

OMNICOMM

Servidor de conversão

Manual do usuário

07.02.2019

Conteúdo

4	Entrada
5	Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão
5	Configuração dos terminais
8	Parâmetros principais
8	Parâmetros do sistema
9	Indicador de ignição
11	Disponibilidade da conexão GSM
12	Roaming
13	Status da fonte de alimentação
13	Botão de pânico
14	Adulteração do dispositivo
15	Status da saída dedicada na seção "Status de saída dedicada"
17	Parâmetros diversos
17	Quilometragem
20	Velocidade do motor
23	Tensão da fonte de alimentação
24	Identificador iButton
25	Velocidade do sensor
26	Entradas universais
28	Dados de navegação
29	Latitude
29	Longitude
29	Velocidade
30	Direção

30	Número de satélites
31	Precisão dos dados de GPS
31	Altitude
32	Sensores do nível de combustível
34	Dados provenientes do barramento CAN
37	Visualização dos valores atuais
40	Remoção de terminais do servidor de conversão
41	Cópia das configurações do terminal
41	Exportação dos perfis do veículo

Entrada

Servidor de conversão

Este manual do usuário contém recomendações para a configuração de terminais de terceiros para operação no software Omnicomm Online.

Entrada

Para conectar ao servidor de conversão, abra o navegador e cole ou digite <http://convert.omnicomm.ru:8082/#en> na barra de endereços.

É exibida a tela de autenticação do usuário:

Conversion Server. Authorization

User name:

Password:

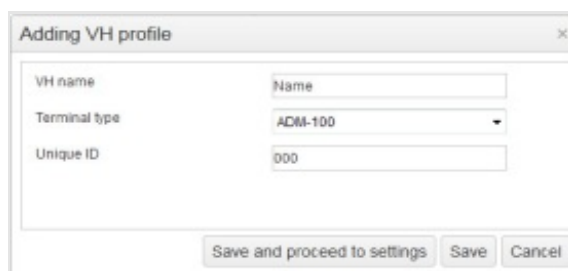
Log in

Digite o login de revendedor Omnicomm Online no campo **“Nome do usuário”**. Digite a senha de revendedor Omnicomm Online no campo **“Senha”**. É apresentada na Figura 2 a tela principal do servidor de conversão.

[illegible]

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

Pressione o botão **“Adicionar”** na tela principal do servidor de conversão . Aparece a seguinte tela:

A imagem mostra uma janela de diálogo intitulada "Adding VH profile". Ela contém três campos de entrada: "VH name" com o placeholder "Name", "Terminal type" com o valor selecionado "ACM-100" e uma seta para baixo, e "Unique ID" com o valor "000". Na base da janela, há três botões: "Save and proceed to settings", "Save" e "Cancel".

Digite o nome e número de registro do veículo ao lado de **“Nome do veículo”**. O nome do veículo deve conter entre 3 e 20 caracteres. Ele deve coincidir com o nome do veículo informado no software Omnicomm. Selecione o tipo de equipamento de bordo instalado no veículo próximo a **“Tipo do terminal”**. Informe o IMEI ou número de fábrica do terminal próximo a **“Número de identificador”**. O número de identificação deve conter entre 3 e 20 caracteres. Os caracteres permitidos são caracteres latinos e numéricos. Para adicionar um terminal e configurá-lo, pressione o botão **“Salvar e continuar para as configurações”**. A tela de configuração da conversão de dados para o veículo é aberta. Para adicionar o terminal e continuar para a tela principal do servidor de conversão, pressione **“Salvar”**. Em caso de cometer erros ao adicionar um terminal, entre em contato com o departamento de suporte técnico da Omnicomm através do e-mail support@omnicomm-online.com ou pelos números de telefone informados em www.omnicomm-online.com.

Configuração dos terminais

Importante! O terminal deverá ficar configurado e enviar dados para o servidor de conversão. Antes de selecionar as opções para o “Método de cálculo”, vá para a aba de “Monitoramento” e certifique-se de que os dados do parâmetro planejado de “Método de cálculo” estão disponíveis.

Selecione o terminal a ser configurado na tela principal do servidor de conversão e pressione o botão **“Editar”**.

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

VIN name	Terminal type / Manufacturer	OBDcom identifier	Terminal identifier	Date of the last communication	Date of the last event communicated by the TCU
F 939 BCS	Isuzu FMT1001200/2200/3300	107923615	35617306173615	23/06/2016 12:18:36	01/07/2016 02:00:00
01207306548620	Isuzu FMT	1115551426	01207306548620	01/07/2016 02:00:00	01/07/2016 02:00:00
1120 Isuzu Isuzu	Isuzu FMT1001200/2200/3300	1079552085	356173061532085	01/07/2016 02:00:00	01/07/2016 02:00:00
1366758	Avia FMT Q300 Q300+	1074806089	1366758	16/05/2016 13:16:10	16/05/2016 13:15:05
1377009136419	Isuzu FMT	1115551426	1377009136419	01/07/2016 02:00:00	01/07/2016 02:00:00
1643	FM Euro light	1005401003	357120047401003	01/06/2016 12:15:44	01/06/2016 12:15:26
3002407	Avia FMT Q300 Q300+	1074806020	3002407	09/11/2015 08:39:44	09/11/2015 08:38:24
356173061190204	Isuzu FMT1001200/2200/3300	1079106204	356173061190204	24/03/2016 16:38:23	01/07/2016 02:00:00
356173061532189	Isuzu FMT1001200/2200/3300	1079508122	356173061532189	01/06/2016 12:19:55	01/06/2016 12:19:28
3561730615327026	Isuzu FMT1001200/2200/3300	1079506065	3561730615327026	17/11/2015 11:24:55	17/11/2015 11:24:53
356173061876988	Isuzu FMT1001200/2200/3300	1079666401	356173061876988	01/06/2016 12:19:55	01/06/2016 12:19:55
35617306187013	Isuzu FMT1001200/2200/3300	1079666413	35617306187013	01/07/2016 02:00:00	01/07/2016 02:00:00
35617306187000	Isuzu FMT1001200/2200/3300	1079666070	35617306187000	01/07/2016 02:00:00	01/07/2016 02:00:00

Aparece a seguinte tela

Data conversion settings for VH 35617306187013

Profile fields

VIN name	35617306187013
Terminal type	Isuzu FMT1001200/2200/3300
Unique ID	35617306187013
ID OMN@COMM	1079666413
Telephone number	
Data collection time, sec	30
Maximum speed limit, km/h	80
Engine critical RPM	5500
Engine idling RPM	1500

Exemplo. Perfil do veículo, aba “Parâmetros diversos”, seção “Quilometragem” — listar os possíveis métodos de cálculo (Figura 7). Método planejado — “Contador relativo 1”. Vá para a aba “Monitoramento”, o parâmetro “Contador relativo 1” não possui valor algum (Figura 8). Com isso, os dados do medidor relativo não estão sendo fornecidos, e não é recomendável selecionar este método.

Data conversion settings for VH 356173061876988

Monitoring: Time of measuring the parameters in the last message: 01/06/2016 12:29:55 The last message received 01/06/2016 12:29:58

Parameter	Value	Measured	Received	Parameter	Value	Measured	Received
Latitude, degree	17.8079416	Measured	Received	Temperature sensor 3, degree		Measured	Received
Longitude, degree	75.9617346	Measured	Received	Relative counter 1		Measured	Received
Altitude according to GPS, m	504	Measured	Received	Relative mileage, m		Measured	Received
Direction according to GPS, degree	56	Measured	Received	LLS1 Level		Measured	Received
Speed according to GPS, km/h	0	Measured	Received	LLS1 Status		Measured	Received
The number of satellites	14	Measured	Received	LLS1 Temperature, degree		Measured	Received
Discrete input 1	false	Measured	Received	LLS2 Level		Measured	Received
Discrete input 2	false	Measured	Received	LLS2 Status		Measured	Received
Discrete input 3		Measured	Received	LLS2 Temperature, degree		Measured	Received
Discrete input 4		Measured	Received	Button code		Measured	Received
Analogue input 1	9.684	Measured	Received	SPD code		Measured	Received

Método de cálculo planejado — “Quilometragem absoluta, m” (em metros), vá para a aba “Monitoramento”. O parâmetro “Quilometragem absoluta” possui o valor correto. O método de cálculo “Quilometragem absoluta” é, portanto, a escolha adequada.

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

Mileage

Method of calculation:
Calculate by GPS in Omnicomm
Calculate by GPS in Omnicomm SW
Relative mileage
Relative counter 1
CAN parameter 0
CAN parameter 01
CAN parameter 02
CAN parameter 03
CAN parameter 04
CAN parameter 05
CAN parameter 06
CAN parameter 07
CAN parameter 08
CAN parameter 09

dataLLSCAN dataMonitoring

06/2016 12:45:25 The last message received 01/06/2016 12:45:20

8	Temperature sensor 3, degree		Measured:
9			Received:
15	Relative counter 1		Measured:
16			Received:
15	Relative mileage, m		Measured:
16			Received:
15	LLS1 Level		Measured:
16			Received:
15	LLS1 Status		Measured:
16			Received:
15	LLS1 Temperature, degree		Measured:
16			Received:
15	LLS2 Level		Measured:
16			Received:
15	LLS2 Status		Measured:
16			Received:

Parâmetros principais

Na seção **“Parâmetros principais”**:

Nome do veículo — nome do veículo informado ao adicioná-lo no servidor de controle.

Tipo de terminal — tipo do terminal instalado no veículo.

Identificador único — IMEI ou número de fábrica do terminal informado ao adicionar o veículo no servidor de controle. Os caracteres permitidos são caracteres latinos e numéricos.

