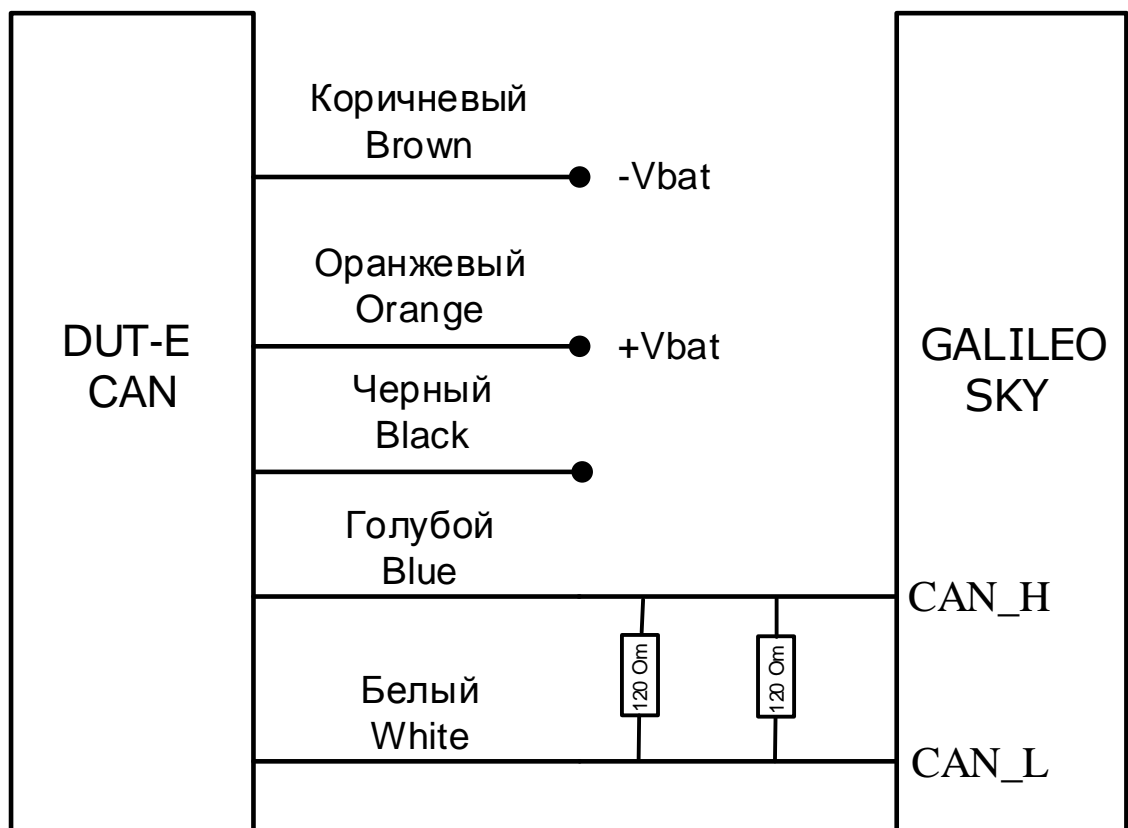


Рекомендации по подключению и настройке терминалов GALILEOSKY 7 и датчика уровня топлива DUT-E CAN

1. Подключение датчика уровня топлива DUT-E CAN:

- 1.1. голубой провод (CAN H) DUT-E CAN подключить на вход CAN H разъёма терминала GALILEOSKY;
- 1.2. белый провод (CAN L) DUT-E CAN подключить на вход CAN L разъёма терминала GALILEOSKY;
- 1.3. коричневый провод (масса) DUT-E CAN подключить на минус источника питания;
- 1.4. оранжевый провод (питание) DUT-E CAN подключить на плюс источника питания;

2. Схема подключения:



3. Настройка DUT-E CAN

- 3.1. Настройка DUT-E CAN в сервисной программе ServiceS6 DUT-E 3.6
 - 3.1.1. Для передачи данных с датчика уровня топлива необходимо произвести настройки (Рис. 1, 2):
 - назначить датчику адрес в шине (101-108);
 - установить скорость обмена в CAN шине 250 Кбит/с.

