Terminal de video Omnicomm OKO 3.0

Informações gerais

O terminal Omnicomm OKO video é um equipamento projetado para coletar informações sobre as condições do veículo, gravar vídeo nos dispositivos de mídia removíveis e transmitir dados para o software de Gerenciamento de frotas Omnicomm Online cloud ou para um software de terceiros.

Funções principais:

- gravação de vídeo a partir das câmeras IP conectadas
- geração e transmissão de dados sobre eventos que requerem o registro em vídeo
- determinação da localização, velocidade e direção de movimento do veículo
- leitura e filtragem dos valores dos sensores de nível de combustível e de um número de equipamentos conectados
- controle remoto dos equipamentos auxiliares conectados
- detecção de bloqueio ativo de sinais GPS/GLONASS
- detecção de bloqueio ativo de sinais GSM
- armazenamento de dados em memória não volátil
- transmissão de dados para a Omnicomm Online ou um software de terceiros

Two SIM cards are required to work with the video terminal: SIM1 - for telemetric data transmission, SIM2 - for video files transmission.

Depois de desligada a ignição, a gravação e transmissão de vídeo continua por mais 30 minutos. Contate o serviço de manutenção para modificar o intervalo até o desligamento da gravação.

A gravação de vídeo começa 50 a 70 segundos após a ignição ser ligada, dependendo do número de câmeras conectadas.

Atenção

Ao efetuar a instalação observe as regras de segurança e requisitos regulamentares para este tipo de trabalho.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual

Last update: **2026/11/16 13:41**

Equipamento auxiliar

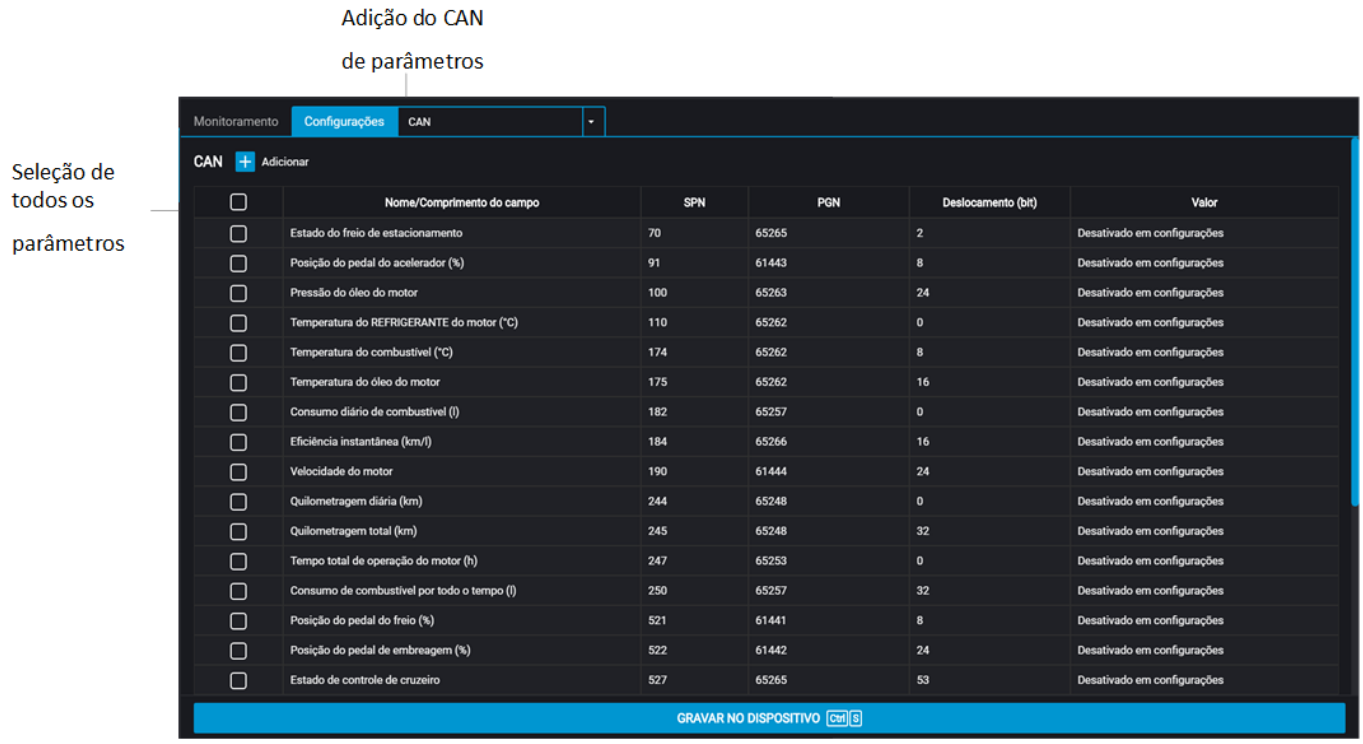
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment

Last update: **2026/11/16 13:41**

Barramento CAN

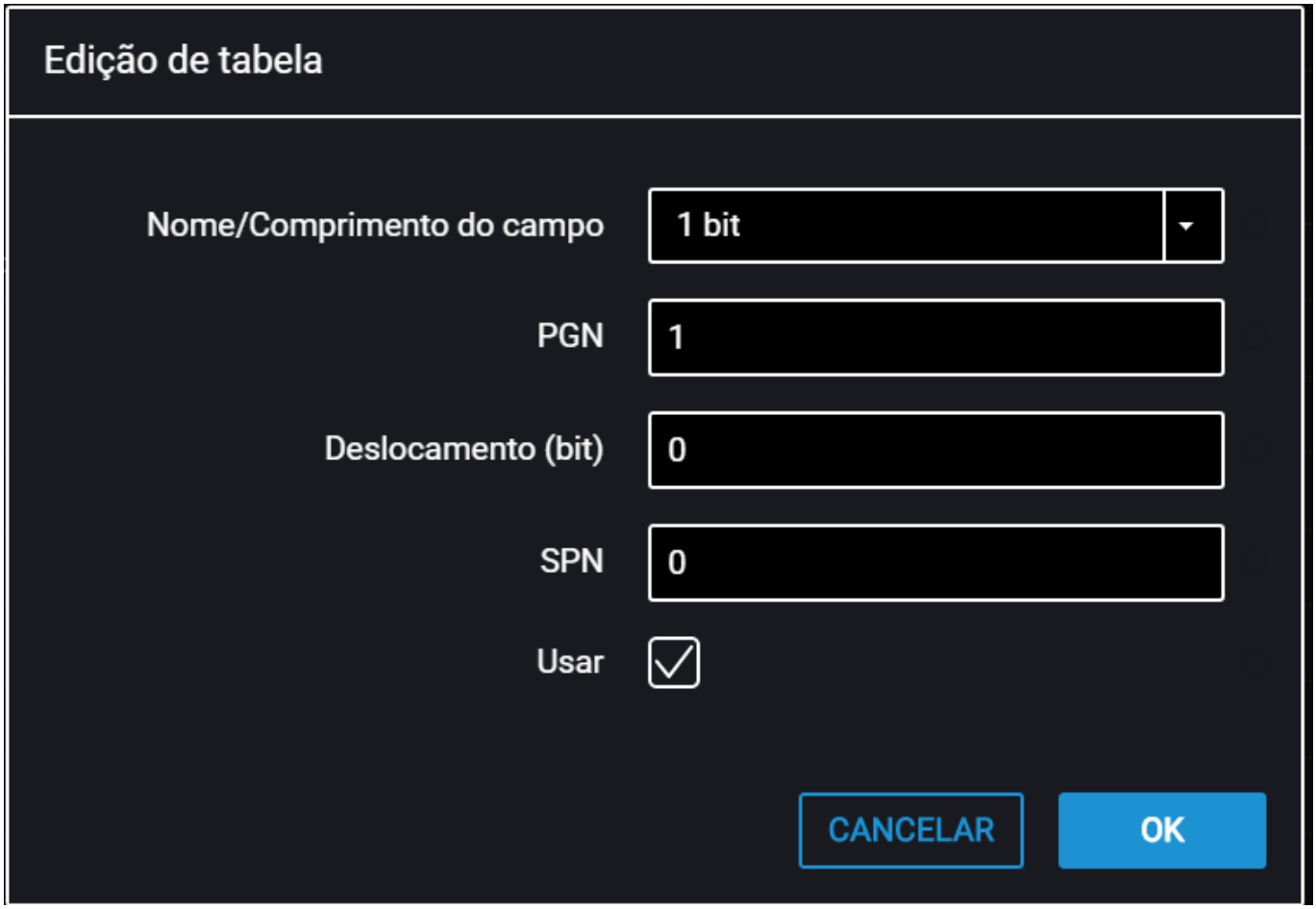
Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«CAN»** da lista:



Selecione a partir da lista os parâmetros, o valor que deve ser exibido no Omnicomm Online, e marque as caixas correspondentes na coluna «Usar».

«Usar ContiPressureCheck» – marque a caixa para processar os dados recebidos do sistema de monitoramento da pressão dos pneus ContiPressureCheck. Quando o sistema ContiPressureCheck for usado, é preciso configurar o monitoramento da pressão dos pneus no Omnicomm Online (ver Omnicomm Online. Guia de Gerenciamento).

Se precisar adicionar parâmetros para leitura do barramento CAN que não estiverem na lista, pressione o botão «Adicionar» no Omnicomm Configurator. Uma janela se abrirá:



«Comprimento» – selecione o comprimento do pacote de dados. Valores possíveis: 1, 2, 3, 4 (bit), 1, 2, 4 (bytes).

«PGN» – digite o número do grupo de parâmetros que define o conteúdo da mensagem correspondente de acordo com a SAE J1939. Valores possíveis: de 1 a 262143.

«Offset» – digite o valor de offset relativo ao endereço base da área de armazenamento de bit. Os valores possíveis são: de 0 a 63.

«SPN»: informe o código de parâmetro de acordo com a SAE J1939. Os valores possíveis são: de 0 a 4294967295.

«Use» – marque a caixa se quiser ler este parâmetro a partir do barramento CAN.

Pressione o botão «Salvar».

A conexão ao barramento CAN do veículo deve ser feita através do dispositivo de leitura de CAN sem contato (CANCrododile).

Ao usar dispositivos de leitura CAN sem contato, a sua conexão aos terminais deve ser feita de acordo com o seguinte diagrama:

Para configurar a recepção dos dados do volume de combustível no tanque do barramento CAN do veículo: Conecte e configure a recepção dos parâmetros de operação do equipamento no veículo a partir do barramento de dados CAN J1939 e defina a configuração do sensor de combustível - «Sensor

CAN».

Verifique a indicação dos valores do sensor de combustível na aba «Monitoramento», o valor deve estar entre 0 e 4095.

Ao fazer a leitura do nível de combustível no tanque a partir do barramento CAN, defina o modo de operação do terminal com a ignição desligada como "Coletar dados com solavancos". Caso contrário, o gráfico do nível de combustível não será exibido corretamente.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/can

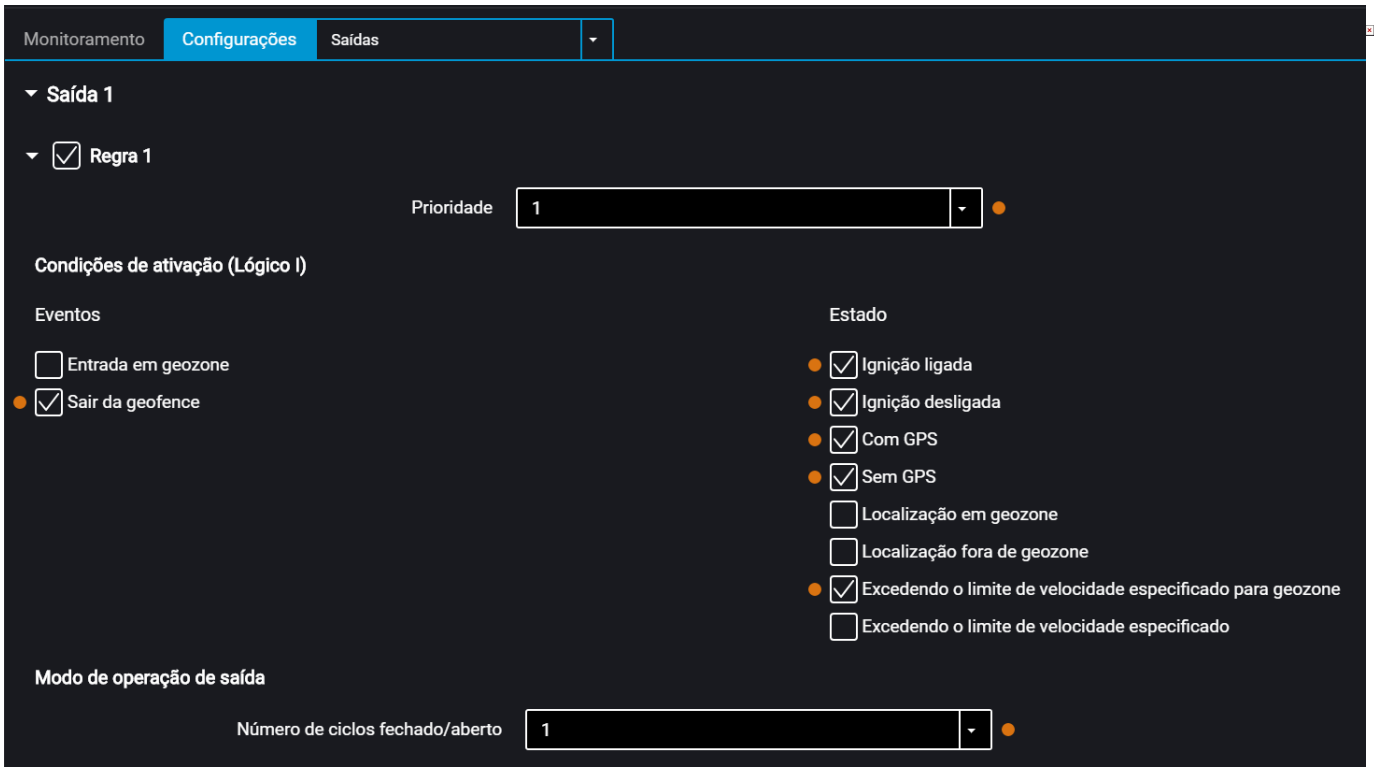
Last update: **2026/11/16 13:41**

Equipamentos controlados

Nos terminais de vídeo são fornecidas até três regras de operação para cada saída controlada.