ID Omnicomm — número de identificação do terminal instalado no veículo. O número de identificação é formado automaticamente com base no ID único do terminal.

Número de telefone — número de telefone do cartão SIM inserido no terminal. Temporizador da coleta de dados, em s. O parâmetro é necessário para assegurar intervalos regulares entre os eventos (dados) no software Omnicomm Online. Valor recomendado — intervalo da coleta dos dados dos sensores de nível de combustível LLS instalados no terminal.

Limite de velocidade máximo, kph (km/h) — digite o valor de velocidade do veículo acima do qual o software Omnicomm Online registrará o deslocamento do veículo com velocidade excessiva.

Rotações por minuto críticas do motor — digite o valor de rotação do motor acima do qual o software Omnicomm Online registrará a operação do veículo com carga acima do limite.

Rotação do motor em marcha lenta — valor de rotação do motor acima do qual o software Omnicomm Online registrará o deslocamento do veículo.

Parâmetros do sistema

Abra a aba **“Indicadores do sistema”** :

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

Data conversion settings for VH 356173061876988

Main parameters System flags Various parameters Universal inputs Navigation data LLS CAN data Monitoring

Ignition flag

Method of calculation: Discrete input 1

Invert ☐

GSM connection availability

Method of calculation: Always-On Connection

Roaming

Method of calculation: Always in a Home Network

Power supply status

Method of calculation: Always external power

Panic button

Method of calculation: Always Switched Off

Device tampering

Method of calculation: Always Closed Device

Discrete output status

Method of calculation: Always Switched Off

Save Cancel

Isto exibe as seções de configuração relativas ao tipo de terminal conectado.

Importante! O campo **"Método de cálculo"** apresenta somente os métodos de cálculo suportados pelo terminal de terceiros selecionado.

Indicador de ignição

A seção **"Indicador de ignição"** contém:

Ignition flag

Method of calculation:

- Discrete input 1
- Always switched-on
- Movement flag
- Discrete input 1
- Discrete input 2
- Discrete input 3
- Discrete input 4
- Analogue input 1
- Analogue input 2
- Analogue input 3
- Analogue input 4
- Main power

☐

O campo **"Método de cálculo"** apresenta somente os métodos de cálculo suportados

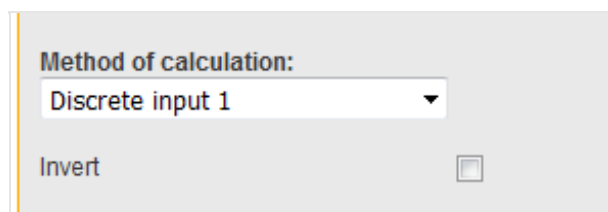
Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

pelo terminal de terceiros selecionado. Selecione o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará o evento de ativação/desativação da ignição do veículo.

Valores possíveis dependendo do tipo de terminal conectado:

- **“Sempre ligado”**. Este método de cálculo é o valor padrão ou é configurado quando não é necessário monitorar a ativação/desativação da ignição. O software Omnicomm Online mostrará que a ignição está permanentemente ligada. Com isso os parâmetros não serão calculados com base na ativação/desativação da ignição
- **“Indicador de ignição”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados de ativação/desativação da ignição de acordo com a posição da chave de ignição
- **“Alimentação principal”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados sobre a disponibilidade de alimentação principal e alimentação de bateria de reserva. O software Omnicomm Online registrará a ignição ativada se o terminal for alimentado pela bateria de reserva
- **“Rotação do motor”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite valores sobre a rotação do motor. O software Omnicomm Online registrará a ignição ativada quando os valores de rotação do motor estiverem acima de 0
- **“Indicador de movimento”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o evento 'em movimento'. O software Omnicomm Online registrará a ignição ativada se o terminal transmitir o evento 'em movimento'
- **“Entrada dedicada”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros estiver conectado ao sinal proveniente da chave de ignição. O software Omnicomm Online registrará a ignição ativada ao receber do terminal de terceiros o registro do evento de uma entrada dedicada

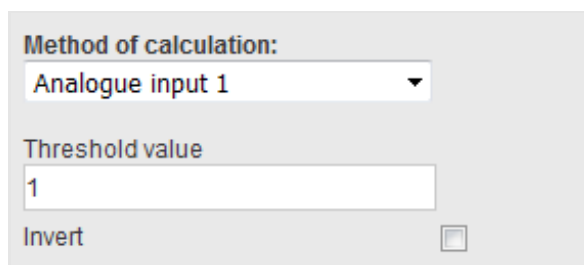
Se for necessário registrar a ignição ao receber o evento de que a entrada dedicada foi desativada, marque a caixa **“Inverter”**.



Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **“CAN da rotação do motor”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite valores sobre a rotação do motor a partir do barramento CAN. O software Omnicomm Online registrará a ignição ativada ao receber do terminal de terceiros o registro de eventos sobre dados de rotação do motor do barramento CAN
- **“Entrada analógica”**. Este método de cálculo é configurado se uma entrada analógica do terminal de terceiros estiver conectada ao sinal da chave de ignição. O software Omnicomm Online registrará a ignição ativada quando a tensão da entrada analógica superar o “Threshold value, B” (valor de limite B).

Se for necessário registrar a ativação da ignição quando a tensão da entrada analógica estiver abaixo do **“Valor de limite”**, marque a caixa **“Inverter”**.

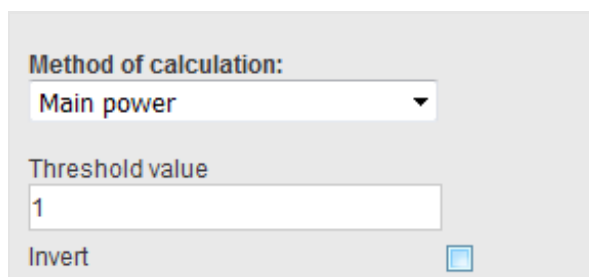


The screenshot shows a configuration window with the following elements:

- Method of calculation:** A dropdown menu with 'Analogue input 1' selected.
- Threshold value:** A text input field containing the number '1'.
- Invert:** A checkbox that is currently unchecked.

- **“Alimentação principal”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados sobre a disponibilidade da alimentação principal. O software Omnicomm Online registrará a ignição ativada quando a tensão do circuito elétrico do veículo superar o **“Valor de limite”**

Se for necessário registrar a ativação da ignição quando a tensão do circuito elétrico do veículo estiver abaixo do **“Valor de limite”**, marque a caixa **“Inverter”**.



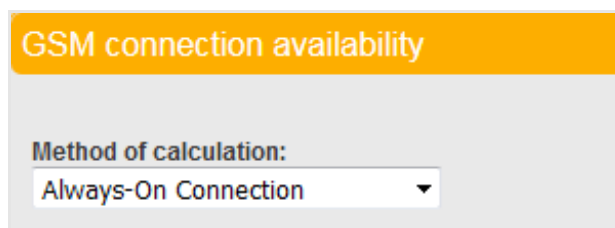
The screenshot shows a configuration window with the following elements:

- Method of calculation:** A dropdown menu with 'Main power' selected.
- Threshold value:** A text input field containing the number '1'.
- Invert:** A checkbox that is currently unchecked.

Disponibilidade da conexão GSM

Na seção **“Disponibilidade da conexão GSM”**:

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão



Importante! As opções para o método de cálculo são apresentadas na ordem descendente de prioridade, portanto a primeira opção será a de maior prioridade.

Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará a disponibilidade da conexão GSM.

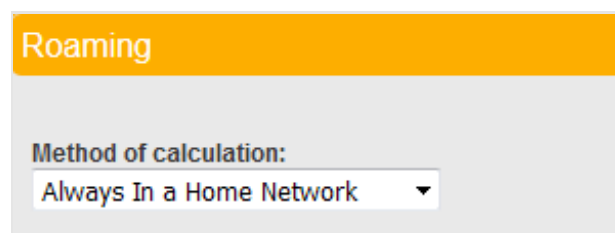
Valores possíveis dependendo do tipo de terminal conectado:

- **“Conexão sempre disponível”**. Este método de cálculo representa o valor padrão ou é configurado se não for necessário monitorar a disponibilidade da conexão GSM. O software Omnicomm Online exibirá uma disponibilidade permanente da conexão via GSM
- **“Conexão GSM”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre a disponibilidade da conexão GSM. O software Omnicomm Online registrará a a disponibilidade da conexão GSM ao receber do terminal o evento de disponibilidade de conexão GSM
- **Intensidade do sinal GSM**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados sobre o nível de recepção do sinal. O software Omnicomm Online registrará a a disponibilidade da conexão GSM ao receber do terminal de terceiros valores de níveis de recepção de sinal acima de 0

Roaming

Na seção **“Roaming”**:

Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará quando o veículo está em Roaming.



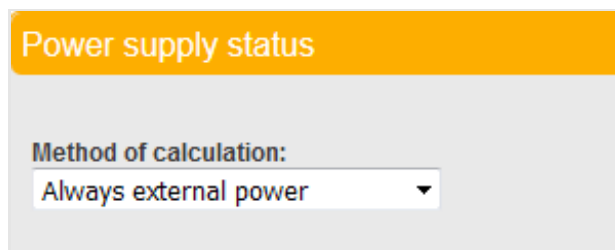
Valores possíveis dependendo do tipo de terminal conectado:

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **“Sempre numa rede local”**. Este método de cálculo é o valor padrão ou é configurado quando não for necessário monitorar a presença em Roaming. O software Omnicomm Online exibirá a presença permanente do terminal na rede local
- **Indicador “Roaming”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre a presença em Roaming. O software Omnicomm Online registrará a presença em Roaming ao receber do terminal o evento de presença em Roaming

Status da fonte de alimentação

Na seção **“Status da fonte de alimentação”**:



Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará o status da fonte de alimentação do terminal.

