Рекомендации по подключению и настройке терминалов GALILEOSKY 7 и расходомера топлива DFM CAN

1. Подключение расходомера топлива DFM CAN:

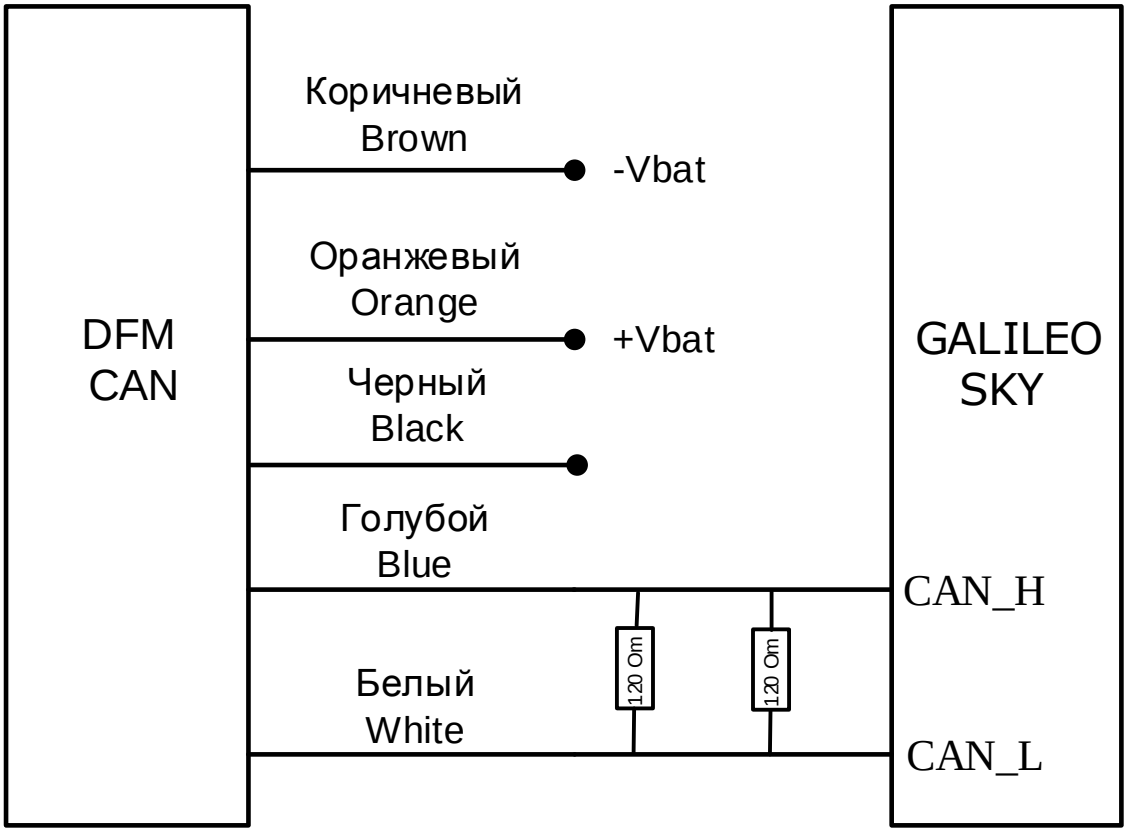
1.1. голубой провод (CAN H) DFM CAN подключить на вход CAN H разъёма терминала GALILEOSKY;

1.2. белый провод (CAN L) DFM CAN подключить на вход CAN L разъёма терминала GALILEOSKY;

1.3. коричневый провод (масса) DFM CAN подключить на минус источника питания;

1.4. оранжевый провод (питание) DFM CAN подключить на плюс источника питания;

2. Схема подключения:



3. Настройка DFM CAN

3.1. Настройка DFM CAN в сервисной программе ServiceS6 DFM 1.15
Для передачи данных с расходомера топлива необходимо произвести настройки (Рис. 1):

- назначить датчику адрес в шине (111-118);
- установить скорость обмена в CAN шине 250 Кбит/с.;
- настроить границы режимов.