As regras são definidas por evento ou por uma combinação de eventos e estados.

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Saídas»** da lista:



«Prioridade da regra» – defina a prioridade da regra. Quando, num determinado momento, for aplicável mais de uma regra, é usada a regra que tiver maior prioridade.

Opções possíveis: 1 (mais alta), 2, 3 (mais baixa).

Selecione «Eventos»:

- Entrada na cerca eletrônica
- Saída da cerca eletrônica

Selecione «Estados»:

- Ignição ligada
- Ignição desligada
- GPS disponível
- Sem GPS
- Dentro da cerca eletrônica
- Fora das cercas eletrônicas
- Exceder o limite de velocidade definido para a cerca eletrônica
- Exceder o limite de velocidade definido

Na seção «Modo de operação da saída»:

Número de ciclos «fechado-aberto» – especifique o número de ativações/desativações da saída.

Opções possíveis:

- Contínuo - a saída está sempre ativada (somente disponível para os estados)
- De 1 a 9 – (relevante apenas para os eventos, porque para os estados a realização desta condição levaria à repetição indefinida dos ciclos)

Ao selecionar o número de ciclos, especifique:

«Atraso antes do fechamento» – especifique o período de tempo até a ativação da saída. Valores possíveis: de 0,1 a 9,9 s.

«Duração do fechamento» – especifique o período durante o qual a saída deve permanecer ativada. Valores possíveis: de 0,1 a 9,9 s.

«Duração da abertura» – especifique o tempo até a próxima ativação da saída. Valores possíveis: de 0,0 a 29,9 s.

Exemplo 1. São definidos os seguintes valores:

- Estado – «Dentro da cerca eletrônica»
- Número de ciclos de «abertura e fechamento» – 5

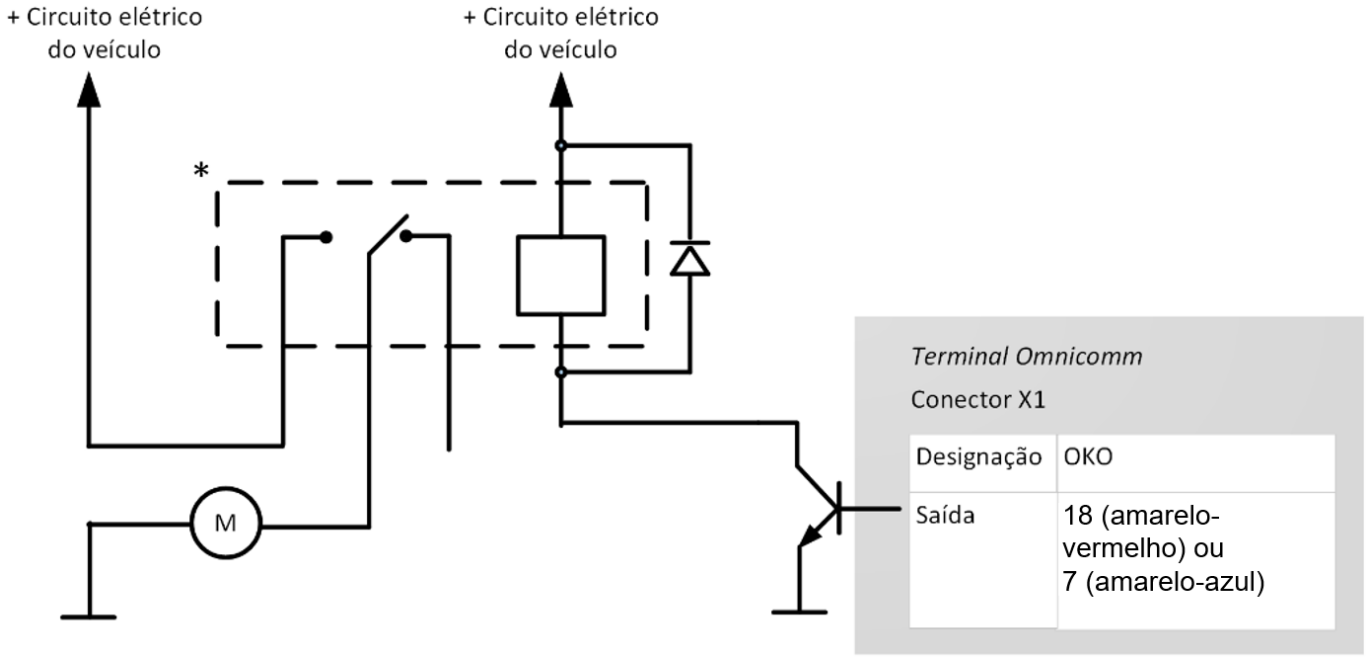
Se o veículo estiver dentro da cerca eletrônica, a saída será ativada e desativada 5 vezes. A ativação/desativação da saída (5 vezes cada) será repetida até que o veículo saia da cerca eletrônica.

Exemplo 2. São definidos os seguintes valores:

- Estado – «Fora da cerca eletrônica», «GPS disponível»
- Número de ciclos de «abertura e fechamento» – «Contínuo»

Se o veículo estiver fora da cerca eletrônica e os dados do módulo de GPS forem válidos, a saída será ativada até entrar novamente na cerca eletrônica ou os dados do GPS ficarem indisponíveis.

Conecte o equipamento auxiliar às saídas controladas dos terminais de vídeo de acordo com o diagrama abaixo:



* Relé com tensão operacional adequada para a tensão do circuito elétrico deste veículo (12 ou 24 VDC)

Também é possível controlar a saída digital por meio dos comandos via SMS: *SETDOUT param#, *GETDOUT#, *CLRDOUT param#

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

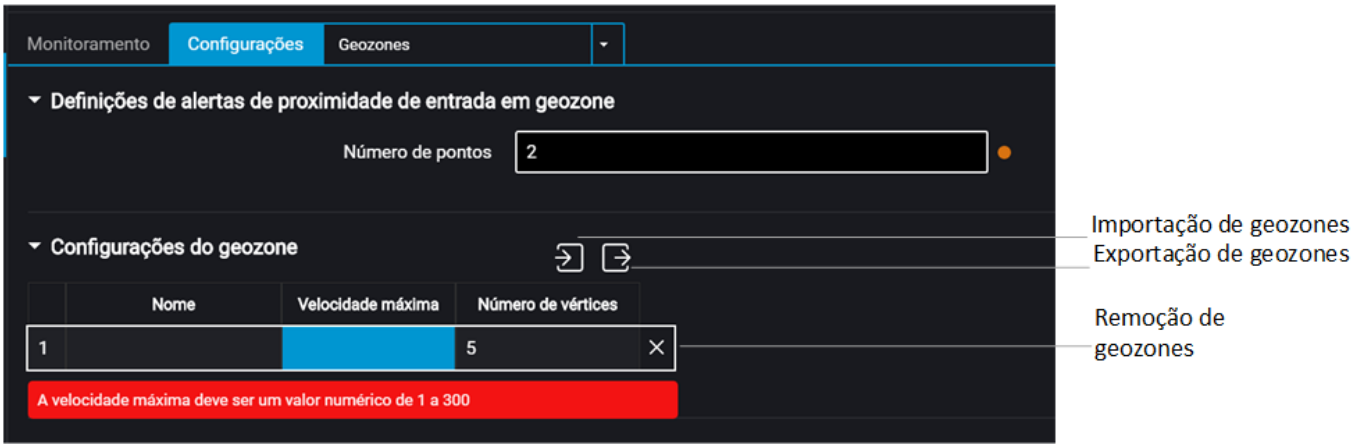
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/controlled-equipment

Last update: **2026/11/16 13:41**

Configuração da cerca eletrônica

Nos terminais, está disponível a configuração de cercas eletrônicas para ativar as saídas controladas.

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Cercas eletrônicas»** da lista.



«Número de pontos para confirmação de que está dentro ou fora da cerca eletrônica» – especifique o número de coordenadas definidas sucessivas necessárias para registrar que o veículo está dentro ou fora da cerca eletrônica. Tempo para determinação das coordenadas – 1 s. Valores possíveis: de 1 a 10.

Para adicionar uma cerca eletrônica, pressione no botão «Importar» e selecione o arquivo .xml com as configurações de cerca eletrônica.

O nome da cerca eletrônica não deve ter mais que 8 caracteres e deve consistir de símbolos, números e letras.

A cerca eletrônica não deve ter pontos consecutivos com as mesmas coordenadas.

Número máximo de cercas eletrônicas – 6.

Número máximo de picos – 24.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

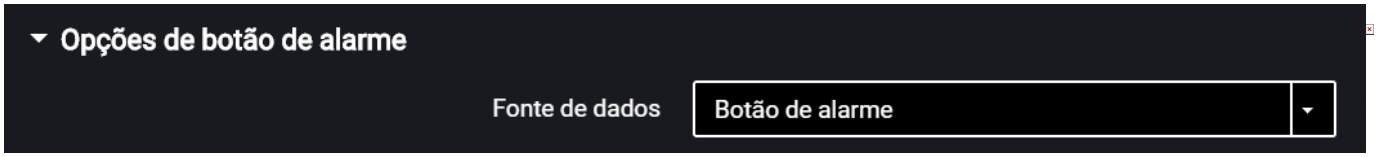
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/geofence

Last update: **2026/11/16 13:41**

Botão de pânico e botão de chamada GSM

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Equipamento auxiliar»** da lista:

Na seção **«Parâmetros do botão de pânico»**:



«Fonte de dados» – ativa/desativa o controle da condição do botão de pânico.

«Envio de SMS com o acionamento» – ativa/desativa o envio de SMS ao ser pressionado o botão de pânico.

Conecte o botão de pânico de acordo com o diagrama:

Conecte o botão de resposta de GSM aos terminais de vídeo de acordo com o seguinte diagrama:

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

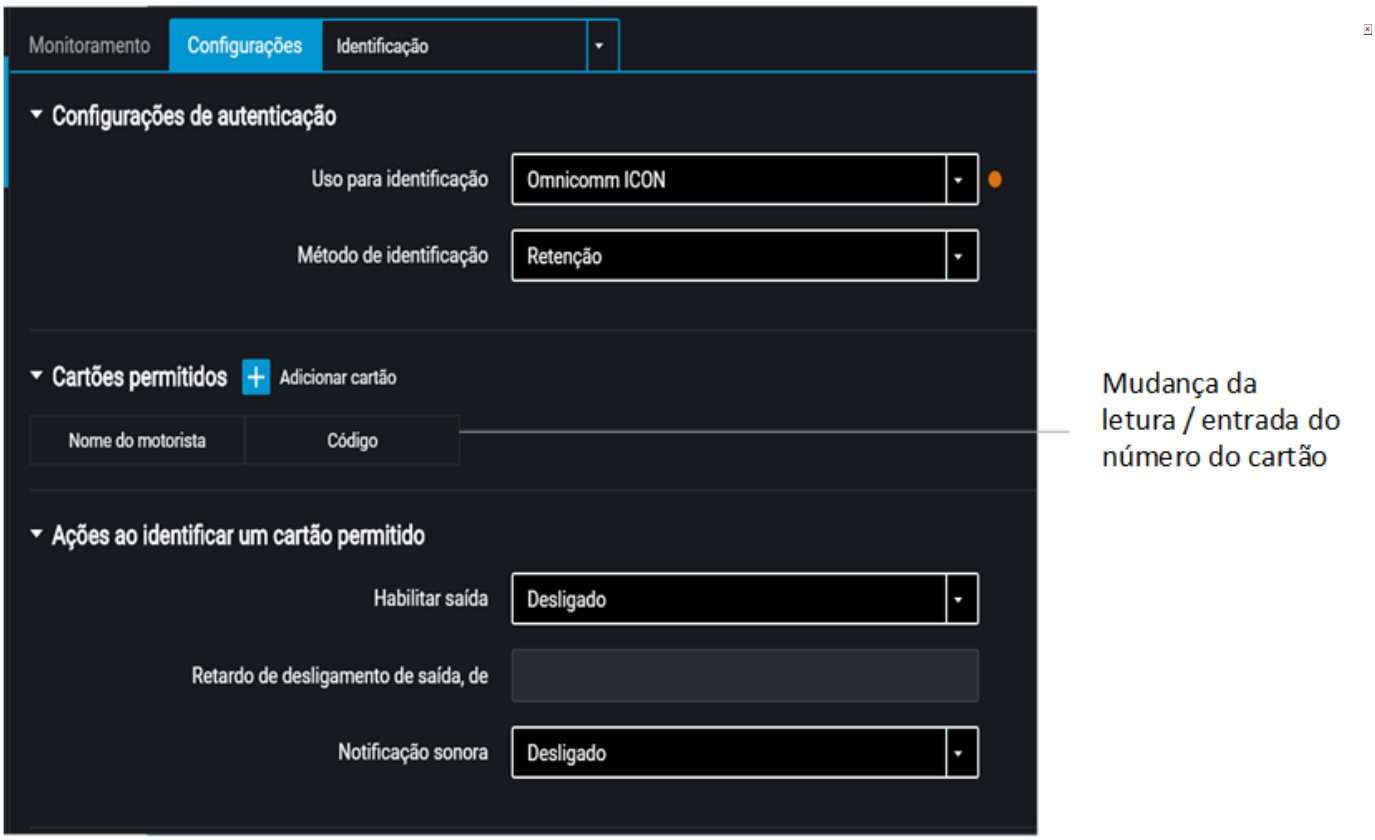
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/gsm

Last update: **2026/11/16 13:41**

Identificação do motorista

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Identificação»** da lista.