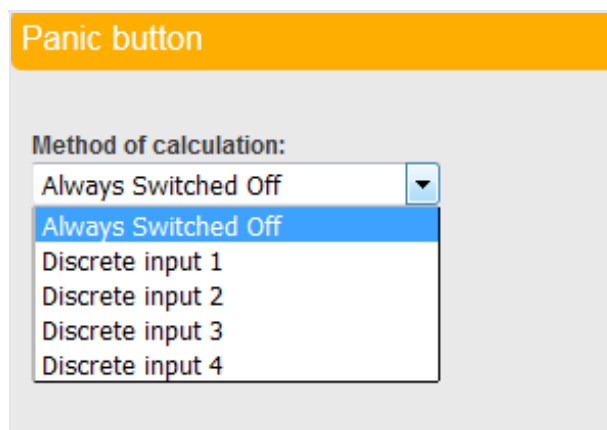
Valores possíveis dependendo do tipo de terminal conectado:

- **Indicador “Status da fonte de alimentação”**. Este método permite o registro no software Omnicomm dos eventos de ativação/desativação da alimentação principal e de transição para uma alimentação de reserva. O valor de tensão da fonte de alimentação principal é determinado na seção 4.4.3
- **“Sempre com alimentação externa”**. Este método é configurado se o terminal não transmitir o parâmetro “Status da fonte de alimentação” (interna/externa) ou se não for necessário monitorar no software Omnicomm os eventos de ativação/desativação da alimentação principal e de transição para uma alimentação de reserva. O software Omnicomm Online exibirá disponibilidade permanente da alimentação externa

Botão de pânico

Na seção **“Botão de pânico”**:

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão



Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará o status do botão de pânico.

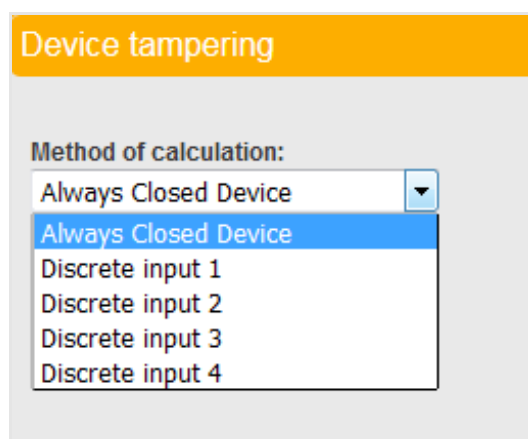
Valores possíveis dependendo do terminal conectado:

- **Sempre desligado.** Este método de cálculo é o valor padrão ou é configurado quando não for necessário monitorar o status do botão de pânico. O software Omnicomm Online sempre exibirá a ausência de atuações do botão de pânico
- **Indicador “Botão de pânico”.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre o status do botão de pânico. O software Omnicomm Online registrará o pressionamento do botão de pânico ao receber o respectivo evento do terminal de terceiros
- **Da entrada dedicada <N>.** Este método de cálculo é configurado se o botão de pânico estiver conectado a uma entrada dedicada do terminal de terceiros. O software Omnicomm Online registrará a atuação do botão de pânico ao receber do terminal de terceiros o registro de um evento de atuação da entrada dedicada. Se for necessário registrar a atuação do botão de pânico ao receber o evento de que a entrada dedicada foi desativada, marque a caixa **“Inverter”**

Adulteração do dispositivo

Na seção **“Adulteração do dispositivo”**:

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão



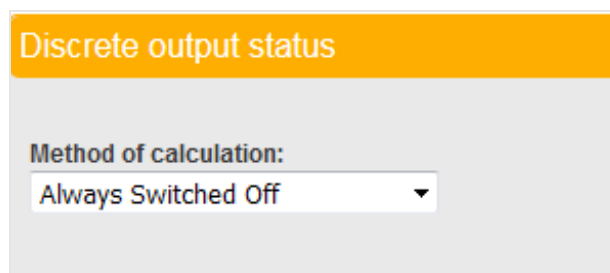
Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará adulteração do terminal.

Valores possíveis dependendo do terminal conectado:

- **“Dispositivo sempre fechado”**. Este método de cálculo é o valor padrão ou é configurado quando não for necessário monitorar o status do sensor de controle de adulteração. O software Omnicomm Online sempre exibirá a não adulteração do dispositivo
- **Indicador “Dispositivo adulterado”**. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre o status do sensor de adulteração. O software Omnicomm Online registrará a adulteração do dispositivo ao receber o evento respectivo do terminal de terceiros
- **Da entrada dedicada <N>**. Este método de cálculo é configurado se o sensor de adulteração estiver conectado a uma entrada dedicada do terminal de terceiros. O software Omnicomm Online registrará a adulteração do dispositivo ao receber do terminal de terceiros o registro de um evento de atuação da entrada dedicada. Se for necessário registrar a adulteração do invólucro do dispositivo ao receber o evento de que a entrada dedicada foi desativada, marque a caixa **“Inverter”**.

Status da saída dedicada na seção “Status de saída dedicada”

Na seção **“Status de saída dedicada”**:



Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

Omnicom Online registrará o status da saída dedicada.

Valores possíveis dependendo do terminal conectado:

- **“Sempre desativado”**. Este método de cálculo é o valor padrão ou é configurado quando não for necessário monitorar a saída dedicada. O software Omnicomm Online sempre exibirá que a saída dedicada está desativada
- **Indicador “Status da saída dedicada”**. Este método de cálculo é o valor padrão ou é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre o status da saída dedicada

Parâmetros diversos

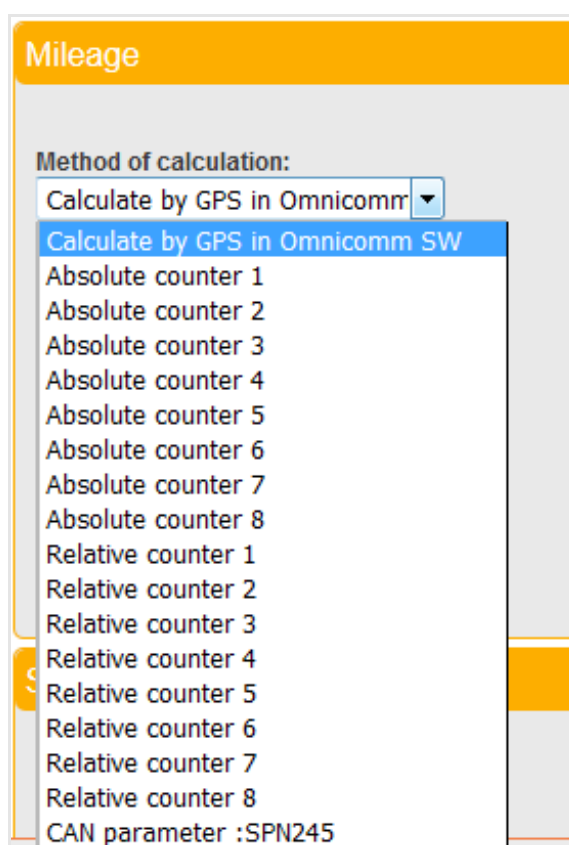
The screenshot shows a web-based configuration interface with a top navigation bar containing tabs: 'Main parameters', 'System flags', 'Various parameters' (which is active), 'Universal inputs', 'Navigation data', 'LLS', and 'C'. Below the tabs, there are two side-by-side panels. The left panel is titled 'Mileage' and contains a 'Method of calculation:' label followed by a dropdown menu currently showing 'Calculate by GPS in Omnicomm'. The right panel is titled 'Engine RPM' and contains a 'Method of calculation:' label followed by a dropdown menu currently showing 'Always 1000'.

Quilometragem

Na seção **“Quilometragem”**:

Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online calculará a quilometragem do veículo.

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

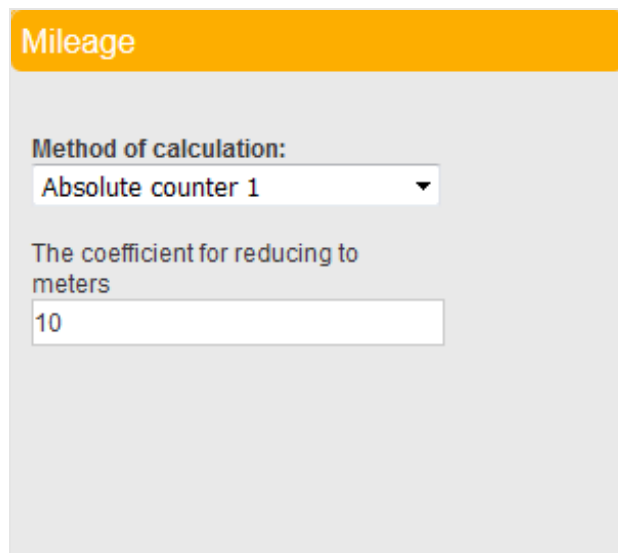


Valores possíveis dependendo do terminal conectado:

- **Calcular por GPS no software Omnicomm.** Este método de cálculo é o definido por padrão. A quilometragem será calculada no software Omnicomm Online em coordenadas de GPS. Será definido o valor "Velocidade no GPS, quilometragem em coordenadas de GPS" (sem filtrar as imprecisões) nas configurações do perfil do veículo, no parâmetro "Método para o cálculo da quilometragem e da velocidade"
- **Quilometragem absoluta.** Este método de cálculo é determinado se o terminal de terceiros transmite um valor cumulativo da quilometragem em metros percorrida pelo veículo por todo o período de operação do veículo. Será definido no software Omnicomm Online o valor "Pelos dados do terminal" (sem filtrar as imprecisões) nas configurações do perfil do veículo, no parâmetro "Método para o cálculo da quilometragem e da velocidade"
- **Quilometragem relativa.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite os valores de quilometragem entre os eventos na sequência, em metros. Será definido no software Omnicomm Online o valor "Pelos dados do terminal" (sem filtrar as imprecisões) nas configurações do perfil do veículo, no parâmetro "Método para o cálculo da quilometragem e da velocidade"

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **Contador absoluto <N>**. Este método de cálculo é configurado se o terminal de terceiros transmite o valor acumulado de quilometragem em unidades de medida diferentes do metro

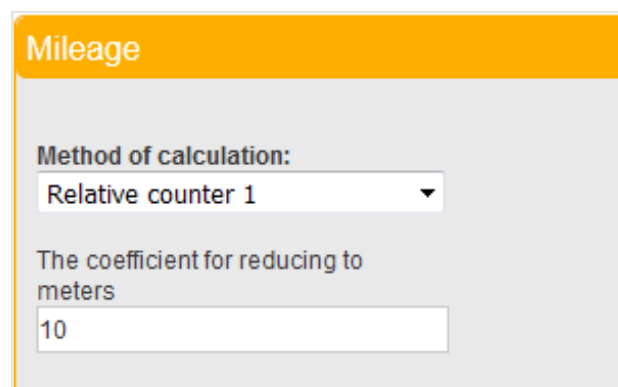


The screenshot shows a configuration window titled "Mileage" with an orange header. Inside, there is a section labeled "Method of calculation:" with a dropdown menu currently set to "Absolute counter 1". Below this, there is a text label "The coefficient for reducing to meters" followed by a text input field containing the number "10".

- **“Coeficiente para conversão em metros”**. digite o fator para multiplicação da distância recebida do contador absoluto para conversão num valor em metros.

Será definido no software Omnicomm Online o valor “Pelos dados do terminal” (sem filtrar as imprecisões) nas configurações do perfil do veículo, no parâmetro “Método para o cálculo da quilometragem e da velocidade”

- **Contador relativo <N>**. Este método de cálculo é configurado se o terminal de terceiros transmite os valores de distância entre os eventos em sequência em unidades de medida diferentes do metro



The screenshot shows a configuration window titled "Mileage" with an orange header. Inside, there is a section labeled "Method of calculation:" with a dropdown menu currently set to "Relative counter 1". Below this, there is a text label "The coefficient for reducing to meters" followed by a text input field containing the number "10".

- **Coeficiente para conversão em metros**. digite o fator para multiplicação da distância recebida do contador absoluto para conversão num valor em metros.

Será definido no software Omnicomm Online o valor “Pelos dados do terminal” (sem

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

filtrar as imprecisões) nas configurações do perfil do veículo, no parâmetro “Método para o cálculo da quilometragem e da velocidade”

- **A partir do parâmetro CAN: SPN245.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite valores de quilometragem a partir do sinal SPN245 do barramento CAN.

Será definido no software Omnicomm Online o valor “Pelos dados do terminal” (sem filtrar as imprecisões) nas configurações do perfil do veículo, no parâmetro “Método para o cálculo da quilometragem e da velocidade”

- **A partir do parâmetro CAN “N”.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite os valores de quilometragem a partir do barramento CAN e o sinal é diferente do SPN245. Selecione o valor do sinal CAN por meio do qual o software Omnicomm Online registrará o valor de quilometragem.

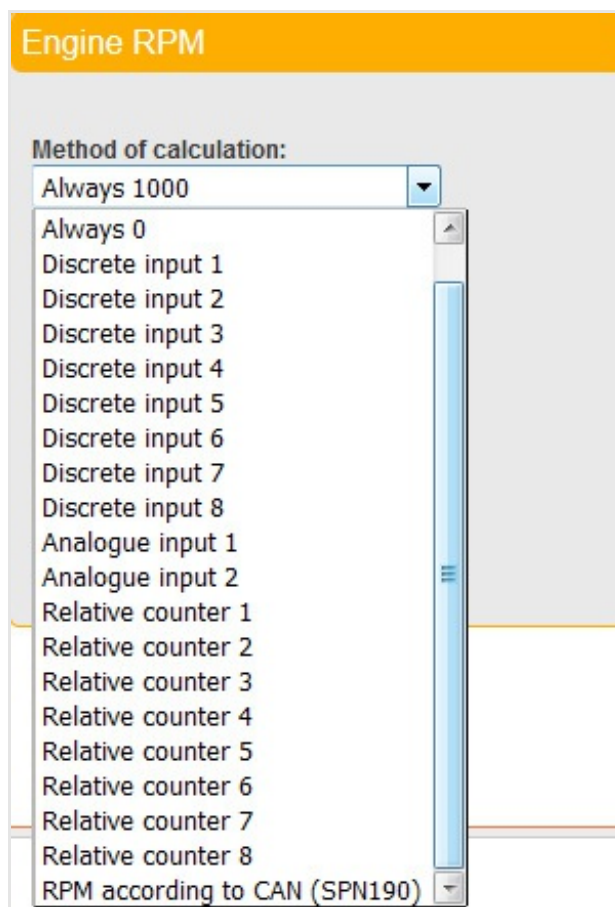
Será definido no software Omnicomm Online o valor “Pelos dados do terminal” (sem filtrar as imprecisões) nas configurações do perfil do veículo, no parâmetro “Método para o cálculo da quilometragem e da velocidade”.

Velocidade do motor

Na seção **“Rotação do motor”**:

Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online calculará a rotação do motor do veículo.

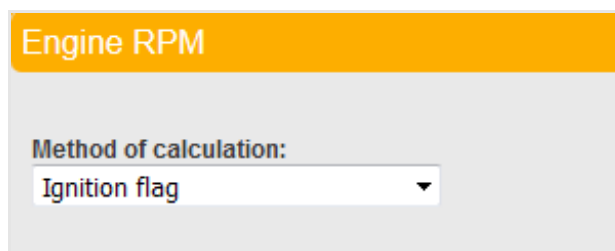
Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão



Valores possíveis dependendo do terminal conectado:

- **Sempre 1000.** Este método de cálculo é configurado se não for necessário monitorar a rotação do motor. O software Omnicomm Online registrará o valor permanente de rotação 1000
- **Sempre 0.** Este método de cálculo é configurado se não for necessário monitorar a rotação do motor. O software Omnicomm Online registrará o valor permanente de rotação 0
- **Indicador de ignição.** Este método de cálculo é configurado se o valor de rotação do motor não for calculado, sendo definido ao registrar o evento de ignição do terminal de terceiros. Em “Rotação do motor” digite o valor de rotação do motor a ser registrado pelo software Omnicomm Online ao registrar o evento de ignição do terminal de terceiros

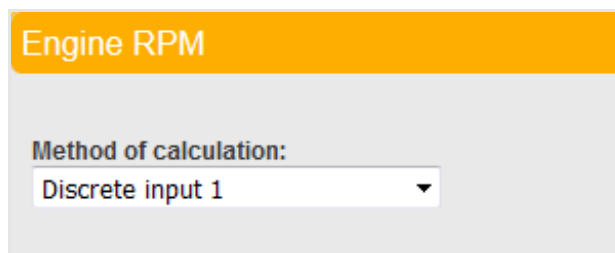
Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão



The screenshot shows a software window titled "Engine RPM" with a yellow header. Below the header, there is a label "Method of calculation:" followed by a dropdown menu. The dropdown menu is open, showing the selected option "Ignition flag".

- **Sensor de rotação do motor.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite os valores de rotação do motor do veículo provenientes das leituras do seu sensor de rotação no motor
- **Entrada dedicada <N>.** Este método de cálculo é configurado se o valor de rotação do motor não for calculado, sendo definido ao ser ativada a entrada dedicada do terminal de terceiros

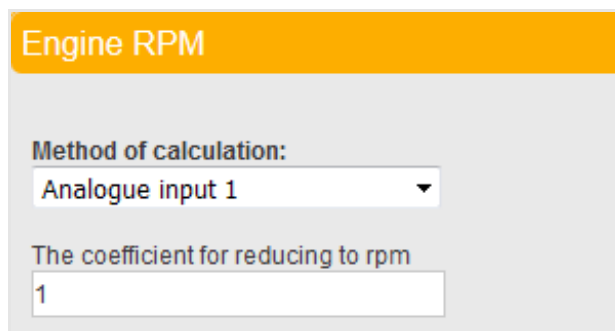
“**Rotação do motor**” digite o valor de velocidade do motor a ser registrado no software Omnicomm Online ao registrar o evento da entrada dedicada no terminal de terceiros



The screenshot shows a software window titled "Engine RPM" with a yellow header. Below the header, there is a label "Method of calculation:" followed by a dropdown menu. The dropdown menu is open, showing the selected option "Discrete input 1".

- **Entrada analógica <N>.** Este método de cálculo é configurado se o sensor de rotação do motor estiver conectado a uma entrada analógica do terminal de terceiros. O software Omnicomm Online registrará o valor de rotação do motor ao receber o valor respectivo do terminal de terceiros

“**Coeficiente para conversão em rotações por minuto**” digite o fator para multiplicação do valor de rotação do motor recebido para conversão em rotações por minuto



The screenshot shows a software window titled "Engine RPM" with a yellow header. Below the header, there is a label "Method of calculation:" followed by a dropdown menu. The dropdown menu is open, showing the selected option "Analogue input 1". Below this, there is a label "The coefficient for reducing to rpm" followed by a text input field containing the value "1".