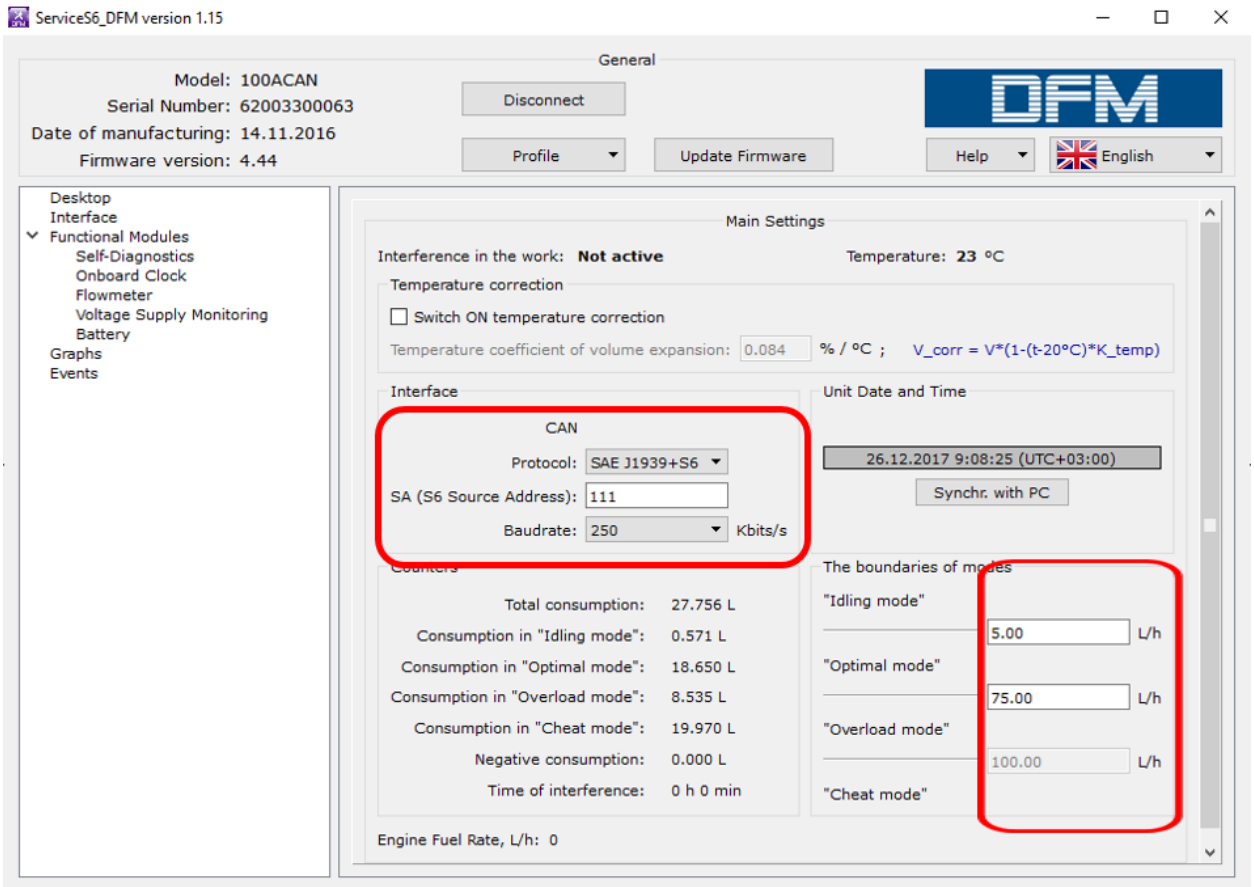


Рисунок 1

При подключении двух датчиков в одну CAN шину, адреса датчиков должны быть разными.