Na seção **«Configurações de identificação»**:



«Duração da identificação da chave/cartão» – especificar o período de tempo após o qual será ativada a segunda saída digital do terminal ao ser aplicado o iButton. Os valores possíveis são: de 0 a 60 segundos.

Na seção **«Chaves autorizadas»** marque a chave e insira os números de chaves iButton cuja aplicação ativará a segunda saída digital. O número da chave é indicado no formato de 6 bytes.

Por exemplo, para a chave seguinte é necessário digitar: 000015AF6D2B:



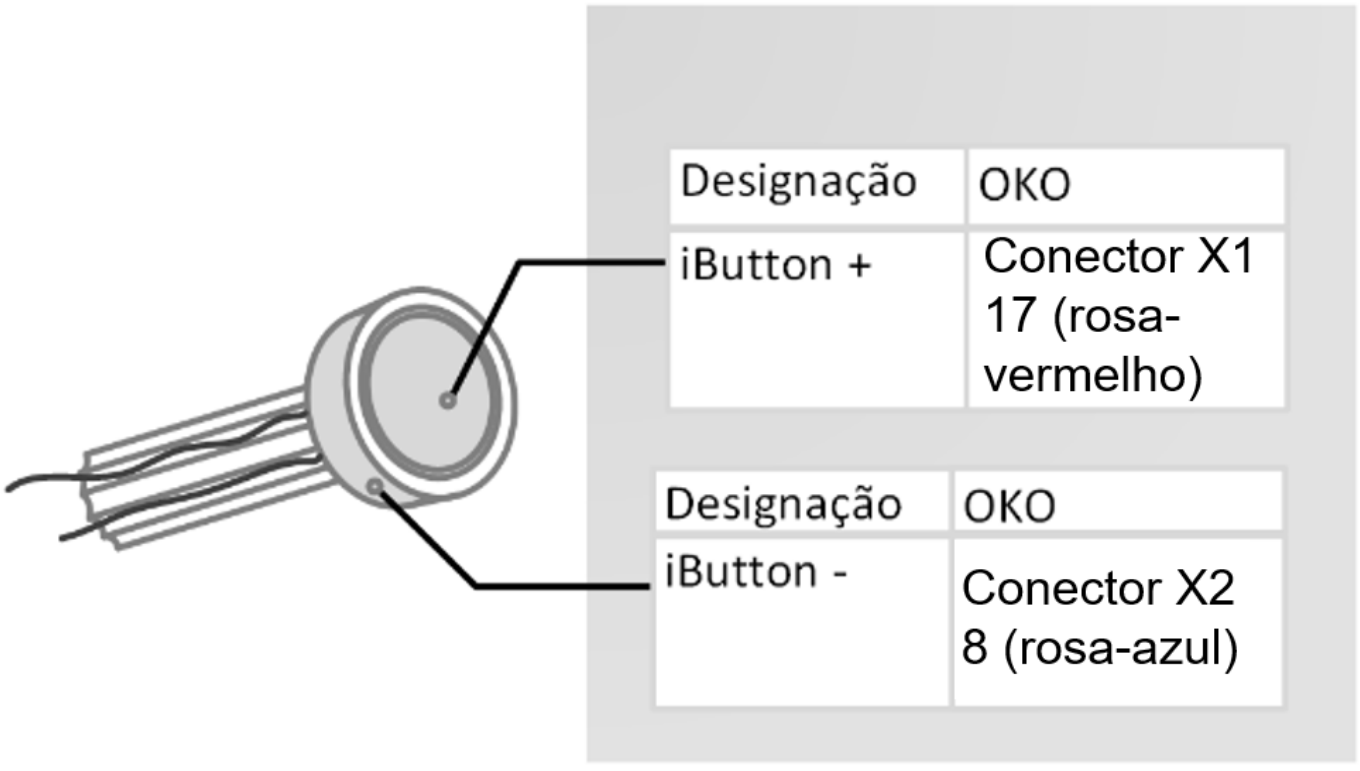
«Ativação da saída» – selecione «ativado» se deseja ativar a segunda saída dedicada ao ser aplicada a chave autorizada do iButton / cartão.

«Atraso do corte da saída» – especifique o período de tempo desde a remoção da chave iButton / cartão do dispositivo de leitura até a desativação da segunda saída digital. Valores possíveis: de 0 a 3600 segundos.

Se for necessário, ative/desative o lembrete sonoro de autorização do motorista no campo «Ativar o lembrete sonoro» - «Sim»/«Não», respectivamente.

Conexão e instalação do dispositivo de leitura de iButton

Determine a correspondência das cores do fio com os contatos do dispositivo de leitura fazendo um teste de continuidade com o multímetro nos fios e nos contatos no corpo do dispositivo de leitura. Conecte os dispositivo de leitura de iButton de acordo com o diagrama:



O dispositivo de leitura de iButton deve ser instalado no painel frontal do veículo ou na tampa de serviço do painel frontal do veículo.

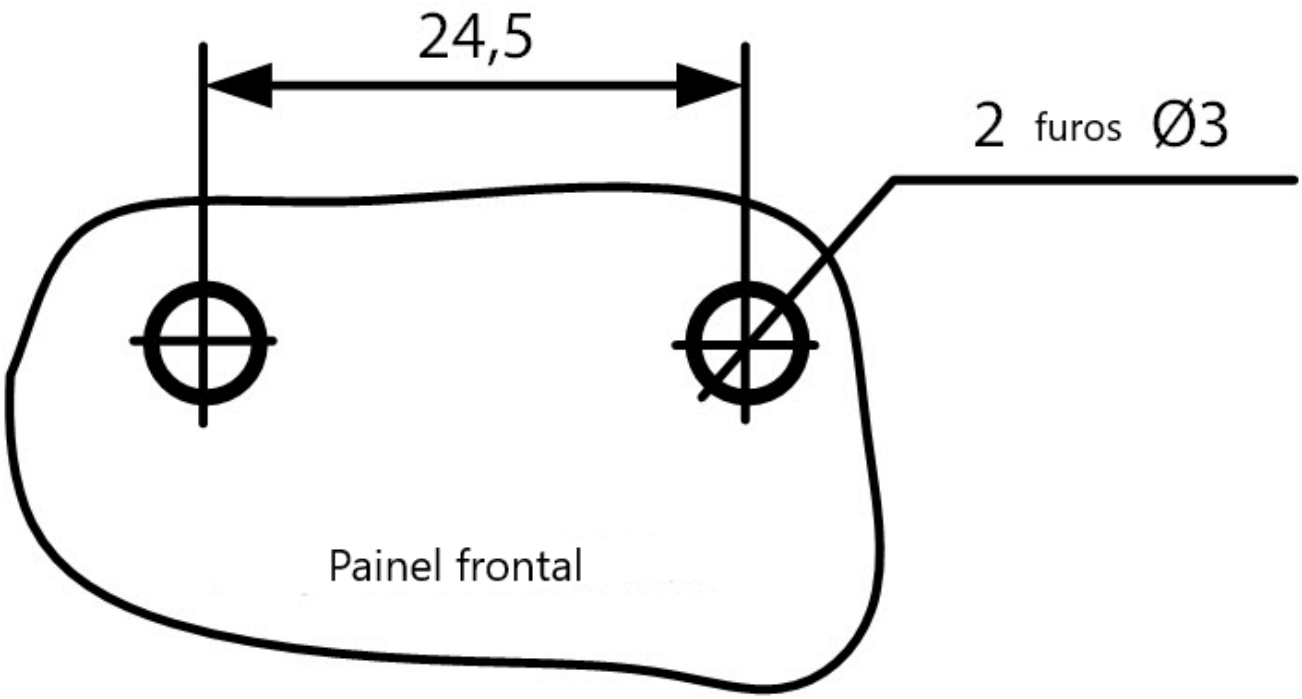
No local de instalação, faça um furo com diâmetro de 9 mm, instale o dispositivo de leitura de iButton e coloque o anel de vedação e a arruela de pressão.

Conecte o emissor sonoro:

1. Conecte o fio amarelo e vermelho do emissor sonoro à saída controlada do terminal, conecte o fio marrom à fase +12 V (+24 V) do circuito elétrico do veículo

2. Execute a instalação sob ou sobre uma superfície inclinada ou horizontal do painel frontal da cabine do veículo e fixe com parafusos auto atarraxantes ou cola

3. Ao usar parafusos, faça furos no local de instalação de acordo com a figura:



4. Monte o emissor sonoro na superfície preparada e fixe-o.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/identification

Last update: **2026/11/16 13:41**

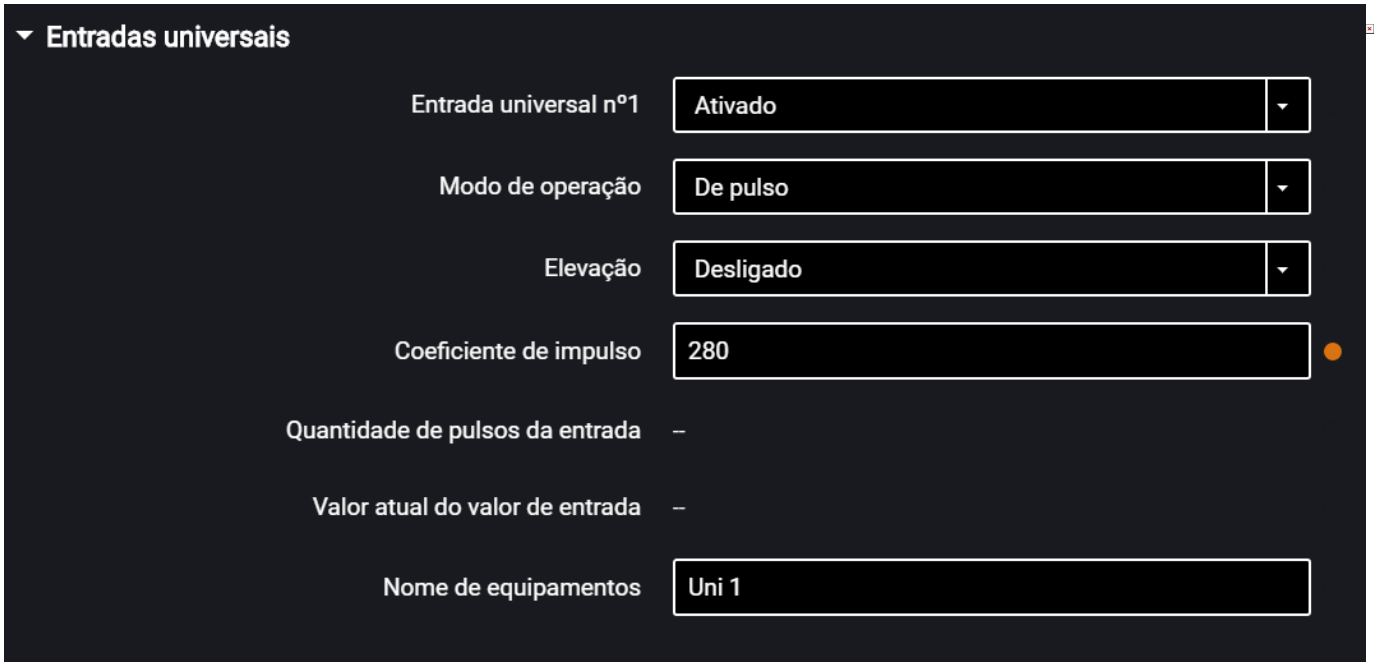
Entradas universais

As entradas universais têm por finalidade a conexão e o monitoramento operacional de equipamentos auxiliares com saída analógica, de pulso, potencial, ou frequência.

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Entradas»** da lista.

Na seção **«Entradas universais»**:

Sensores com saída de pulso



«Entrada universal» – selecione «Ativada».

«Modo de operação» – selecione «Pulso»..