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **Contador relativo <N>.** Este método de cálculo é configurado se o terminal de terceiros transmite os valores de rotação do motor entre os eventos em sequência em unidades de medida diferentes de rotações por minuto (RPM)

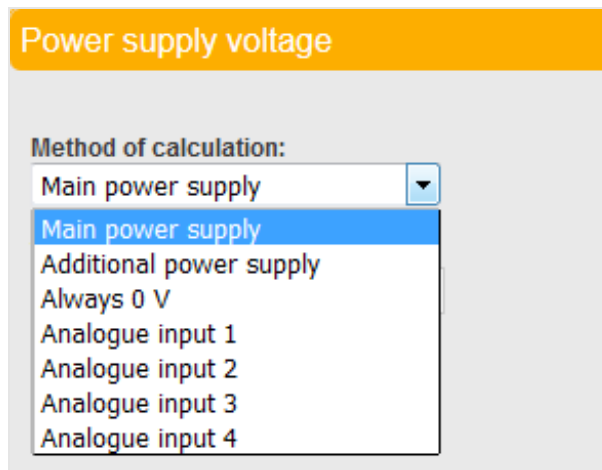
“**Fator de conversão para rotações por minuto**” digite o fator para multiplicação do valor de rotação do motor recebido para conversão em rotações por minuto

- **Parâmetro CAN: SPN190.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite valores sobre a rotação do motor a partir do sinal SPN190 do barramento CAN
- **Parâmetro CAN <N>..** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite os valores de rotação do motor a partir do barramento CAN e o sinal é diferente do SPN190. Selecione o valor do sinal CAN por meio do qual o Omnicomm Online registrará os valores de velocidade do motor

Tensão da fonte de alimentação

Na seção “**Tensão da fonte de alimentação**”:

Selecione, no campo “**Método de cálculo**”, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará a tensão da fonte de alimentação do terminal.

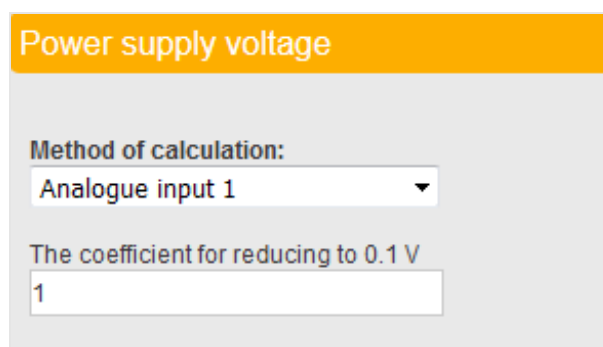


Valores possíveis dependendo do terminal conectado:

- **Alimentação principal/adicional.** Este método de cálculo é definido se o terminal de terceiros estiver conectado ao circuito elétrico do veículo e à bateria de reserva. O software Omnicomm Online registrará o valor de alimentação principal ou de alimentação adicional dependendo do parâmetro “Status da fonte de alimentação”
- **Fonte de alimentação principal.** Este método de cálculo é definido se o terminal de terceiros estiver conectado ao circuito elétrico do veículo. O software Omnicomm Online registrará apenas o valor de tensão da alimentação principal

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **Fonte de alimentação adicional.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros estiver conectado à bateria de reserva. O software Omnicomm Online registrará apenas o valor de tensão da alimentação adicional (ou seja, a bateria de backup)
- **Sempre 0 V.** Este método de cálculo é definido se não for necessário monitorar a tensão do circuito elétrico, e o software Omnicomm Online registrará permanentemente o valor 0 para a tensão da fonte de alimentação
- **Entrada analógica <N>.** Este método de cálculo é configurado se uma entrada analógica do terminal de terceiros estiver conectada ao circuito elétrico. O software Omnicomm Online registrará o valor de tensão ao receber o valor respectivo do terminal de terceiros
- **Parâmetro CAN: SPN168.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor sobre a rotação do motor a partir do sinal SPN168 do barramento CAN



Power supply voltage

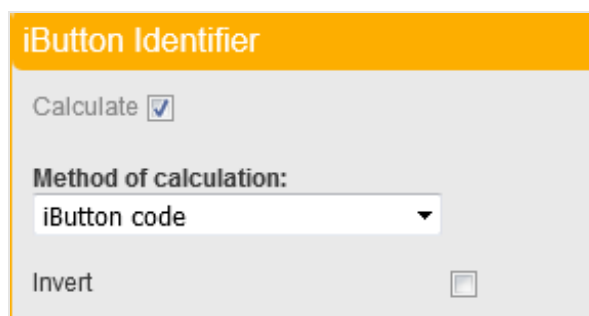
Method of calculation:
Analogue input 1

The coefficient for reducing to 0.1 V
1

“**Coeficiente para redução a 0,1 V**”. Digite o fator para multiplicar o valor de tensão da fonte de alimentação recebido para conversão em múltiplos de 0,1 V

Identificador iButton

Selecione, no campo “**Método de cálculo**”, o parâmetro “Identificador iButton” para enviar o identificador da chave iButton para o software Omnicomm:



iButton Identifier

Calculate ☒

Method of calculation:
iButton code

Invert ☐

Importante! O terminal transmite o valor do identificador iButton de forma invertida. Com isso, a tela “Monitoramento” do servidor de conversão exibe um identificador

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

iButton invertido. A reversão da inversão do valor do identificador iButton é executada no Software Omnicomm, e o primeiro e o último bytes são omitidos.

Exemplo.



Velocidade do sensor

Na seção **“Velocidade de acordo com o sensor”**:

A interface 'Speed according to the sensor' possui um botão 'Calculate' com uma seta verde. Abaixo dele, há um campo 'Method of calculation:' com uma lista suspensa que mostra 'Speed sensor'.

Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online calculará a velocidade do veículo.

Valores possíveis dependendo do terminal conectado:

- **Sensor de velocidade.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite os valores de velocidade do veículo provenientes das leituras do seu sensor de velocidade do veículo
- **Entrada analógica <N>.** Este método de cálculo é configurado se o sensor de velocidade estiver conectado a uma entrada analógica do terminal de terceiros. O software Omnicomm Online registrará o valor de velocidade ao receber o valor respectivo do terminal de terceiros
- **Parâmetro CAN: SPN1624.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite valores de quilometragem a partir do sinal SPN1624 do barramento CAN

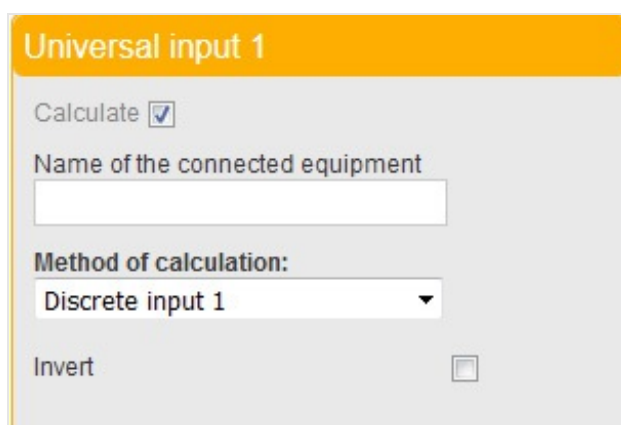
Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **A partir do parâmetro CAN “N”.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor de velocidade a partir do barramento CAN e o sinal é diferente do SPN1624. Selecione o valor do sinal CAN por meio do qual o software Omnicomm Online registrará o valor de velocidade

“Fator de conversão para km/h”. Digite o fator para multiplicação do valor de velocidade recebido para conversão em quilômetros por hora

Entradas universais

Abra a aba **“Entradas universais”**:



“Calcular” – marque se for necessário monitorar a entrada universal.

“Nome do equipamento conectado” – informe o nome do equipamento auxiliar conectado ao terminal de terceiros.

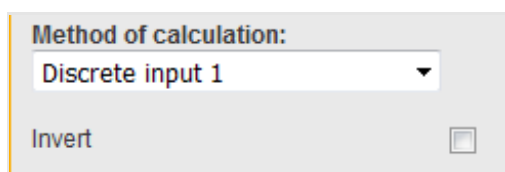
“Método de cálculo” — selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de equipamento auxiliar conectado.

Opções possíveis para o método de cálculo:

- **Entrada dedicada <N>.** Este método de cálculo é configurado se estiver conectada ao equipamento auxiliar uma entrada dedicada do terminal de terceiros cuja ativação/desativação deve ser monitorada. O software Omnicomm Online registrará a ativação do equipamento auxiliar ao receber do terminal de terceiros o registro de um evento de ativação da entrada dedicada.

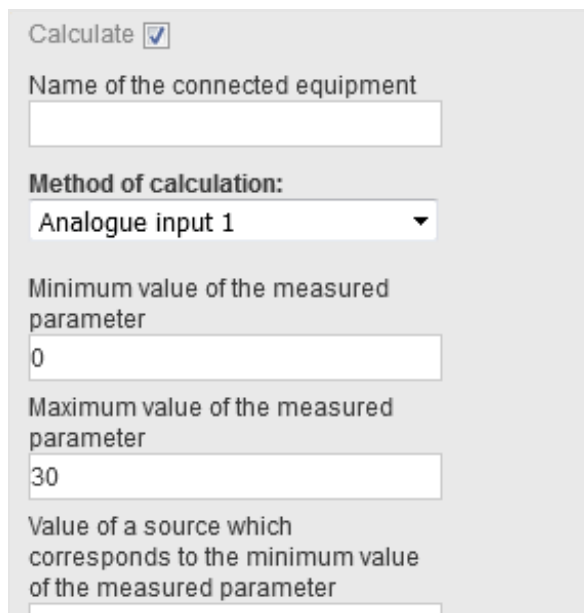
Se for necessário registrar o desligamento do equipamento auxiliar ao receber o evento de que a entrada dedicada foi desativada, marque a caixa **“Inverter”**.