4. Настройка CAN входа терминала GALILEOSKY 7 в сервисной программе Configurator 4.16.6

4.1.1. Для активации CAN входа в GalileoSky необходимо во вкладке «Команды» отправить команду **Activecan 1** (рис2):

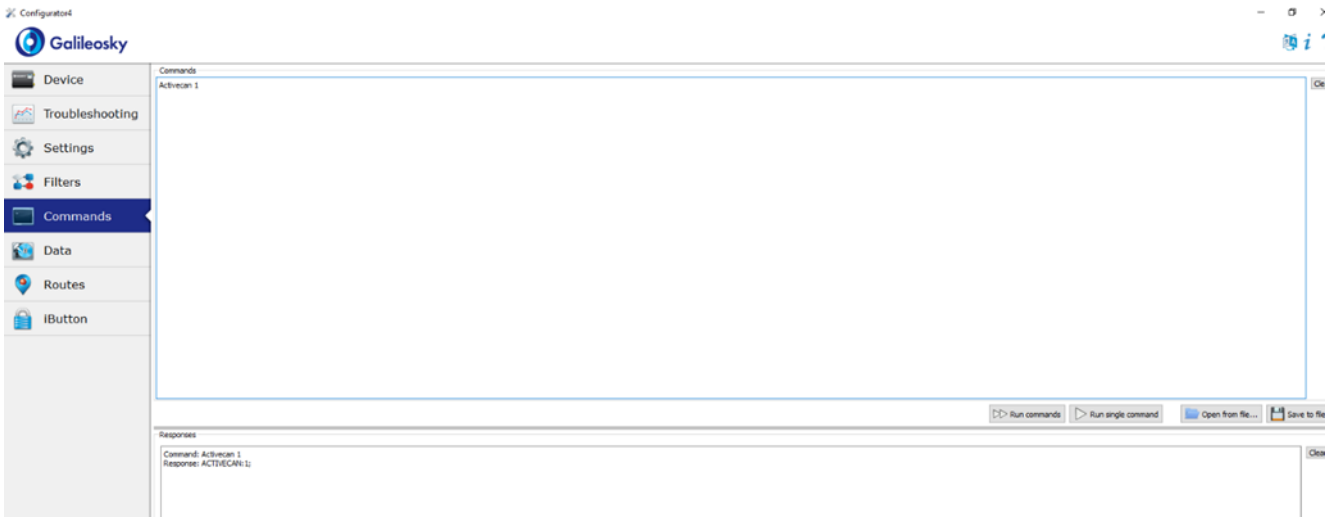


Рисунок 2

4.1.2. Для настройки CAN входа необходимо просканировать подключенную CAN шину нажав кнопку «Прослушать CAN» Из Идентификаторов сообщений выбрать необходимые и выбрать в них байты с необходимыми параметрами (Рис. 3,4):