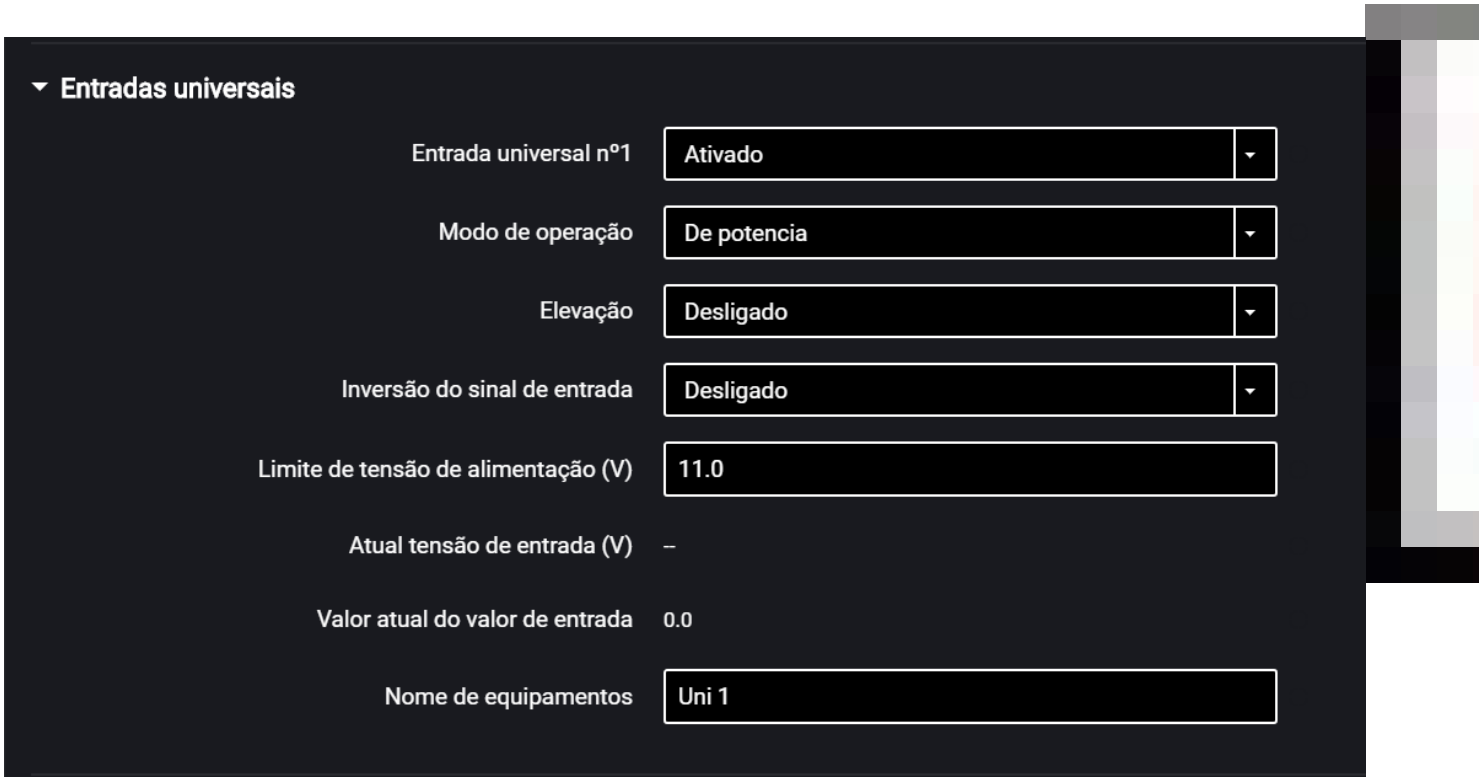
«Nome do equipamento» – digite o nome do parâmetro monitorado.

«Resistor Pull-up» – selecione «Ativado» ao trabalhar com sensores do tipo «coletor aberto» ou sensores de contato.

«Coeficiente de impulso» – digite o fator de calibração que converte o número de pulsos na quantidade física determinada.

«Número de pulsos da entrada» (no Omnicomm Configurator) – número de pulsos provenientes da entrada universal.

«Valor de corrente do parâmetro medido» – exibe o valor na entrada levando em conta o fator de calibração.



«Entrada universal» – selecione «Ativada».

«Modo de operação» – selecione «Potencial».

«Limite da tensão de ativação da entrada de potencial» – defina o valor do limite de tensão após o qual o terminal registrará a ativação do sensor. Valor padrão – 9 V.

«Resistor Pull-up» – selecione «Ativado» ao trabalhar com sensores do tipo «coletor aberto» ou sensores de contato.

«Inversão do sinal da entrada» – defina como «Ativado» para sensores do tipo aberto ou sensores que se fecham ao ocorrer a ação determinada.

«Tensão atual» – tensão na entrada universal do terminal.

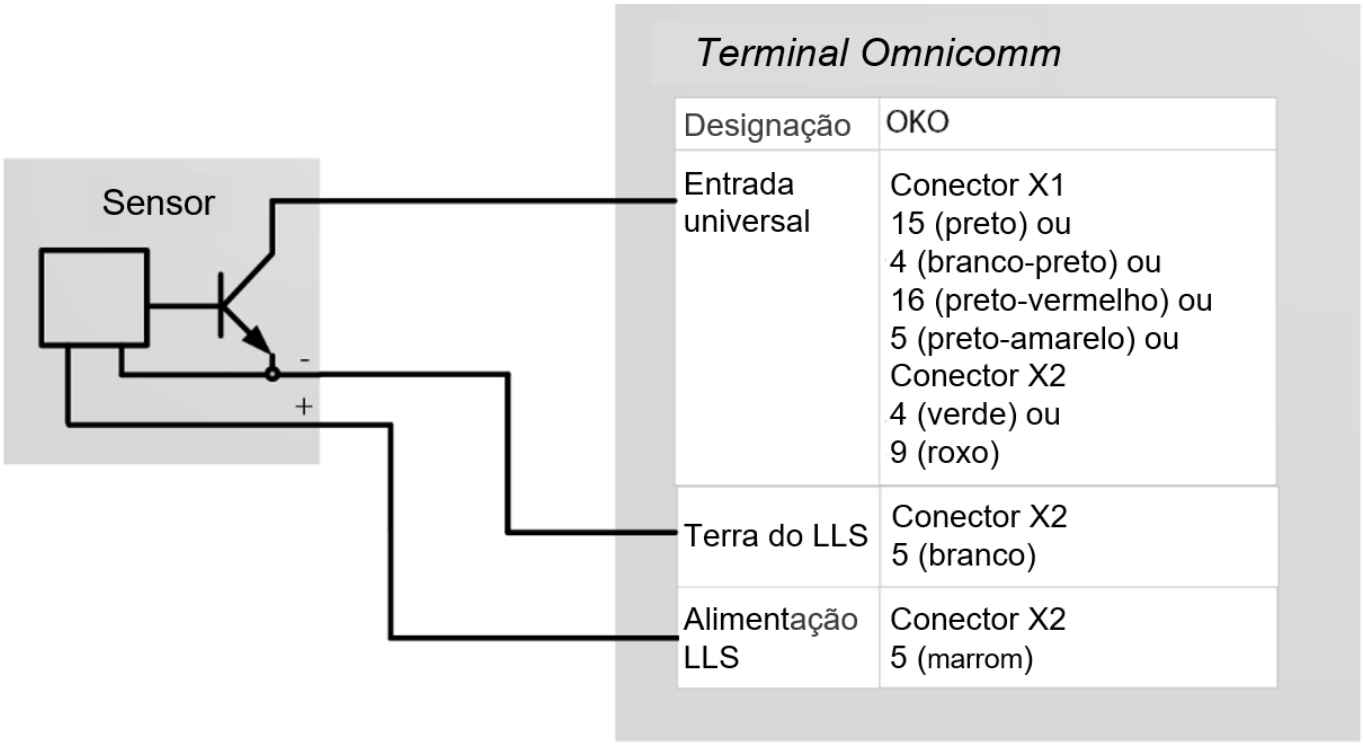
«Valor do parâmetro medido» – equipamento auxiliar ligado ou desligado.

«Envio de SMS com o acionamento» – selecione «Ativado» para enviar SMS ao ser acionada a entrada universal de potencial.

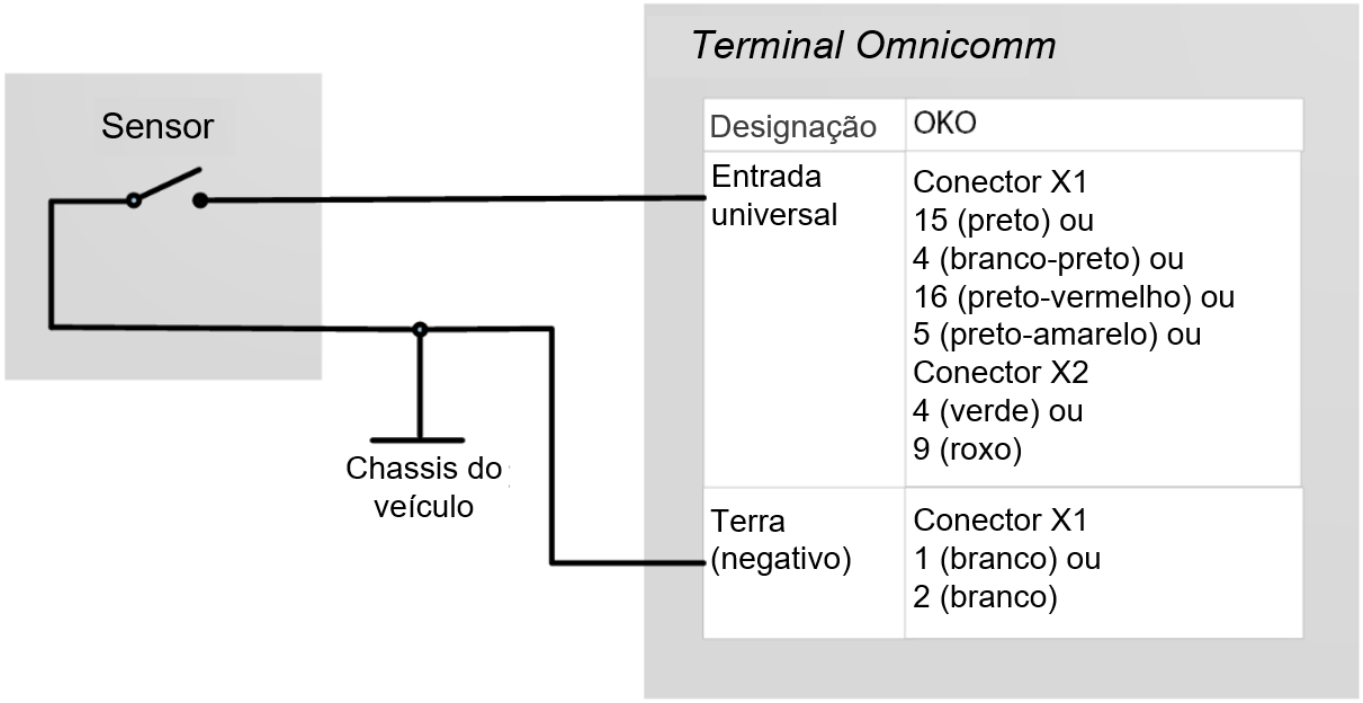
«Nome do equipamento» – digite o nome do parâmetro monitorado.

Tipos de sensores possíveis: sensores digitais de contato ou sem contato.

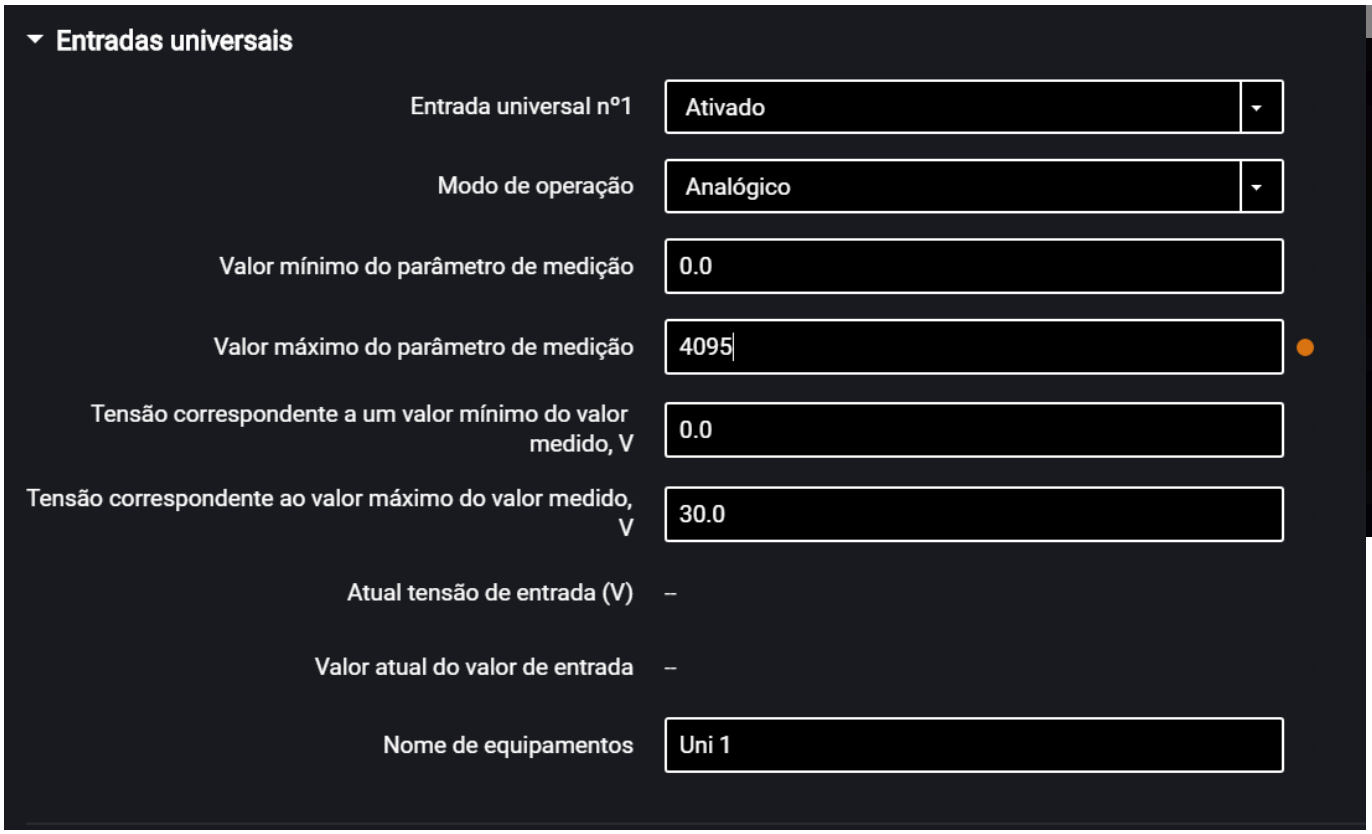
Conecte os sensores sem contato (capacitância, indutância, óptico ou magnético) e os sensores NPN com entrada do tipo «coletor aberto» de acordo com o diagrama abaixo:



Conecte o sensor de contato de acordo com o diagrama:



É possível usar elementos padrão de controle de equipamento (botões de ativação / interruptores de limite / sensores acionados por pressão ou temperatura excessiva, etc.) ou um sensor adicional como sensor de contato. Recomendamos que se verifique primeiro a possibilidade de conexão de um dispositivo padrão, instalando sensores adicionais apenas se não houver um dispositivo padrão adequado.