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão



Method of calculation:
Discrete input 1 ▼
Invert ☐

- **Entrada analógica <N>** . Este método de cálculo é configurado se está conectado um equipamento auxiliar a uma entrada analógica do terminal de terceiros cujas leituras devem ser monitoradas



Calculate ☒

Name of the connected equipment

Method of calculation:
Analogue input 1 ▼

Minimum value of the measured parameter

Maximum value of the measured parameter

Value of a source which corresponds to the minimum value of the measured parameter

“Valor mínimo do parâmetro medido” define o valor mínimo do parâmetro medido pelo sensor. O parâmetro é medido nas unidades de medida específicas de cada parâmetro, por exemplo, graus Celcius para um parâmetro de temperatura.

“Valor de uma fonte” — define o valor de tensão em Volts correspondente ao valor mínimo do parâmetro medido.

“Valor máximo do parâmetro medido” — define o valor máximo do parâmetro medido pelo sensor.

“Valor de uma fonte que corresponde ao valor máximo do parâmetro medido” — define o valor de tensão correspondente ao valor máximo do parâmetro medido.

Temperature sensor (sensor de temperatura). Este método de cálculo é definido ao estar conectado ao terminal de terceiros um sensor de temperatura cujas leituras devem ser monitoradas;

“Valor mínimo do parâmetro medido” — define o valor mínimo do parâmetro medido pelo sensor em graus Celcius.

“Valor de uma fonte que corresponde ao valor mínimo do parâmetro medido” — define o valor de tensão correspondente ao valor mínimo do parâmetro medido.

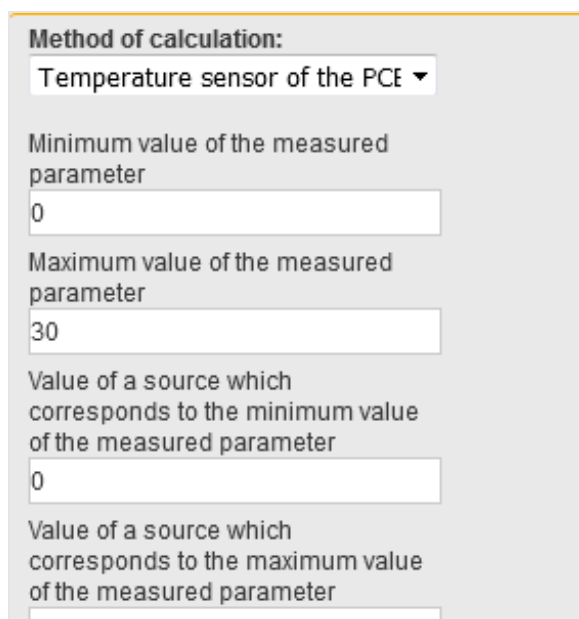
Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

“Valor máximo do parâmetro medido” — define o valor máximo do parâmetro medido pelo sensor em graus Celcius.

“Valor de uma fonte que corresponde ao valor máximo do parâmetro medido” — define o valor de tensão correspondente ao valor máximo do parâmetro medido.

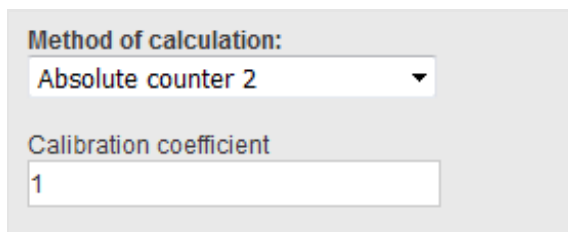
“Fator de ajuste da primeira entrada universal” — informe o fator de multiplicação do valor recebido para conversão nas unidades de medida do parâmetro físico avaliado.

Sensor de temperatura da PCB. Este método de cálculo é definido ao estar conectada ao terminal de terceiros uma placa de circuito impresso com um sensor de temperatura instalado:



The screenshot shows a configuration window for the 'Method of calculation: Temperature sensor of the PCE'. It contains four input fields: 'Minimum value of the measured parameter' with the value '0', 'Maximum value of the measured parameter' with the value '30', 'Value of a source which corresponds to the minimum value of the measured parameter' with the value '0', and 'Value of a source which corresponds to the maximum value of the measured parameter' with the value '1'.

Contador absoluto <N>. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite um valor cumulativo do parâmetro avaliado



The screenshot shows a configuration window for the 'Method of calculation: Absolute counter 2'. It contains one input field: 'Calibration coefficient' with the value '1'.

“Coeficiente de calibração” — informe o fator de multiplicação do valor recebido para conversão nas unidades de medida do parâmetro físico avaliado.

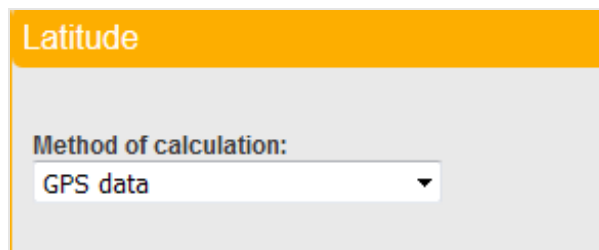
Sensor relativo <N>. Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite um valor do parâmetro avaliado entre os eventos subsequentes

Dados de navegação

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

Latitude

“Método de cálculo” — selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de equipamento auxiliar conectado

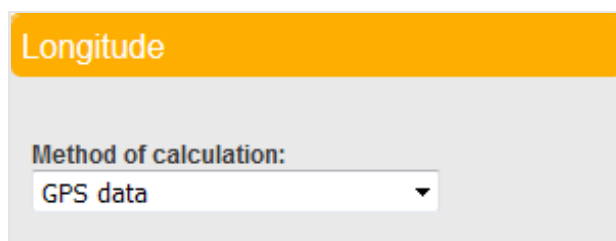


Opções possíveis para o método de cálculo:

- **Dados do GPS.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite a latitude a partir dos dados provenientes do GPS

Longitude

“Método de cálculo” — selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de equipamento auxiliar conectado

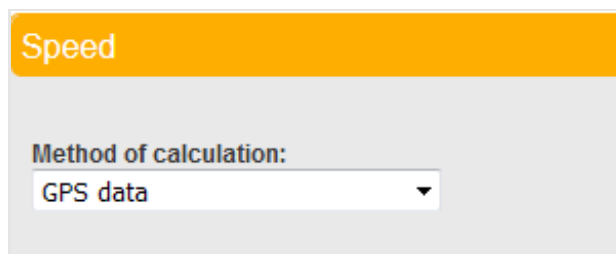


Opções possíveis para o método de cálculo:

- **Dados do GPS.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite a longitude a partir dos dados provenientes do GPS

Velocidade

“Método de cálculo” — selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de equipamento auxiliar conectado.



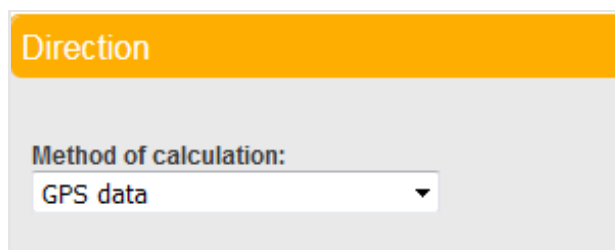
Opções possíveis para o método de cálculo:

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **Dados do GPS** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor de velocidade proveniente dos dados do GPS
- **Sempre 0** Este método de cálculo é configurado se não for necessário monitorar a velocidade do veículo. O software Omnicomm Online registrará o valor permanente de velocidade 0

Direção

“**Método de cálculo**” — selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de terminal de terceiros conectado.

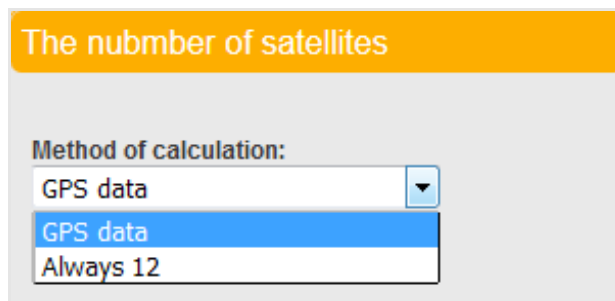


Opções possíveis para o método de cálculo:

- **Dados do GPS.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite a direção de deslocamento do veículo a partir dos dados provenientes do GPS
- **Sempre 0.** Este método de cálculo é configurado se não for necessário monitorar a direção de deslocamento do veículo. O software Omnicomm Online não registrará uma direção de deslocamento

Número de satélites

“**Método de cálculo**” – selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de terminal de terceiros conectado.