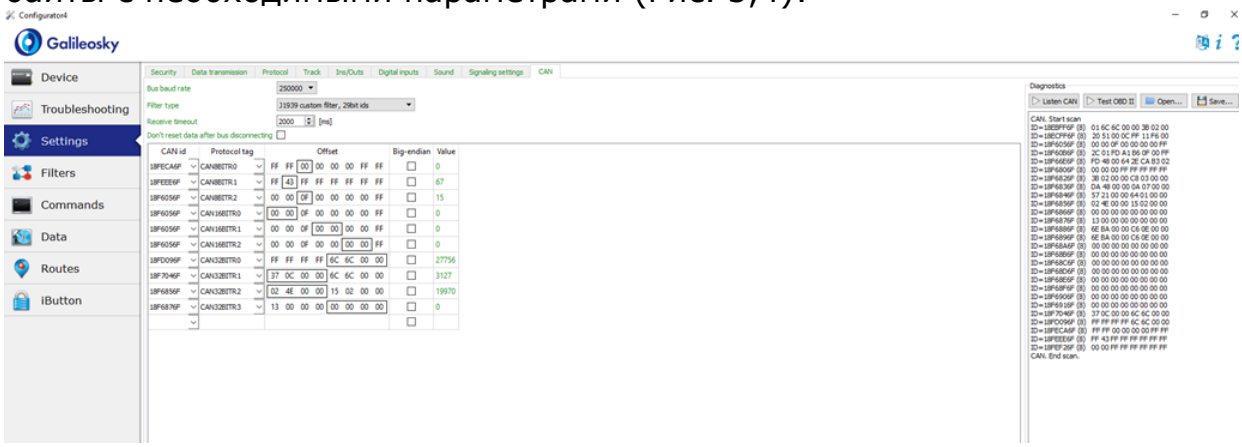


Рисунок 3

CAN id	Protocol tag	Offset	Big-endian	Value
18FECA6F	CAN8BITR0	FF FF 00 00 00 00 FF FF	☐	0
18FEEE6F	CAN8BITR1	FF 43 FF FF FF FF FF FF	☐	67
18F6056F	CAN8BITR2	00 00 0F 00 00 00 00 FF	☐	15
18F6056F	CAN16BITR0	00 00 0F 00 00 00 00 FF	☐	0
18F6056F	CAN16BITR1	00 00 0F 00 00 00 00 FF	☐	0
18F6056F	CAN16BITR2	00 00 0F 00 00 00 00 FF	☐	0
18FD096F	CAN32BITR0	FF FF FF FF 6C 6C 00 00	☐	27756
18F7046F	CAN32BITR1	37 0C 00 00 6C 6C 00 00	☐	3127
18F6856F	CAN32BITR2	02 4E 00 00 15 02 00 00	☐	19970
18F6876F	CAN32BITR3	13 00 00 00 00 00 00 00	☐	0

Fault·Identifier·(SID)¶

Engine·Fuel·Temperature·1¶
Engine·Mode·by·Fuel·Rate¶
Engine·Fuel·Rate¶
Chamber·Fuel·Rate·Feed·chamber¶
Chamber·Fuel·Rate·Reverse·chamber¶
High·Resolution·Engine·Total·Fuel·Used·¶
Flowmeter·Hours·Of·Operation·¶
High·Resolution·Engine·Total·Fuel·Used¶
Interference·sensor·occurrence·count¶

Рисунок 4

4.1.3. Для настройки протокола передачи данных, на вкладке «Протокол» необходимо установить галочки напротив параметров, которые надо передавать на сервер (Рис. 5):