«Valor mínimo medido» – defina o valor mínimo a ser medido pelo sensor (nas unidades de medida deste valor).

«Tensão correspondente ao valor mínimo» – defina o valor de tensão correspondente ao valor mínimo medido.

«Valor máximo medido» – defina o valor máximo a ser medido pelo sensor (nas unidades de medida deste valor).

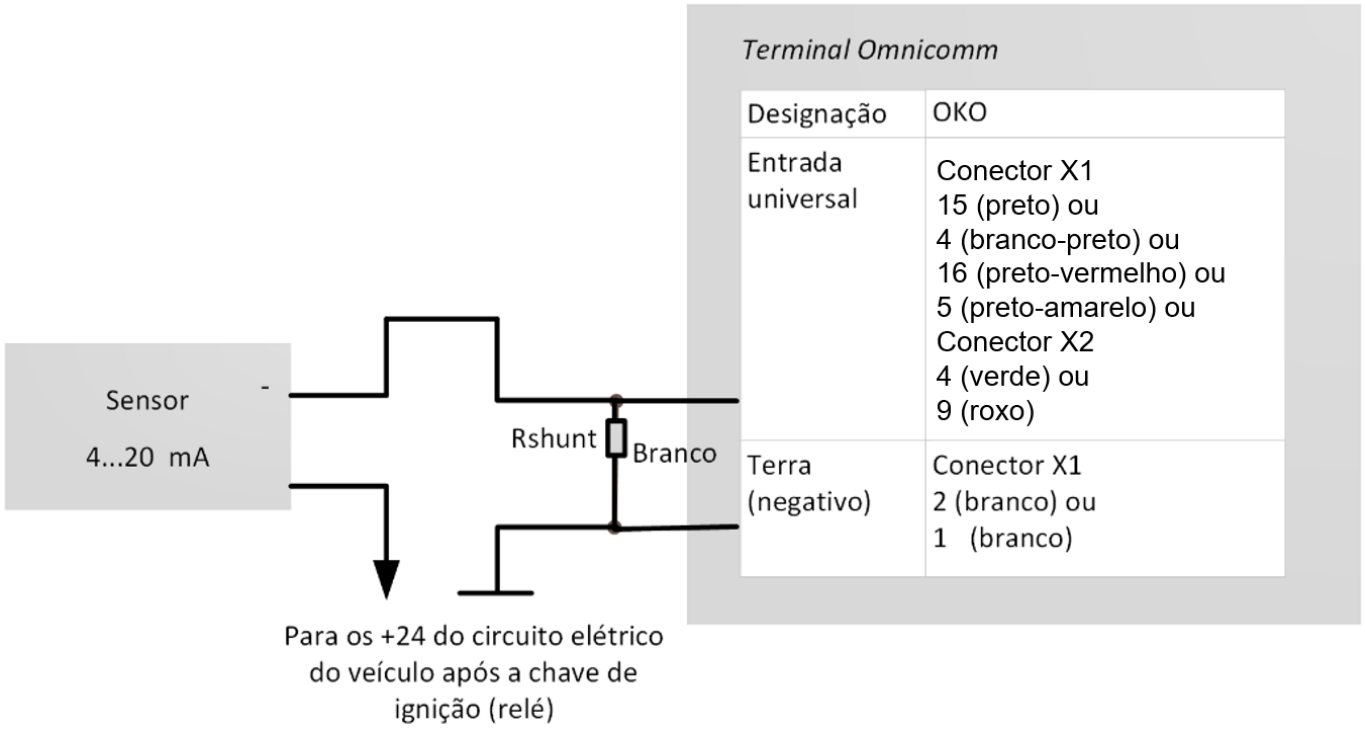
«Tensão correspondente ao valor máximo» – defina o valor de tensão correspondente ao valor máximo medido.

«Tensão atual na entrada universal» – valor de tensão na entrada universal do terminal.

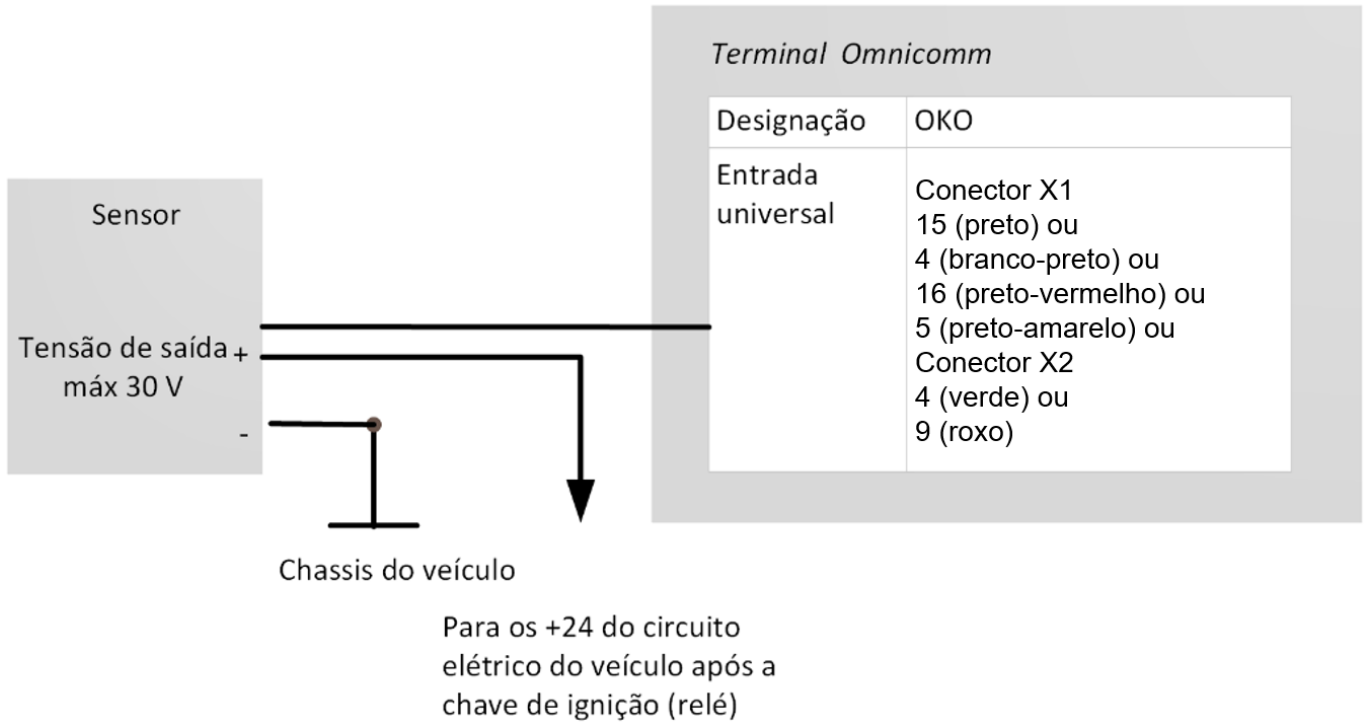
«Valor atual do parâmetro medido» – valor atual medido. «Nome do equipamento» – digite o nome do parâmetro monitorado.

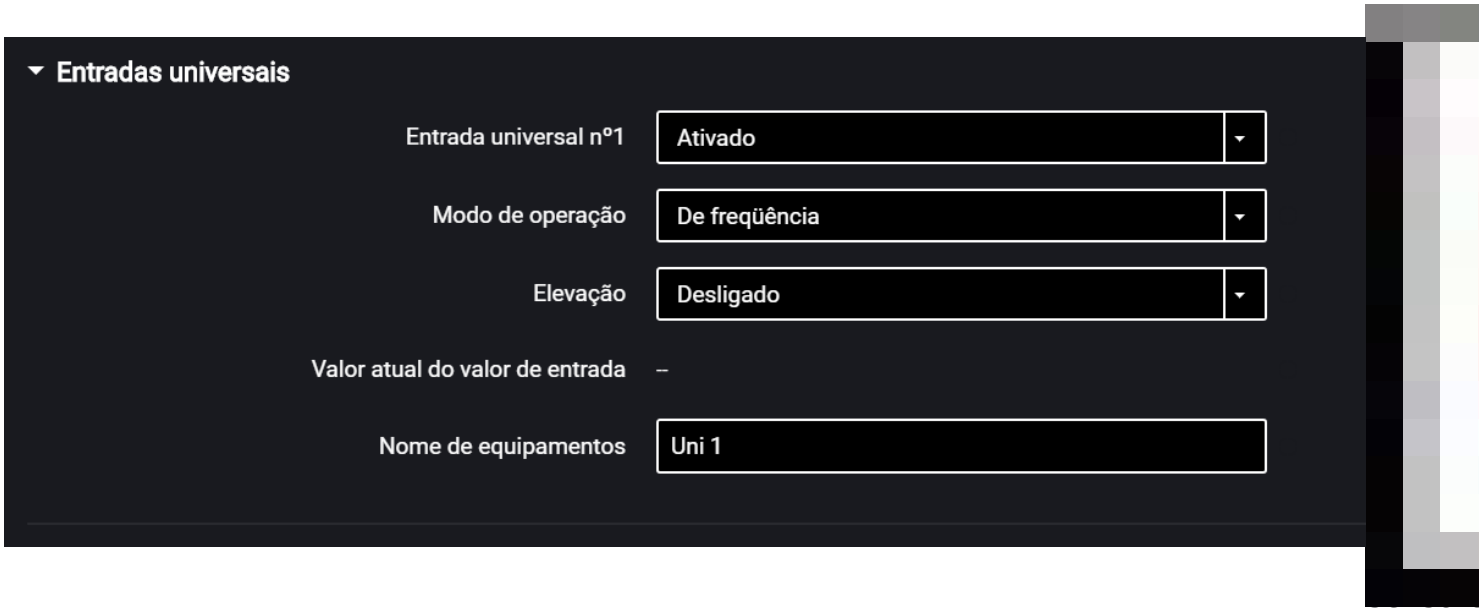
Tipos de sensores analógicos:

- Com saída de corrente uniforme:



- Com saída de tensão uniforme:





«Entrada universal» – selecione «Ativada».

«Modo de operação» – selecione «Frequência».

«Resistor Pull-up» – selecione «Ativado» ao trabalhar com sensores do tipo «coletor aberto» ou sensores de contato.

«Valor atual do parâmetro medido» – valor atual medido.

«Nome do equipamento» – digite o nome do parâmetro monitorado.

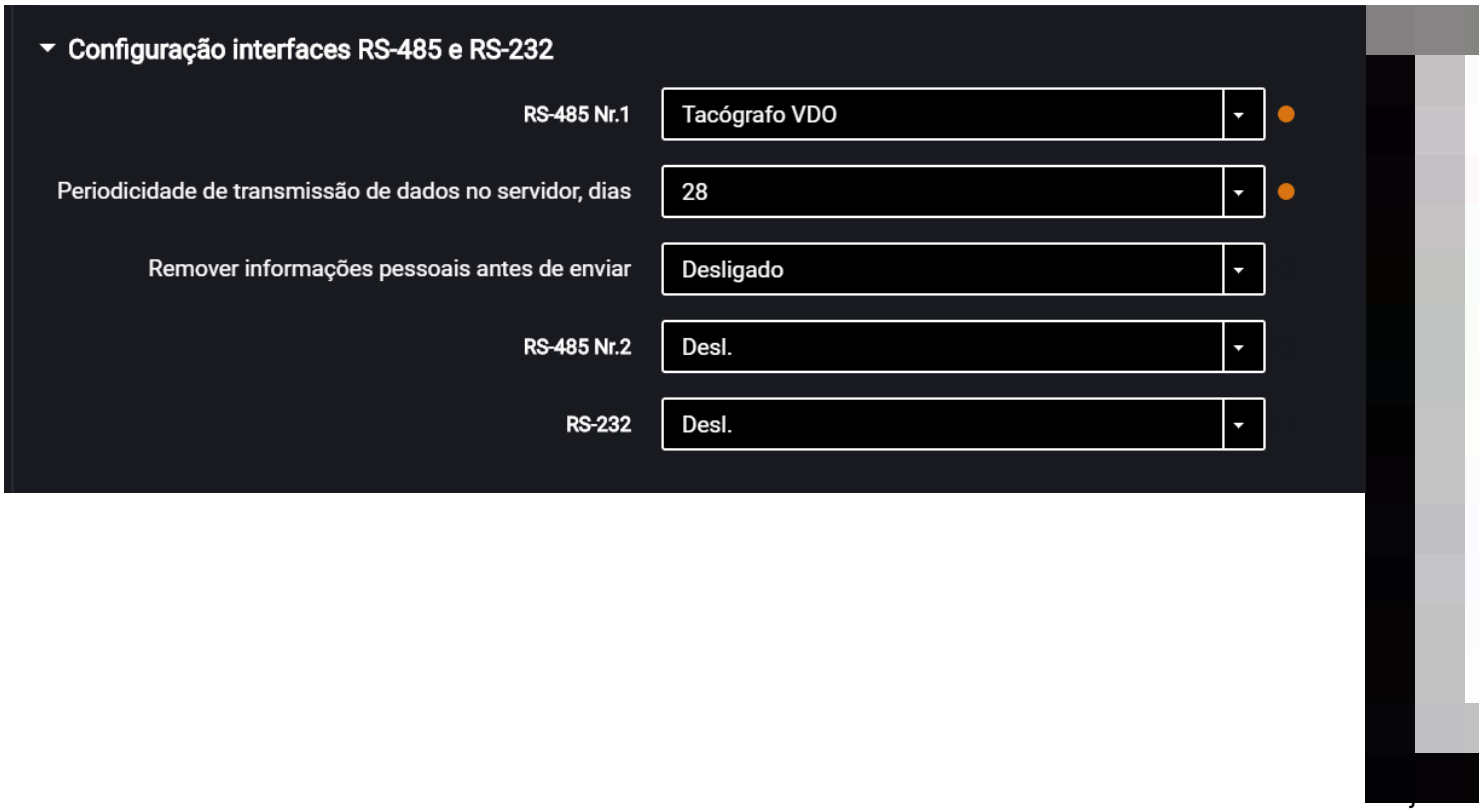
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/input

Last update: **2026/11/16 13:41**

Interfaces RS-485 e RS-232

A conexão de equipamento auxiliar (CAN-Log, sensores de passageiros PP-01, tela do motorista DV-1, câmera JPEG, recepção de dados do barramento de dados J1708 do veículo, recepção e transmissão de dados de navegação de acordo com a norma NMEA) é feita através das interfaces RS-485 e RS-232. Quando for necessário, recomenda-se o uso do conversor de RS-232 para RS-485.