Opções possíveis para o método de cálculo:

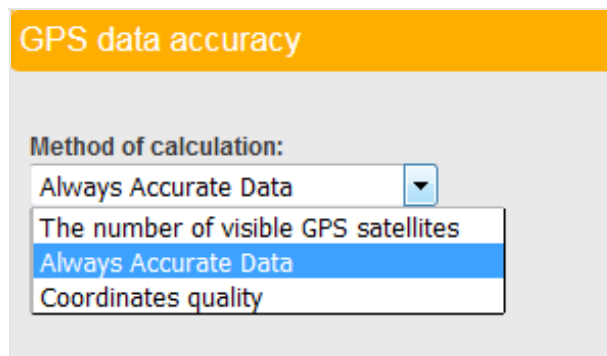
- **Dados do GPS.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o número de satélites de GPS

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **Sempre 12.** Este método de cálculo é configurado se não for necessário monitorar o número de satélites. O software Omnicomm Online registrará a presença permanente de 12 satélites

Precisão dos dados de GPS

“**Método de cálculo**” — selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de terminal de terceiros



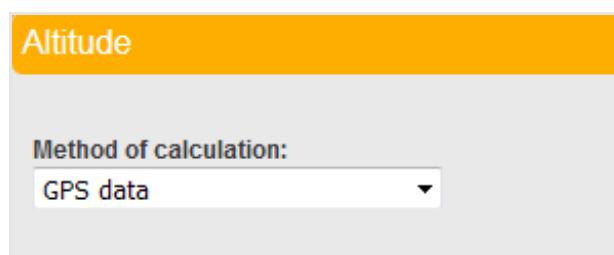
Opções possíveis para o método de cálculo:

- **Indicador da Precisão do GPS.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre a precisão dos dados de GSM. O software Omnicomm Online registrará a precisão dos dados de GPS ao receber o evento respectivo do terminal de terceiros
- **Número de satélites visíveis.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o número de satélites de GPS. O software Omnicomm Online registrará a precisão dos dados de GPS se houver mais de três satélites visíveis
- **Qualidade das coordenadas.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite as coordenadas do veículo. O software Omnicomm Online registrará a precisão dos dados de GPS ao receber pelo menos duas coordenadas do terminal de terceiros
- **Dados sempre precisos.** Este método de cálculo é configurado se não for necessário registrar os dados de GPS. O software Omnicomm Online registrará dados sempre precisos

Altitude

“**Método de cálculo**” — selecione o método de cálculo de acordo com o tipo de terminal de terceiros conectado

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

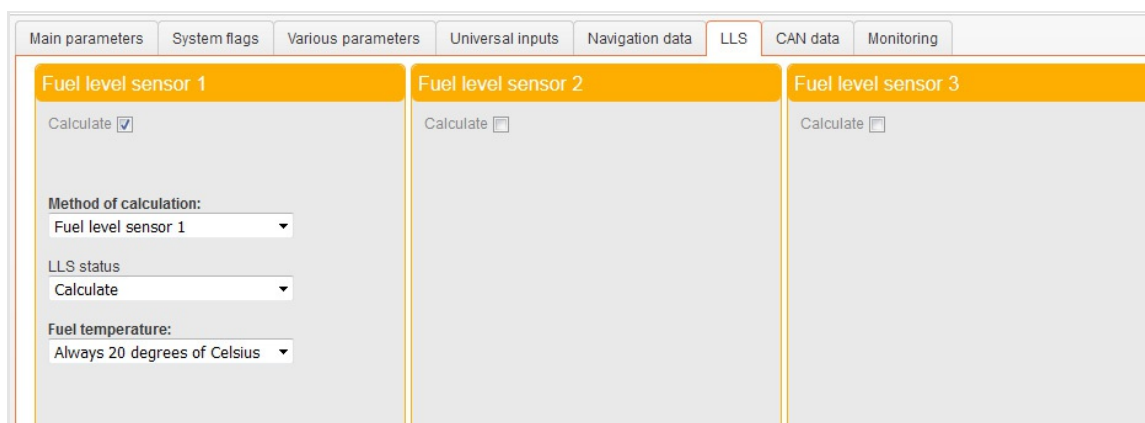


Opções possíveis para o método de cálculo:

- **Dados do GPS.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor de altitude da posição atual do veículo a partir dos dados de GPS
- **Sempre 0.** Este método de cálculo é determinado se não for necessário monitorar a altitude da posição atual do veículo; O software Omnicomm Online não exibirá a altitude da posição atual do veículo

Sensores do nível de combustível

Abra a aba “LLS”:



Selecione, no campo “**Método de cálculo**”, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará o nível de combustível.

Opções possíveis para o cálculo do nível de combustível:

- **Sensor de nível de combustível X.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados recebidos de um sensor de nível de combustível LLS fabricado pela Omnicomm.
- **Entrada analógica X.** Este método de cálculo é configurado se uma entrada analógica do terminal de terceiros estiver conectada a um sensor analógico de nível de combustível LLS fabricado pela Omnicomm.

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

Method of calculation:
Analogue input 1 ▼

Value of the measured parameter which corresponds to the minimum fuel level in the tank
0

Value of the measured parameter which corresponds to the maximum fuel level in the tank
100

LLS status
Calculate ▼

Fuel temperature:
Always 20 degrees of Celsius ▼

- **Do sensor absoluto.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor atual do nível de combustível no tanque

Method of calculation:
Absolute counter 1 ▼

Value of the measured parameter which corresponds to the minimum fuel level in the tank
0

Value of the measured parameter which corresponds to the maximum fuel level in the tank
100

“Valor do parâmetro medido que corresponde ao nível de combustível mínimo no tanque” — digite o valor (em Volts) da tabela de calibração do sensor analógico que corresponde ao tanque vazio.

“Valor do parâmetro medido que corresponde ao nível de combustível máximo no tanque” — digite o valor (em Volts) da tabela de calibração do sensor analógico que corresponde ao tanque cheio.

- **A partir do parâmetro CAN SPN96.** Este método de cálculo é configurado se somente estiver conectado ao terminal de terceiros um sensor do nível de combustível e os dados forem transmitidos do sinal SPN96 do barramento CAN

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **A partir do parâmetro CAN SPN38.** Este método de cálculo é configurado se estiverem conectados dois sensores de nível de combustível ao terminal de terceiros e os dados forem transmitidos a partir do sinal SPN96 do barramento CAN para o primeiro reservatório e do sinal SPN38 do barramento CAN para o segundo

“Valor do parâmetro medido que corresponde ao nível de combustível mínimo no tanque” — digite o valor (em Volts) da tabela de calibração do sensor do nível de combustível conectado ao terminal de terceiros que corresponde ao tanque vazio.

“Valor do parâmetro medido que corresponde ao nível de combustível máximo no tanque” — digite o valor (em Volts) da tabela de calibração do sensor do nível de combustível conectado ao terminal de terceiros que corresponde ao tanque cheio.

- **A partir do parâmetro CAN “N”.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor do nível de combustível a partir do barramento CAN e o sinal é diferente do SPN96

Opções possíveis para determinar o status do LLS:

- **Calcular.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados sobre o status do sensor do nível de combustível ou no caso das leituras do sensor do nível de combustível ultrapassarem o intervalo entre 0 e 4095.
- **Sempre “Pronto”.** Este método de cálculo é configurado se não for necessário monitorar o status do sensor do nível de combustível. O software Omnicomm Online sempre exibirá o status “Pronto” por padrão

Opções possíveis para o método de cálculo da temperatura do combustível:

- **Sempre 20 graus Celcius.** Este método de cálculo é o valor padrão ou é configurado se um terminal de terceiros não transmite dados da temperatura do combustível para o software Omnicomm Online.
- **A partir do sensor de temperatura.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados de temperatura do combustível a partir das leituras do sensor de temperatura.

Dados provenientes do barramento CAN

Abra a aba **“CAN”**:

Selecione, no campo **“Método de cálculo”**, o parâmetro com base no qual o software Omnicomm Online registrará o parâmetro CAN.

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

Parâmetros CAN e possíveis métodos de cálculo:

- **Parâmetro CAN SPN70.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o status do freio de estacionamento a partir do sinal SPN70 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN91.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite a posição do pedal do acelerador a partir do sinal SPN91 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN100.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor sobre a pressão do óleo do motor a partir do sinal SPN100 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN110.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor sobre a temperatura do líquido de arrefecimento do motor a partir do sinal SPN110 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN174.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor sobre a temperatura do combustível a partir do sinal SPN174 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN175.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor sobre a temperatura do óleo do motor a partir do sinal SPN175 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN182.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor do consumo diário de combustível a partir do sinal SPN182 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN184.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor do consumo instantâneo de combustível a partir do sinal SPN184 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN190.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite valores sobre a rotação do motor a partir do sinal SPN190 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN244.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor da quilometragem diária a partir do sinal SPN244 do barramento CAN;

Adição de um terminal de terceiros ao servidor de conversão

- **Parâmetro CAN SPN245.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor da quilometragem total a partir do sinal SPN245 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN247.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor da duração total da operação do motor a partir do sinal SPN247 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN250.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o consumo total de combustível a partir do sinal SPN250 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN521.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre a posição do pedal do freio de serviço a partir do sinal SPN521 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN522.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite a posição do pedal de embreagem a partir do sinal SPN522 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN527.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o status do piloto automático a partir do sinal SPN527 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN582.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor de carga no eixo a partir do sinal SPN582 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN597.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre o status do pedal do freio de serviço a partir do sinal SPN597 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN598.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre o status do pedal de embreagem a partir do sinal SPN598 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN914.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados sobre a quilometragem até a próxima manutenção a partir do sinal SPN914 do barramento CAN;

Visualização dos valores atuais

- **Parâmetro CAN SPN916.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados sobre o tempo de operação do motor até a próxima manutenção a partir do sinal SPN916 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN928.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite dados com o índice do eixo a partir do sinal SPN928 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN1624.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite o valor sobre a velocidade instantânea do veículo a partir do sinal SPN1624 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN1821.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre o status da porta do veículo a partir do sinal SPN1821 do barramento CAN;
- **Parâmetro CAN SPN1856.** Este método de cálculo é configurado se um terminal de terceiros transmite informações sobre o status do cinto do veículo a partir do sinal SPN 1856 do barramento CAN.

Visualização dos valores atuais

Abra a aba **“Monitoramento”**.

A tela se abrirá (Figura 48), exibindo os valores atuais dos parâmetros configurados pelo método de cálculo indicado.