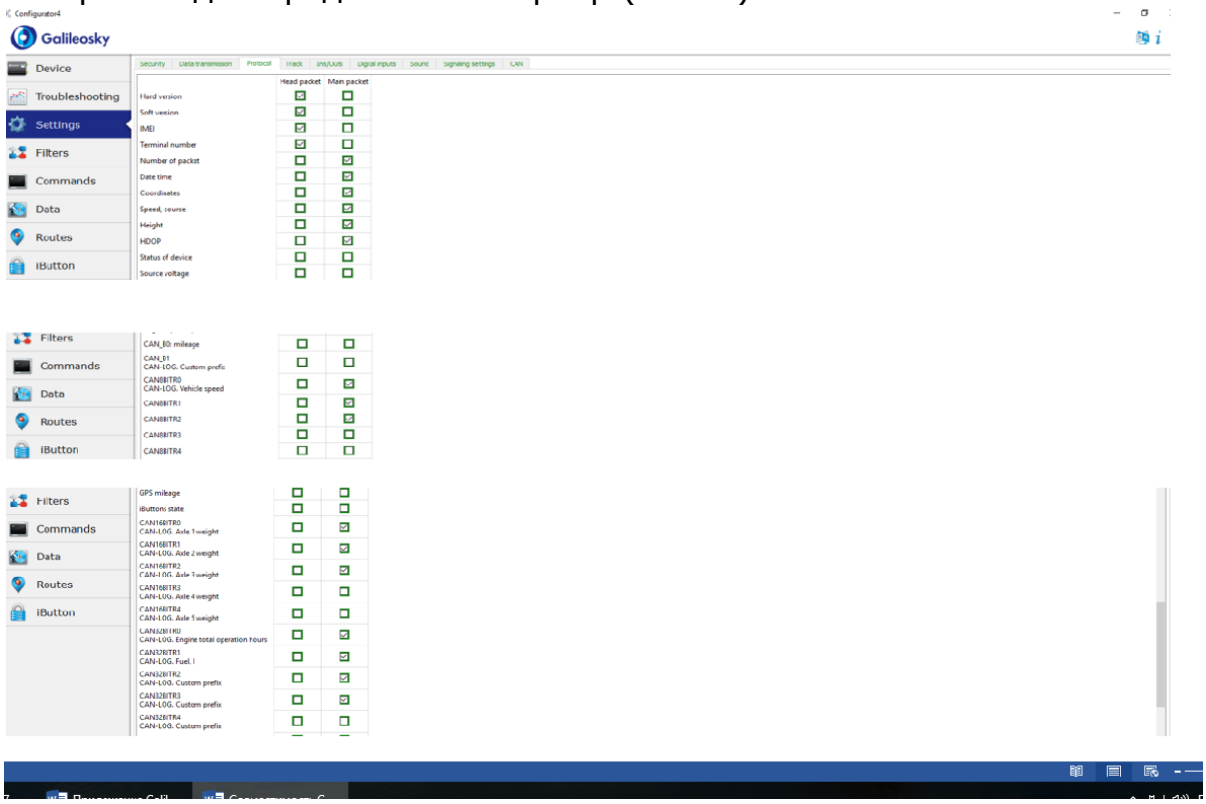


Рисунок 5

5. Настройки аналитического ПО ORF-Monitor4

5.1. Создание и настройка датчиков

5.1.1. Принятые сообщения с данными на сервере отображаются в виде (Рис. 6):

Time	Parameters
2017-12-26 08:16:21	hdop=0, can_r0=0, can_r1=0, can_r2=0, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=0, can_r24=0, can_r25=0, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1771, soft=16, I/O=0/0
2017-12-26 08:17:57	hdop=0, can_r0=0, can_r1=58, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27751, can_r24=3109, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1772, soft=16
2017-12-26 08:19:59	hdop=0, can_r0=0, can_r1=60, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27751, can_r24=3109, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1773, soft=16
2017-12-26 08:21:59	hdop=0, can_r0=0, can_r1=61, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27751, can_r24=3109, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1774, soft=16
2017-12-26 08:24:00	hdop=0, can_r0=0, can_r1=61, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27751, can_r24=3109, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1775, soft=16
2017-12-26 08:26:03	hdop=0, can_r0=0, can_r1=61, can_r2=15, can_r18=20, can_r19=20, can_r20=0, can_r23=27751, can_r24=3109, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1776, soft=16
2017-12-26 08:26:32	hdop=0, can_r0=0, can_r1=61, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27756, can_r24=3127, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1777, soft=16
2017-12-26 08:28:32	hdop=0, can_r0=0, can_r1=62, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27756, can_r24=3127, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1778, soft=16
2017-12-26 08:30:33	hdop=0, can_r0=0, can_r1=63, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27756, can_r24=3127, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1779, soft=16
2017-12-26 08:31:34	hdop=0, can_r0=0, can_r1=63, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27756, can_r24=3127, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1780, soft=16
2017-12-26 08:33:36	hdop=0, can_r0=0, can_r1=63, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27756, can_r24=3127, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1781, soft=16
2017-12-26 08:35:36	hdop=0, can_r0=0, can_r1=62, can_r2=15, can_r18=0, can_r19=0, can_r20=0, can_r23=27756, can_r24=3127, can_r25=19970, can_r26=0, valid=15, rec_sn=1782, soft=16

Рисунок 6

5.1.2. Для отображения данных полученных от подключенных датчиков, необходимо в свойствах объекта, на вкладке «Датчики», нажав кнопку «Создать», задать все необходимые параметры создаваемого датчика (Рис. 7):