Para as interfaces RS-485 e RS-232 estão disponíveis as configurações:

- «Desabilitado» – a interface não é usada
- «Omnicomm LLS» – usado para conectar os sensores de nível de combustível Omnicomm LLS
- “Omnicomm LLS / LLD” – usado para conectar os sensores de nível de combustível Omnicomm LLS ou o indicador do volume de combustível Omnicomm LLD
- «Indicador de peso ALM» – uso para conexão ao dispositivo de monitoramento da carga por eixo
- «CAN-Log» – conexão a um dispositivo de registro CAN
- «J1708» – conexão ao barramento de dados J1708 do veículo
- «Recepção de NMEA» – uso dos dados de navegação de um dispositivo externo Ao selecionar esta opção, é necessário especificar a taxa de bit da porta de dados. «taxa de bits da porta RS para os dados NMEA» – selecione a taxa de bits da porta de dados para recepção dos dados de navegação provenientes de um dispositivo externo
- «Transmissão de NMEA» – uso dos dados de navegação do terminal num dispositivo externo
- «PP-01» – uso para conexão ao sensor de tráfego de passageiros
- «Câmera» – uso para conexão a uma câmera digital
- “DV-01” – uso para conexão da tela do motorista
- «Tacógrafo VDO» (somente no Omnicomm Configurator) – uso para conexão ao tacógrafo Continental

«Frequência da transmissão de dados para o servidor» – selecione o número de dias para a transmissão dos arquivos DDD para o servidor de comunicação. Valores possíveis: de 1 a 28 dias.

«Remoção dos dados pessoais antes da transmissão» – caso necessário, ative a exclusão dos dados pessoais do motorista antes do envio dos dados ao servidor.

- «iQFreeze» – uso para conexão ao dispositivo de controle de refrigeradores
- «Modbus (Struna +, PMP-201)» – uso para conexão ao indicador de nível PMP-201 ou ao sistema Struna +
- «Custom Modbus» - é usado para conectar equipamentos que operam com o padrão de protocolo Modbus (excepto para Smart)
  - «Taxa de transmissão da porta» - especifique a operação da taxa de transmissão da porta Modbus Opções possíveis: 9600, 19200, 38400, 57600, 115200.
  - «Configurações da porta» - selecione as Possíveis Opções de Configuração de portas: 8-N-1, 8-N-2, 8-E-1, 8-E-2, 8-O-1, 8-O-2.
- «TPMS Pressure Pro» (somente para a interface RS-232) – uso para conexão aos sensores de pressão dos pneus através do protocolo TPMS Pressure Pro
- «TPMS de caminhão» (apenas para a interface RS-232) – uso para conexão dos sensores de pressão dos pneus através do protocolo TPMS de caminhão
- «TPMS 6-13» (apenas para a interface RS-232) – uso para conexão dos sensores de pressão dos pneus através do protocolo TPMS 6-13

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

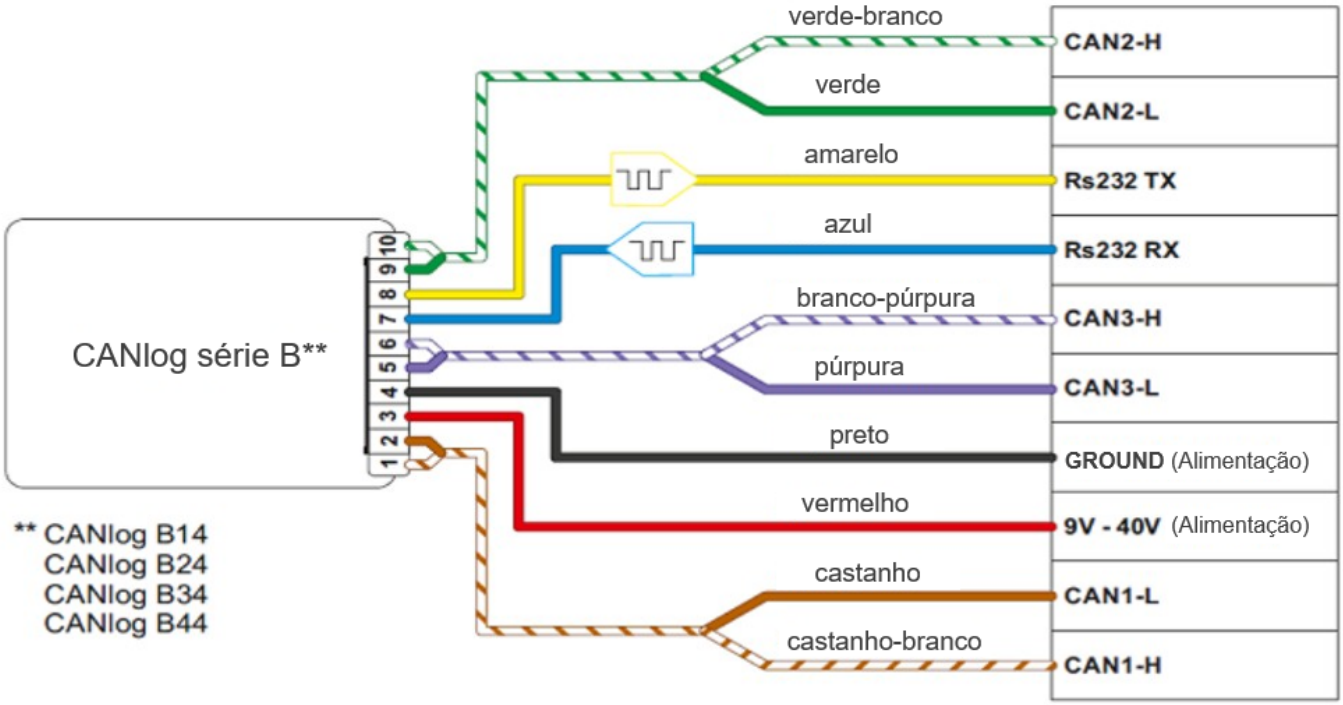
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/interface

Last update: **2026/11/16 13:41**

Controladores CAN-LOG

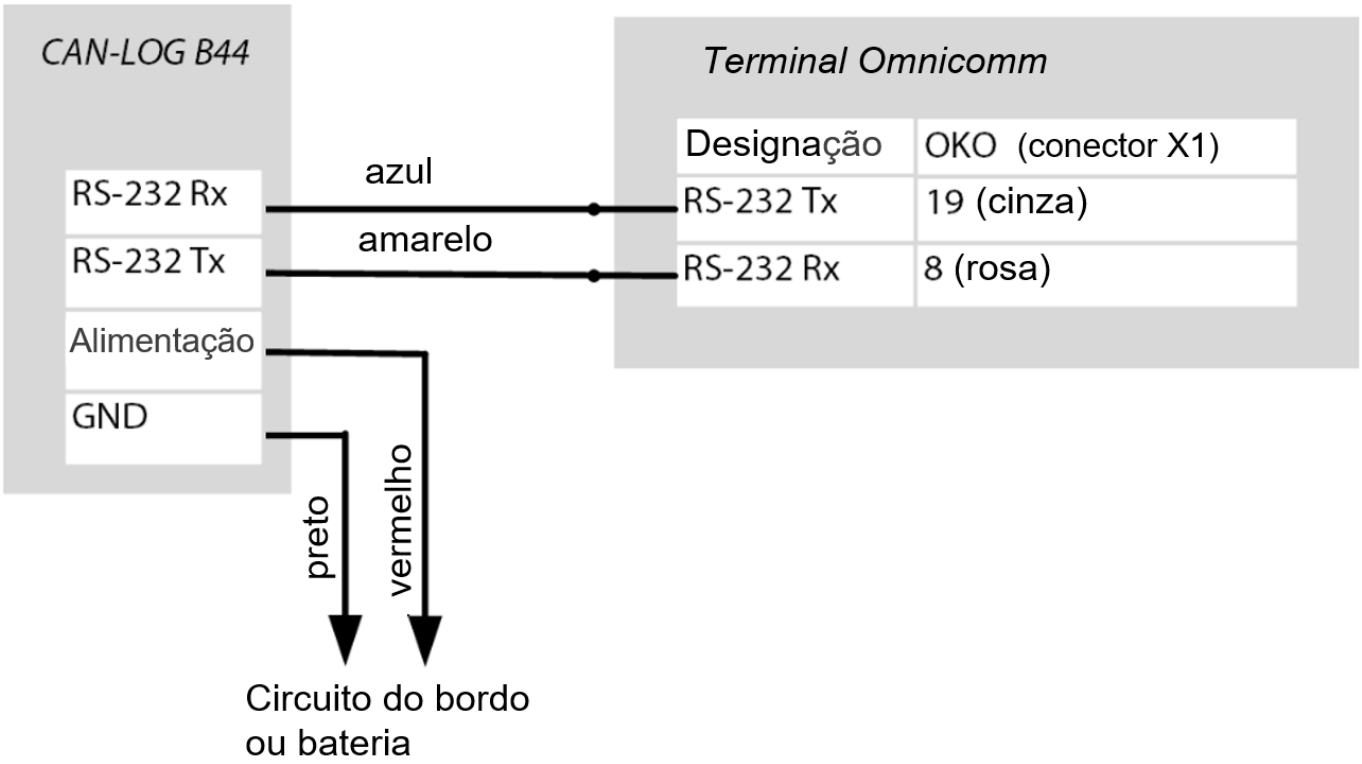
Os terminais Omnicomm (exceto Smart) suportam a conexão de controladores CAN-LOG.

Conecte o CAN-LOG, série B14, B24, B34, B44, ao barramento CAN do veículo, conforme exibido no diagrama:



Siga as orientações fornecidas pelo fabricante do CAN-LOG durante a conexão.

Conecte o CAN-LOG ao terminal via interface RS-232 conforme exibido no diagrama:



No Omnicomm Configurator, janela «Configurações»/«Entradas», seção «Configuração da interface RS-485 e RS-232»:



«RS-232» - selecione CAN log.

Parâmetros CAN-LOG, exibidos na Omnicomm Online e no Omnicomm Configurator

SPN	Omnicomm Online	Configurator	CAN-LOG série B V4	CAN-LOG série B V2	CAN-LOG série P V1
70	Status do freio estac.	Status do freio de estacionamento	Sim	Sim	Sim
91	Pos. pedal aceler., %	Posição do pedal do acelerador (%)	Sim	Sim	Sim
96	Nível do combustível		Sim	Sim	Sim
110	Temp. líq. arrefec. motor, °C	Temperatura do líquido de arrefecimento do motor	Sim	Sim	Sim
175	Temp. óleo motor,°C	Temperatura do óleo do motor			Sim

SPN	Omnicomm Online	Configurator	CAN-LOG série B V4	CAN-LOG série B V2	CAN-LOG série P V1
182	Cons. diário comb., l	Consumo diário de combustível	Sim	Sim	
190	RPM motor, rpm	RPM do motor	Sim	Sim	Sim
244	Quilom. diária, km	Quilometragem diária	Sim	Sim	
245	Leitura odômetro, km	Quilometragem total	Sim	Sim	Sim
247	Leitura do medidor de horas do motor, hora:minuto	Tempo total de funcionamento do motor	Sim	Sim	Sim
250	Leitura do medidor de consumo de combustível, l	Consumo total de combustível	Sim	Sim	Sim
527	Status do piloto automático	Status do piloto automático	Sim	Sim	
582	Carga do eixo, kg	Carga do eixo	Sim	Sim	Sim
597	Status ped. freio serv.	Status do pedal do freio de serviço	Sim	Sim	Sim
598	Status ped. embreagem	Status do pedal de embreagem	Sim	Sim	
914	Quilometragem até manutenção, km	Quilometragem restante até a próxima manutenção	Sim	Sim	
916	Horas do motor até a manutenção, h	Tempo até a próxima manutenção	Sim	Sim	
1624	Velocidade inst., km/h	Velocidade instantânea	Sim	Sim	Sim

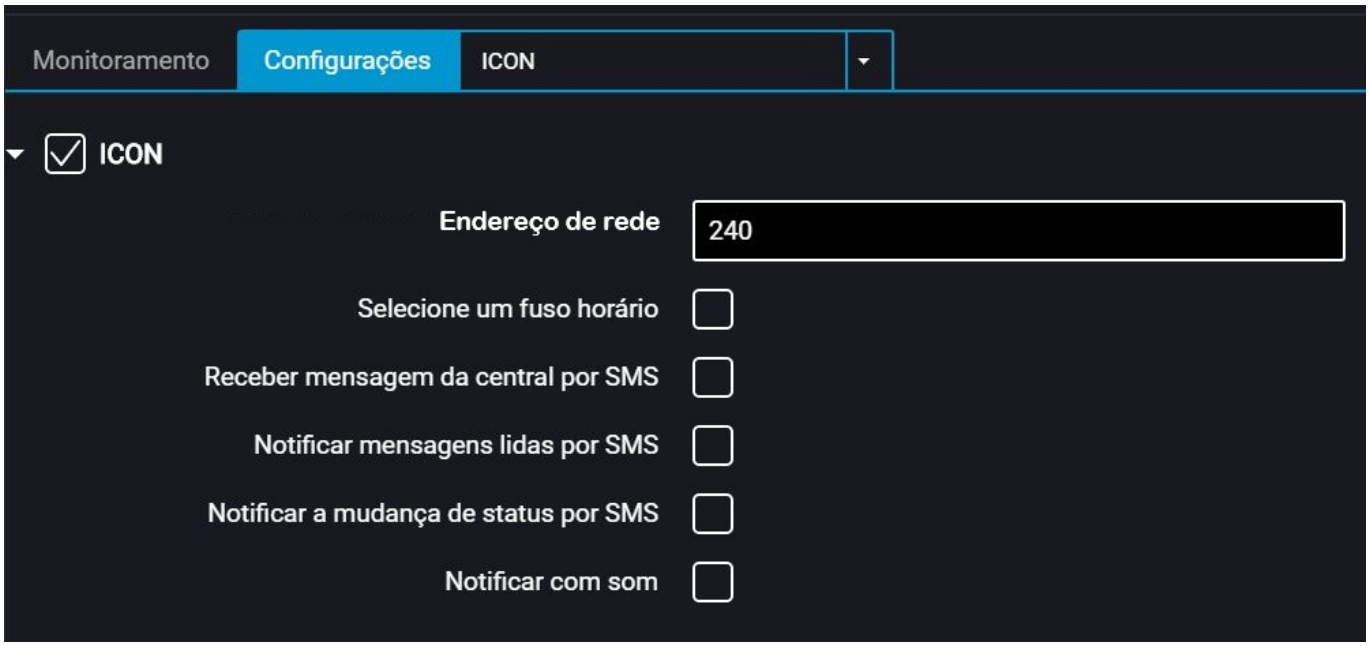
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/interface/can_log

Last update: **2026/11/16 13:41**

Tela Omnicomm ICON

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«ICON»**.

