、
				吊放声纳	与上级一致: 在盘旋于46米高度时  ▼

#### 图 190 条令设置界面

## 3.6.15 距离方位

选择单元,右键点击单元,点击距离方位。在界面中出现十字标,点击所选位 置,出现距离等消息。



图 191 推演界面

### 3.6.16 数据查看

选择单元,右键点击单元,点击数据查看。弹出实体相关信息查看界面。



图 192 实体相关信息查看界面

### 3.6.17 重命名

选择单元,右键点击单元,点击重命名。弹出重命名界面。输入名字,点击确认。在参数界面显示出所改名字。\_\_\_\_\_

	重命名单元	×
, 修改单元名称		
F-14E型	"超级雄猫"战斗机	

图 193 重命名界面

	重命名单元	×
/修改单注	元名称:	
F-14	4E型演示— 	

图 194 重命名界面



图 195 参数界面

### 3.7 推演控制

推演控制功能主要通过推演界面中下方的扇形菜单实现,从左至右依次航线编辑,推演方切换,视角复位,显示设置,视角追踪,导调控制和时间显示。

### 3.7.1 推演方切换

推演方切换可以进行红方, 蓝方和导演席三方席位的切换, 但是该功能仅限于 创建或加入房间时选择到导演方进入。

红蓝双方席位可以看到本方所有单位和已经侦察确定的敌方单位,导演席位则 可以看到红蓝双方的所有单位和部署。



图 196 推演方切换



图 197 开启导演视角

## 3.7.2 视角复位

视角复位功能可以将地图视角迅速复位到作战推演的全局视角,方便推演方 进行控制和操作部署。



图 198 视角复位

### 3.7.3 显示设置

显示设置可以调整单位探测范围,任务区域,航线,导弹轨迹等的颜色,推演 方可以根据个人喜好进行设置,便于区分单位的操作。



图 199 显示设置



图 200 显示设置界面

# 3.7.4 视角追踪

视角追踪功能是基于某一单位进行的,可以显示该单位的具体模型和卫星图像 位置。



图 201 视角追踪卫星



图 202 卫星视角

# 3.7.5 导调控制

导调控制是基于推演的关键,可以控制推演的启动与停止,还可以控制推演倍速。



图 203 导调控制



图 204 导调倍数显示

3.7.6 时间显示

时间显示功能可以显示推演时间和持续时间。



图 205 时间显示