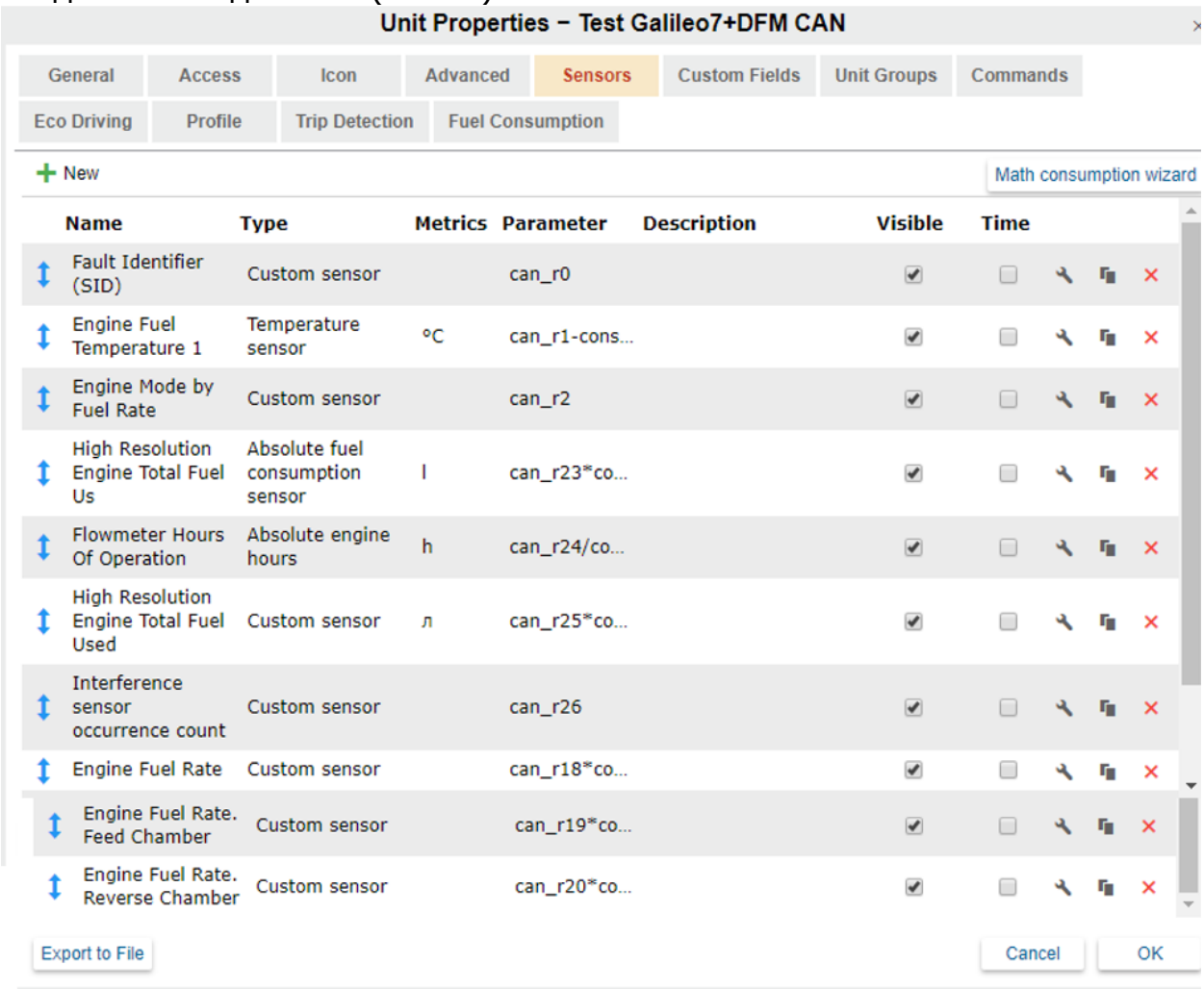


Рисунок 7

6. Проконтролировать данные (примеры)

6.1. Настроенные данные корректно отображаются на сервере (Рис. 8):

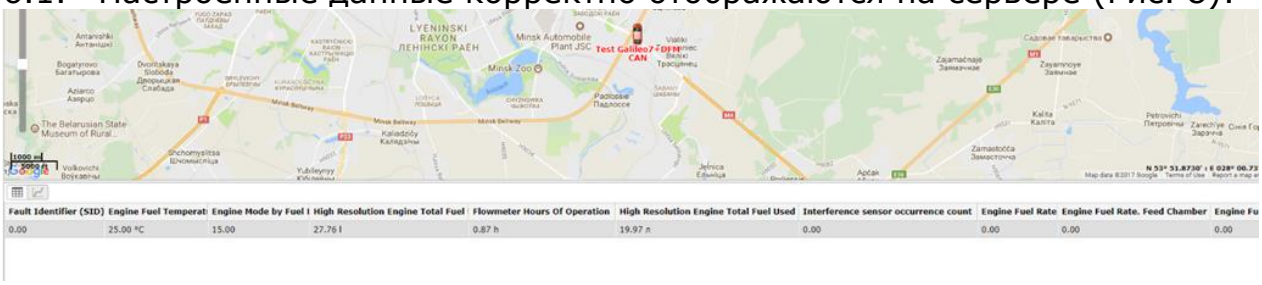


Рисунок 8

Работа по настройке и тарировке завершена.

Начальник технического отдела В.А. Панасюк