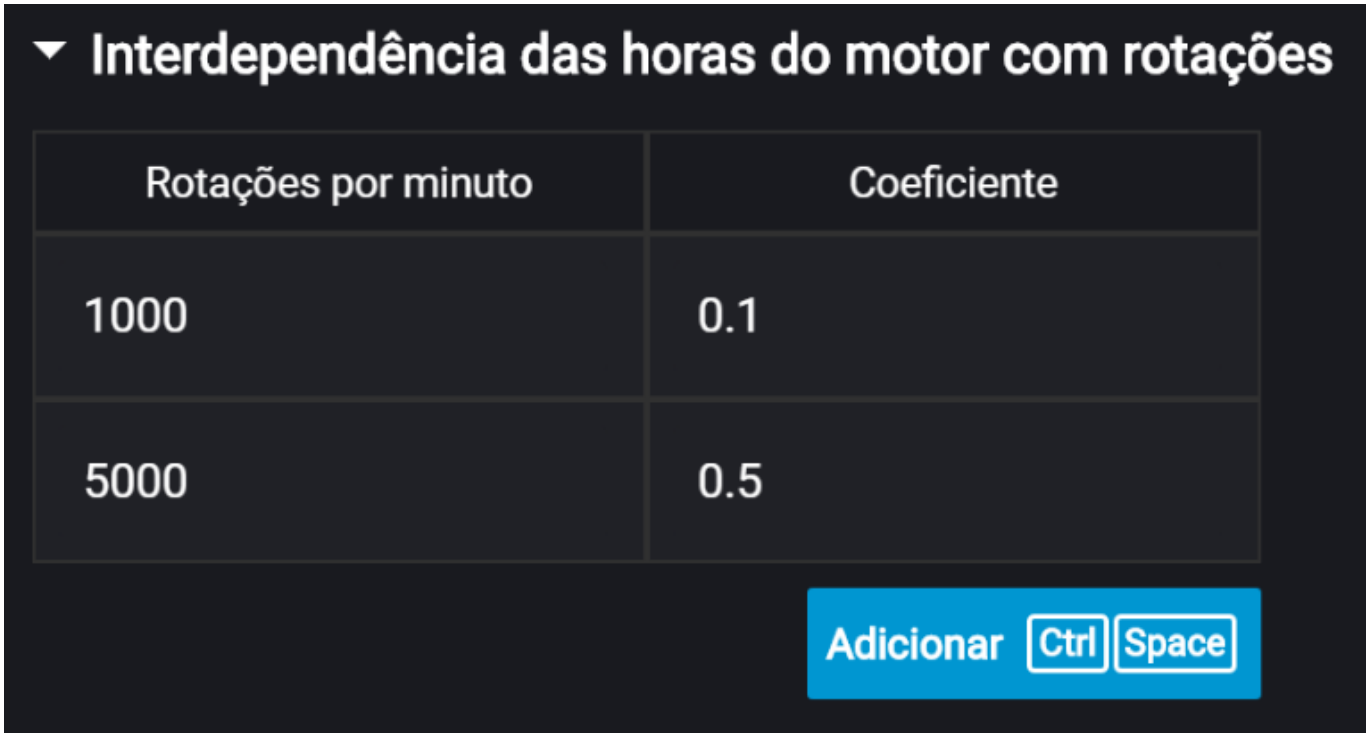


«ICON» – marque a caixa para exibir os dados do terminal na tela Omnicomm ICON

- «Endereço de rede» – selecione o endereço de rede da tela. Valores possíveis: de 7 a 254
- «Selecionar um fuso horário» – marque a caixa para selecionar um fuso horário com referência ao UTC. O valor do fuso horário é usado quando não é requerido o cálculo automático dos fusos horários. «Fuso horário» – selecione o fuso horário
- «Receber mensagens da central via SMS» – marque a caixa para exibir os SMS recebidos pelo número do chip SIM do terminal. Formato da mensagem enviada: D2ddispatcher texto. Comprimento máximo da mensagem: 128 caracteres.
- «Confirmar a leitura da mensagem via SMS» – marque a caixa para enviar o SMS de confirmação de leitura. As notificações são enviadas para o número da central especificado ao configurar o terminal.
- «Notificar via SMS a mudança de status» – marque a caixa para enviar para o número da central o SMS sobre a mudança de status do motorista. A notificação inclui o novo status do motorista.
- «Notificação sonora» – marque a caixa para ativar a notificação sonora ao ser registrado o evento especificado durante a configuração do terminal e da tela

Na aba **“Configurações”**, selecione a seção **“Equipamento adicional”** da lista.

“Horas do motor por RPM”, informe o número de RPM na tabela de conversão para horas do motor:



Digite o valor em RPM no campo «Rotações por minuto», e no campo «Coeficiente» digite o valor de conversão para cálculo de horas do motor.

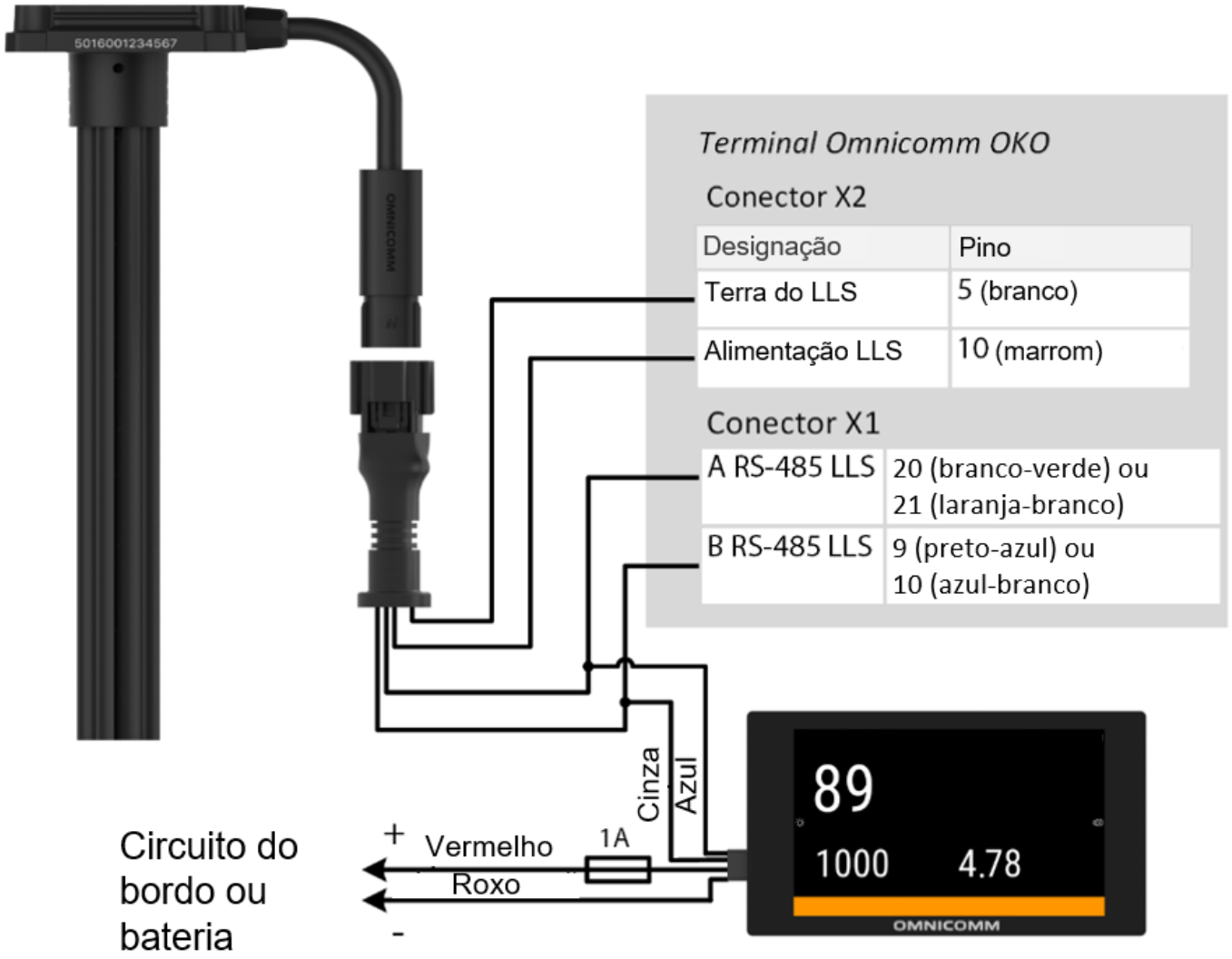
Os fatores de conversão são determinados com base nas condições operacionais do veículo.

Número máximo de linhas – 5.

As horas do motor são exibidas em horas com uma casa decimal (1.5 equivale a 1h30m) no formato HH.XX dentro da faixa até 100 horas do motor, e HHH.X entre 100.0 e 999.9 horas do motor. Se o número de horas do motor for superior a 1000, são exibidos os três últimos algarismos inteiros e um símbolo na casa decimal.

Todas as horas do motor são gravadas no terminal e enviadas para o SC como total acumulado.

Conecte o terminal Omnicomm OKO 3.0 à tela Omnicomm ICON de acordo com o diagrama abaixo:



From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

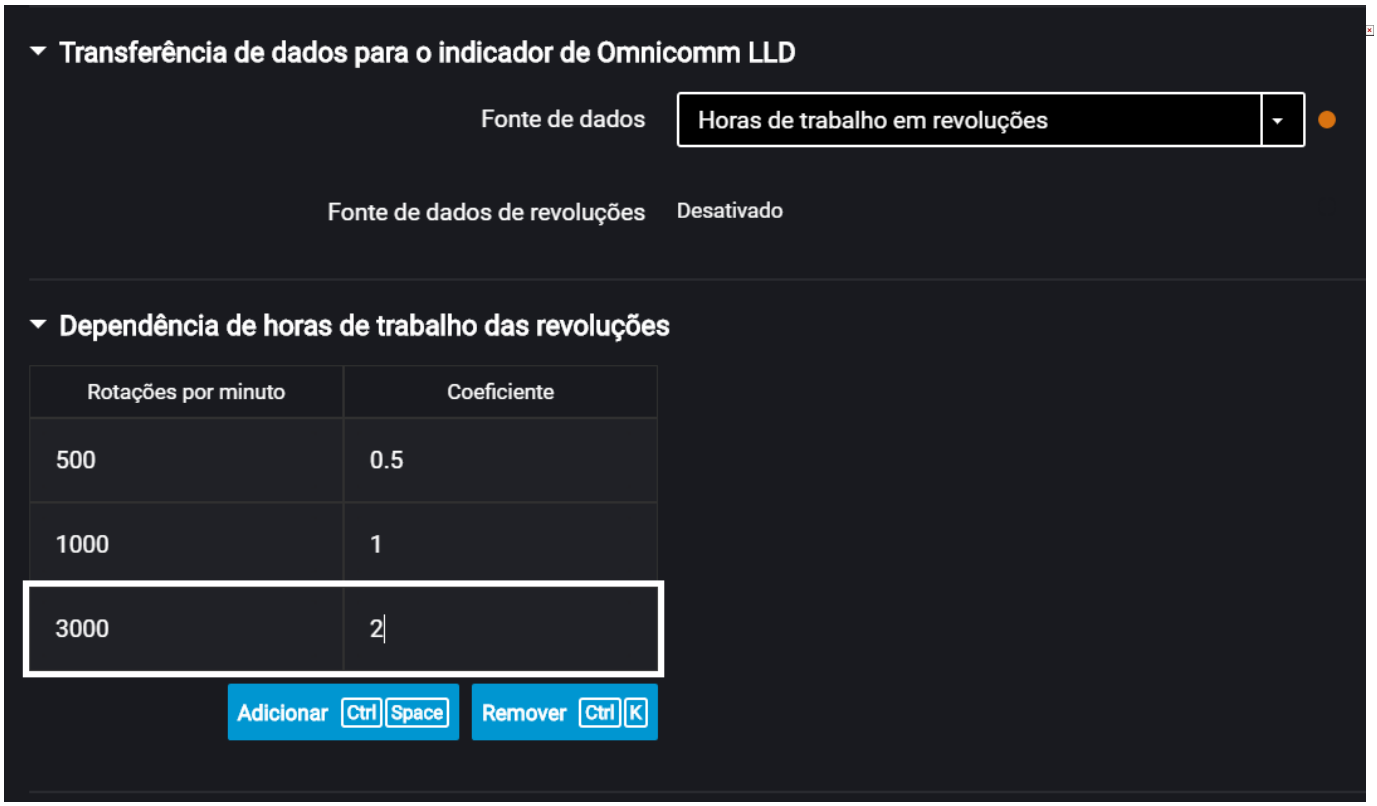
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/interface/icon

Last update: **2026/11/16 13:41**

Indicador Omnicomm LLD

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Equipamento auxiliar»** da lista.