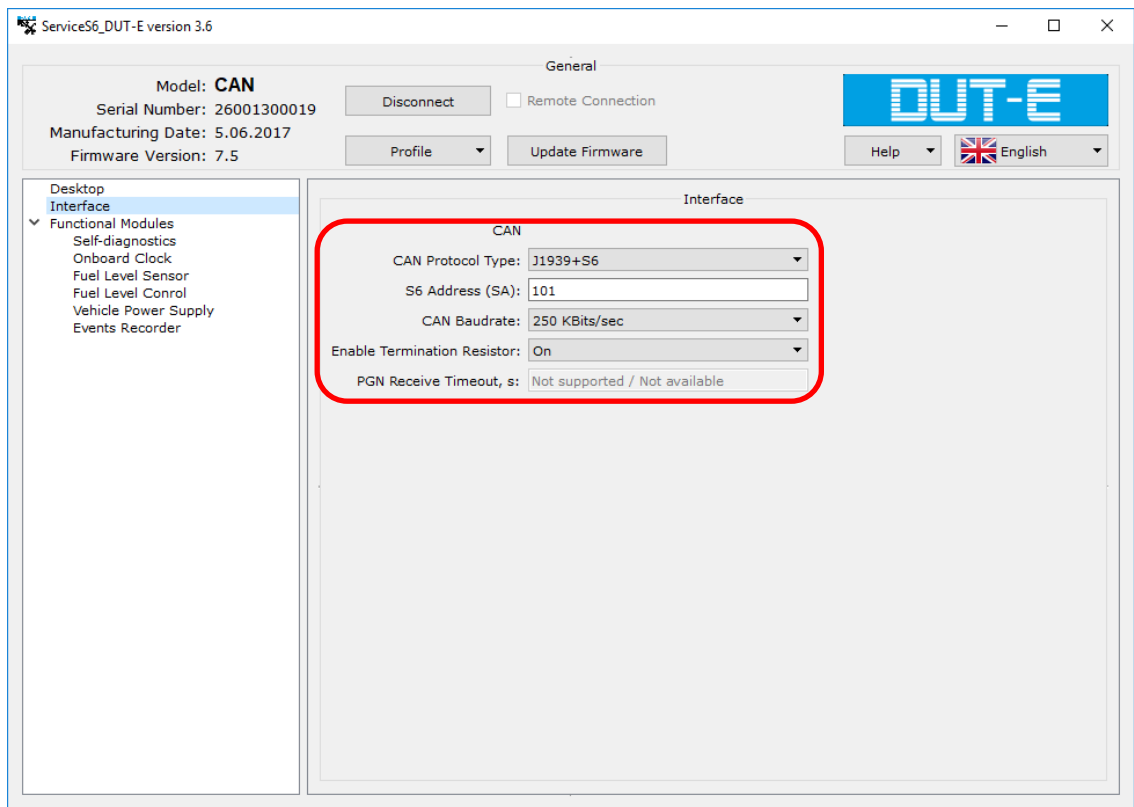


Рисунок 1

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

3.1.2. Провести калибровку датчика и заливая порции топлива в бак, провести тарировку бака и составить тарировочную таблицу (Рис. 2):