“Momento da medição do parâmetro na última mensagem” (no formato DD/MM/AAAA hh:mm:ss) — momento da gravação do valor/evento da última mensagem recebida.

“Última mensagem recebida” (no formato DD/MM/AAAA hh:mm:ss) — momento em que foi recebida a última mensagem pelo servidor de conversão.

Os seguintes parâmetros podem ser exibidos na seção **“Monitoramento”**, dependendo do tipo de terminal de terceiros:

- Indicador do Power supply status (status da fonte de alimentação)
- Indicador do Additional power supply status (status da fonte de alimentação adicional);
- Indicador da CAN Engine speed (rotação do motor via CAN);
- Indicador de Roaming;

Visualização dos valores atuais

- Indicador de Ignition (ignição);
- Indicador da GSM connection (conexão GSM);
- Indicador da GPS accuracy (precisão do GPS);
- Indicador do Panic button (botão de pânico);
- Indicador de Device tampered (dispositivo adulterado);
- Indicador da CAN data availability (disponibilidade de dados CAN);
- Indicador do Discrete output status (status da saída dedicada);
- Latitude, em graus;
- Longitude, em graus;
- GPS speed (velocidade via GPS, em km/h);
- GPS direction (direção via GPS, em graus);
- GPS height (altitude via GPS, em m);
- Number of satellites (número de satélites);
- Main power (alimentação principal, em V);
- Additional power, (alimentação alternativa, em V);
- Absolute mileage (distância percorrida absoluta, em m);
- Relative mileage (distância percorrida relativa, em m);
- Speed (velocidade, em km/h);
- Engine speed (rotação do motor, em RPM);
- Acceleration magnitude (magnitude de aceleração, intervalos de 0,01 g);
- LLS<N> Temperature (temperatura do LLS<N>, em °C);
- PCB board temperature (temperatura da placa PCB, em °C);
- X-wise acceleration (aceleração no sentido X, intervalos de 0,01 g);
- Y-wise acceleration (aceleração no sentido Y, intervalos de 0,01 g);
- Z-wise acceleration (aceleração no sentido Z, intervalos de 0,01 g);
- SPN70 — status do freio de estacionamento;
- SPN91 — posição do pedal do acelerador;

Visualização dos valores atuais

- SPN100 — pressão do óleo do motor;
- SPN110 — temperatura do líquido de arrefecimento;
- SPN174 — temperatura do combustível;
- SPN175 - temperatura do óleo do motor;
- SPN182 — consumo de combustível diário;
- SPN184 — consumo de combustível instantâneo;
- SPN244 — quilometragem diária;
- SPN247 — tempo total de operação do motor;
- SPN250 — consumo total de combustível;
- SPN521 — posição do pedal do freio de serviço;
- SPN522 — posição do pedal de embreagem;
- SPN527 — status do piloto automático;
- SPN582 /*PGN 65258 */ — carga do eixo;
- SPN597 — status do pedal do freio de serviço;
- SPN598 — status do pedal de embreagem;
- SPN914 — quilometragem até a próxima manutenção técnica;
- SPN916 — Tempo de operação do motor até a próxima manutenção técnica;
- SPN928 /*PGN 65258 */ — índice do eixo;
- SPN1821 — status da porta;
- SPN1856 — status do cinto de segurança;
- nível de combustível segundo o CAN;
- Nível segundo o LLS<N>;
- Status do LLS<N>;
- Intensidade do sinal GSM;
- Indicador de deslocamento;
- DOP/HDOP;
- Código do i-Button;

Remoção de terminais do servidor de conversão

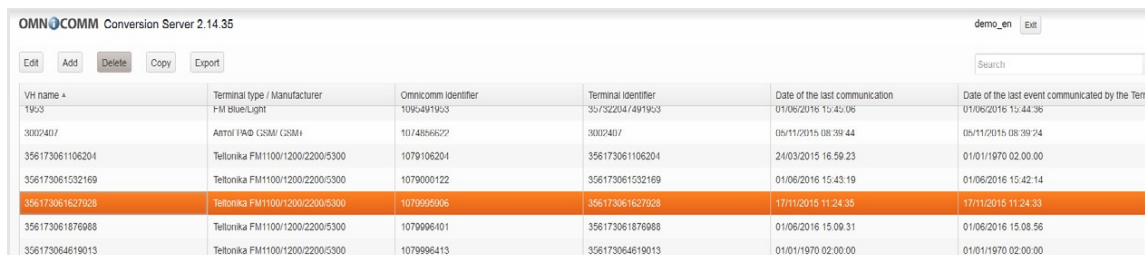
- Sensor de temperatura <N>, em °C;
- Tensão da bateria interna, em V;
- Entrada analógica <N>;
- Distância percorrida segundo o CAN (SPN245);
- Velocidade instantânea segundo o CAN (SPN1624);
- RPM do motor segundo o CAN (SPN190);
- Tensão segundo o CAN (SPN168);
- Precisão das coordenadas;
- SPN-96 nível de combustível no tanque nº 1;
- SPN-38 nível de combustível no tanque nº 2;
- Contador absoluto <N>;
- Contador relativo <N>;
- Entrada dedicada <N>.

“Medido” — a última vez que o valor do parâmetro foi registrado pelo terminal de terceiros.

“Recebido” — a última vez que o valor do parâmetro foi registrado pelo terminal de terceiros.

Remoção de terminais do servidor de conversão

Selecione o terminal a ser excluído da lista:



VH name *	Terminal type / Manufacturer	Omnicom Identifier	Terminal Identifier	Date of the last communication	Date of the last event communicated by the Term
1923	F-M BlueLight	1092491923	35/32204/491923	01/06/2016 15:45:06	01/06/2016 15:44:36
3002407	Aerof VAD (23M/ 23M)	1074869522	3002407	05/11/2015 08:39:44	05/11/2015 08:39:24
356173061106204	Tellonika FM1100/1200/2200/5300	1079106204	356173061106204	24/03/2015 16:59:23	01/01/1970 02:00:00
356173061532169	Tellonika FM1100/1200/2200/5300	1079000122	356173061532169	01/06/2016 15:43:19	01/06/2016 15:42:14
356173061627928	Tellonika FM1100/1200/2200/5300	1079995906	356173061627928	17/11/2015 11:24:35	17/11/2015 11:24:33
356173061876988	Tellonika FM1100/1200/2200/5300	1079996401	356173061876988	01/06/2016 15:08:31	01/06/2016 15:08:56
356173064619013	Tellonika FM1100/1200/2200/5300	1079996413	356173064619013	01/01/1970 02:00:00	01/01/1970 02:00:00

Pressione o botão **“Delete”** (excluir).

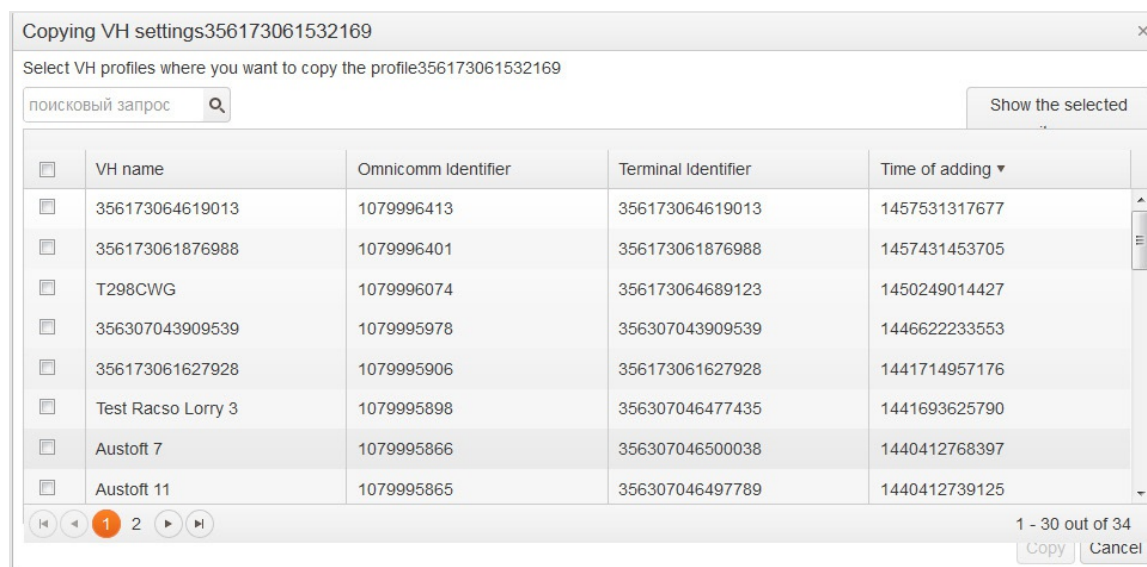
Em caso de cometer erros ao adicionar um terminal, entre em contato com o suporte técnico da Omnicomm através do e-mail support@omnicomm-online.com ou pelos

Cópia das configurações do terminal

números de telefone informados em www.omnicomm-online.com.

Cópia das configurações do terminal

Selecione de uma lista o terminal cujas configurações devem ser copiadas para outro terminal do mesmo tipo e pressione o botão **“Copy”** (copiar). Abre-se a seguinte tela



Exportação dos perfis do veículo

Para exportar os perfis do veículo (arquivos XML dos gravadores), selecione um ou vários veículos da lista. Para selecionar mais de um veículo pressione a tecla **“Shift”** no teclado e selecione com o botão esquerdo do mouse.

Pressione o botão **“Export”** (exportar).

O servidor de conversão fará o download dos perfis de veículos arquivados no arquivo **export.zip**.

OMNICOMM

info@omnicomm-world.com

www.omnicomm-world.com