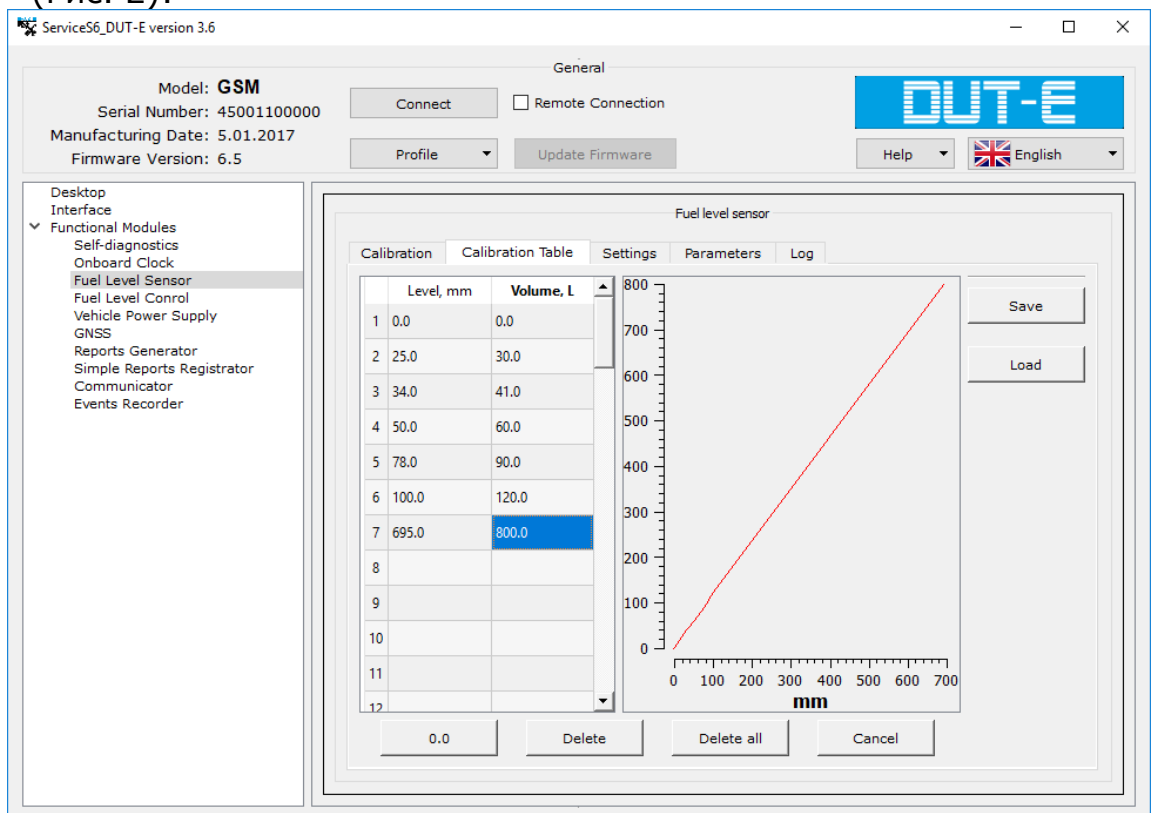


Рисунок 2

4.1.1. 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):



Configurator 3.5.1

ГALILEOSKY®

Устройство

Диагностика

Команды

Настройки

Данные

Маршруты

iButton

Новости

13.02.2015

Конфигуратор 3.5.1

Конфигуратор позволяет выполнять тонкую настройку приборов GalileoSky для

Безопасность | Передача данных | Протокол | Энергосбережение | Трек | Входы/выходы | Сигнализация | CAN | Геозоны

Информация о внутреннем архиве: Внутренняя флеш-память, динамический архив, размер=29522 точек, размер точки=114 байт (для протокола GalileoSky)

	Первый пакет	Основной пакет
CAN_B1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN-LOG. Произвольный префикс	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN-LOG. Скорость автомобиля	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN8BITR1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN8BITR2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN8BITR3	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN8BITR4	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN8BITR5	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN8BITR6	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR7	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR8	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN-LOG Ter WA (байт 2)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR9	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN-LOG Ter WA (байт 3)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR10	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN-LOG Ter WA (байт 4)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR11	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN-LOG Ter WA (байт 5)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR12	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR13	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN8BITR14	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Общий пробег по данным GPS/ГЛОНАСС	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN16BITR0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN-LOG. Нагрузка на ось 1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN16BITR1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN-LOG. Нагрузка на ось 2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN16BITR2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN-LOG. Нагрузка на ось 3	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN16BITR3	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN-LOG. Нагрузка на ось 4	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN16BITR4	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN-LOG. Нагрузка на ось 5	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN32BITR0	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN-LOG. Полное время работы двигателя	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Применить | Установить параметры по умолчанию | Загрузить из устройства | Открыть... | Сохранить...

Рисунок 4

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. 5):

Time	Parameters
2017-12-19 10:00:15	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=306, soft=16
2017-12-19 10:02:17	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=307, soft=16
2017-12-19 10:04:18	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=308, soft=16
2017-12-19 10:06:19	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=309, soft=16
2017-12-19 10:08:19	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=310, soft=16
2017-12-19 10:10:20	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=311, soft=16
2017-12-19 10:12:22	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=312, soft=16
2017-12-19 10:14:22	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=313, soft=16
2017-12-19 10:14:55	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=314, soft=16
2017-12-19 10:16:56	hdop=0, can_r0=65, can_r1=15, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=315, soft=16
2017-12-19 10:18:58	hdop=0, can_r0=65, can_r1=16, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=316, soft=16
2017-12-19 10:19:58	hdop=0, can_r0=65, can_r1=16, can_r2=0, can_r18=15, can_r19=15, can_r23=0, valid=15, rec_sn=317, soft=16
2017-12-19 10:21:59	hdop=0, can_r0=65, can_r1=16, can_r2=0, can_r18=16, can_r19=16, can_r23=0, valid=15, rec_sn=318, soft=16

Рисунок 5

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. 6):

Unit Properties – Test Galileo7+DUT CAN

General

Access

Icon

Advanced

Sensors

Custom Fields

Unit Groups

Commands

Eco Driving

Profile

Trip Detection

Fuel Consumption

+ New

Math consumption wizard

Name	Type	Metrics	Parameter	Description	Visible	Time
temperature DUT-E	Temperature sensor	°C	can_r0-cons...		<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Fuel level mm	Custom sensor	mm	can_r1*con...		<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Fuel level %	Custom sensor	%	can_r2*con...		<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Fuel level filt	Custom sensor	mm	can_r18*co...		<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Fuel level filt L	Fuel level sensor	l	can_r19*co...		<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Unit DTC5	Custom sensor		can_r23		<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Export to File

Cancel

OK

Рисунок 6

6. Проконтролировать данные (примеры)

6.1. Настроенные данные корректно отображаются на сервере (Рис. 7):

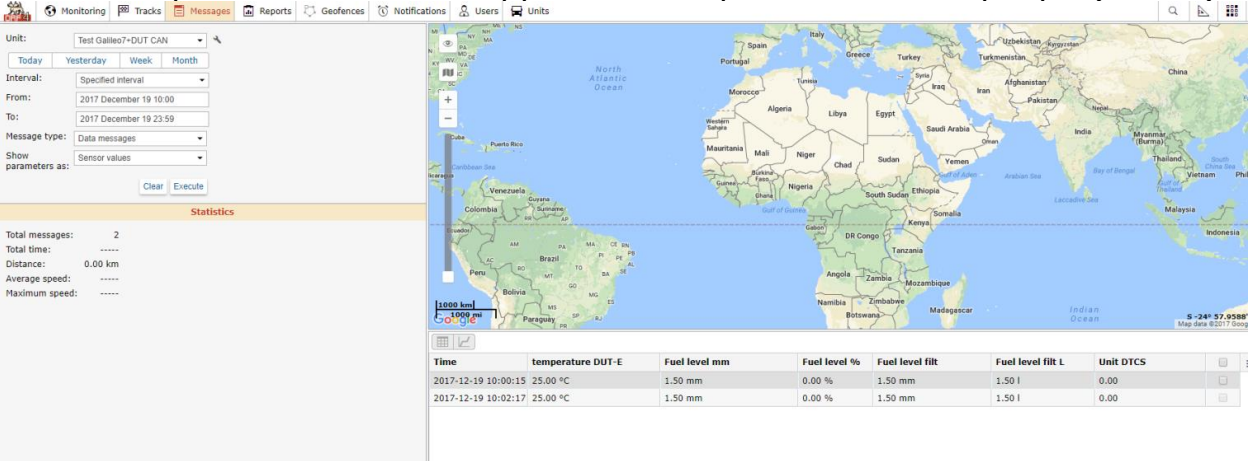


Рисунок 7

Работа по настройке и тарифовке завершена.

Начальник технического отдела

В.А. Панасюк