Na seção **«Transmissão de dados para o indicador Omnicomm LLD»:**



«Fonte dos dados» – selecione a fonte dos dados para exibir o valor do indicador Omnicomm LLD. Opções possíveis:

- «Velocidade via GPS» – exibe a velocidade do veículo
- «Entrada universal» – exibe o status ou os valores da entrada universal do terminal dependendo do equipamento auxiliar conectado
- «Horas do motor por RPM» – exibe as horas do motor do veículo

Ao selecionar «Horas do motor por RPM», preencha a tabela de conversão de RPM em horas do motor da seguinte forma:

No campo «Rotações por minuto» digite o valor em RPM, e no campo «Fator» digite o coeficiente de conversão para cálculo do valor em horas do motor.

Os fatores de conversão são determinados com base nas condições operacionais do veículo.

Número máximo de linhas – 5.

As horas do motor são exibidas no indicador LLD como valores de horas com um dígito para frações de hora (1.50 significa 1 hora e 30 minutos) na escala até 100 horas do motor, e no formato HHH.XX na escala de 100.0 a 999.9 horas do motor. Se o número de horas do motor for superior a 1000, são exibidos três algarismos inteiros e uma fração decimal.

As horas do motor são gravadas por inteiro no terminal e enviadas para o servidor de comunicação de

forma contínua acumulada.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

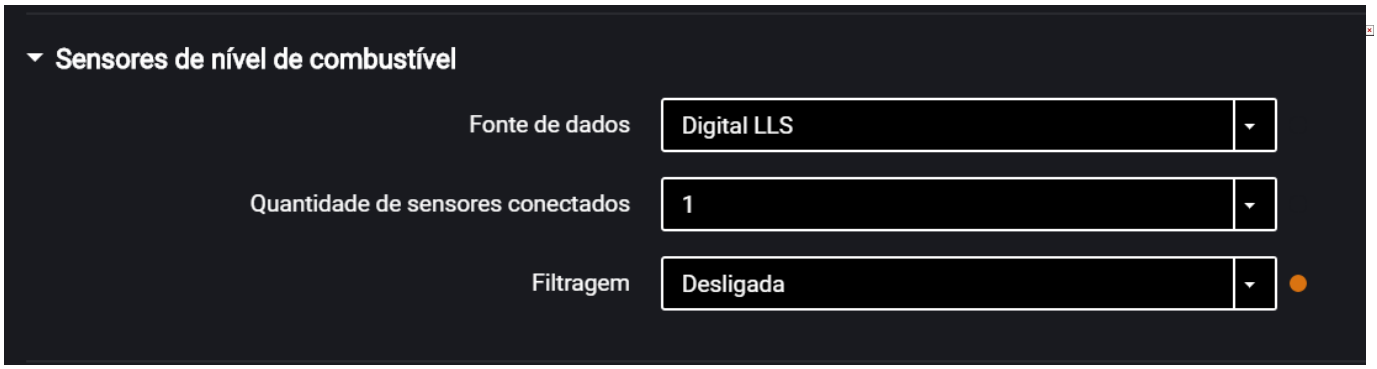
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/interface/lld

Last update: **2026/11/16 13:41**

Sensores de nível de combustível

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Entradas»** da lista.

Na seção **«Sensores de nível de combustível»**:



«Fonte dos dados» – selecione o tipo de sensores de nível de combustível. Opções possíveis:

- «LLS digital» – ao conectar sensores de nível de combustível Omnicomm LLS
- «LLS-AF de frequência» – ao conectar sensores de nível de combustível Omnicomm LLS-AF
- «Sensor do veículo» – ao conectar o sensor do nível de combustível padrão do veículo
- «Barramento CAN» – ao conectar ao barramento CAN
- «Struna +» – ao conectar ao sistema «Struna +»
- «PMP-201» – ao conectar ao indicador de nível PMP-201
- «Desabilitado» – caso não seja necessário controlar o nível de combustível.

Quando estão conectados os sensores LLS e Omnicomm LLS-AF do nível de combustível:

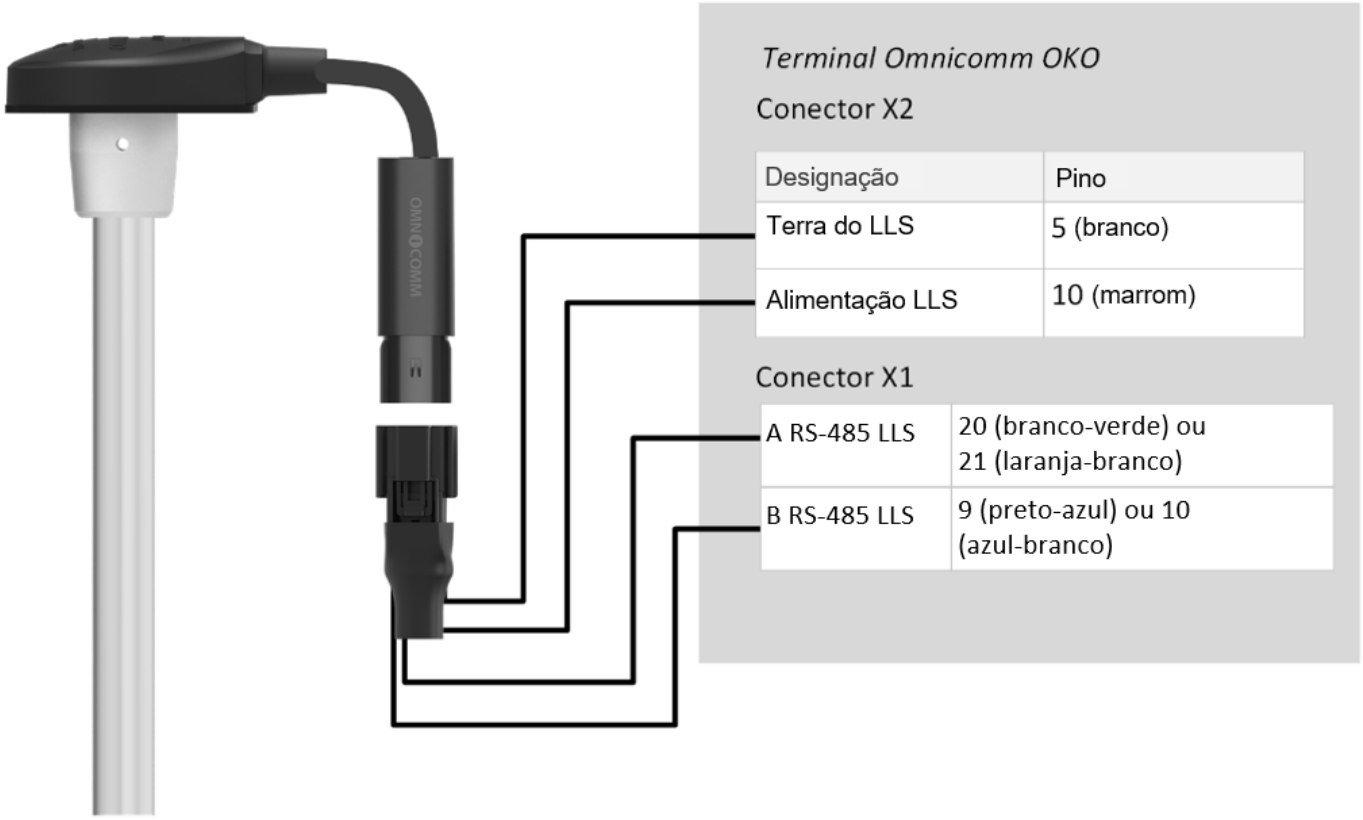
«Número de sensores conectados» – especifique o número de sensores conectados ao terminal.

Ao escolher os sensores de nível de combustível LLS conectados à entrada universal, torna-se necessário configurar a entrada universal. Para fazer a configuração automática da entrada universal no Omnicomm Configurator pressione o botão «Configurar a entrada universal».

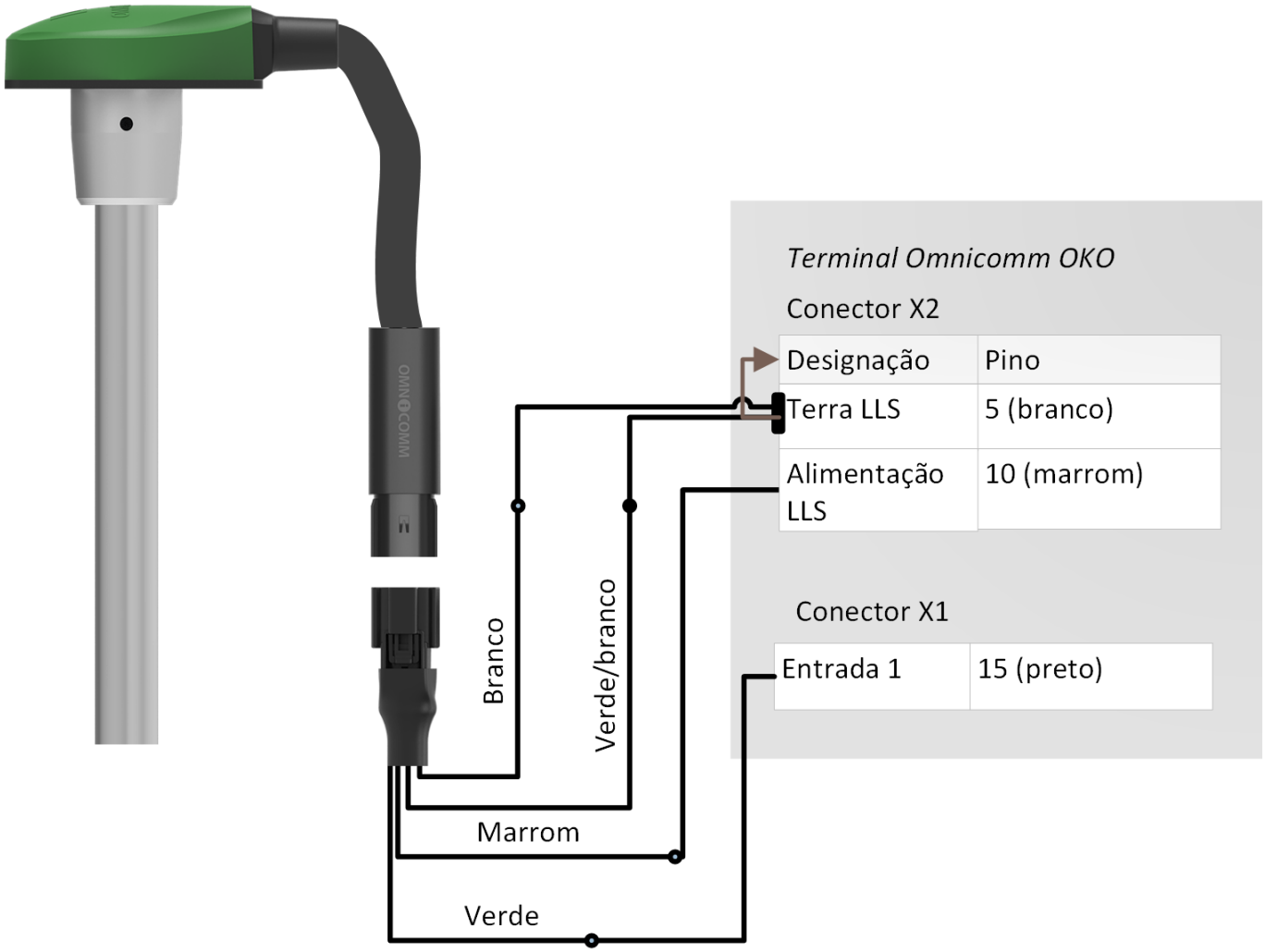
«Filtragem» – digite o tamanho do filtro interno. Opções possíveis de filtragem:

- «Nenhuma» – a filtragem é executada somente de acordo com as configurações no sensor Omnicomm LLS
- «Baixa» – usada na instalação do produto em tanques de combustível estacionários e maquinário imóvel
- «Média» – usada para veículos que operam em condições normais da via
- «Forte» – usada para veículos que operam em condições normais a severas da via
- «Máxima» – usada para veículos que operam em condições severas da via e ao conectar a um sensor de combustível padrão com saída analógica

Conecte o sensor de nível de combustível Omnicomm LLS de acordo com o diagrama abaixo:



Conecte o sensor de nível de combustível Omnicomm LLS de acordo com o diagrama:



Conecte múltiplos sensores Omnicomm LLS-AF ao terminal de vídeo um de cada vez, começando pela entrada universal 1.

O sensor Omnicomm LLS-AF deve estar configurado para emitir um sinal de frequência na faixa de 30 a 1053 Hz.

Ao conectar os terminais de vídeo ao sistema «Struna +» ou ao sensor «PMP-201»:

- «Volume do tanque de combustível, L» – digite a capacidade do tanque de combustível. Valores possíveis: de 0 a 65,000
- «Volume de combustível atual, L» – exibe o volume atual de acordo com o sistema «Struna +» ou o sensor «PMP-201»

Conecte o sensor «PMP-201» e o sistema «Struna +» de acordo com a documentação desses dispositivos. É possível conectar somente um sistema «Struna +». O endereço de rede padrão é 80.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/interface/lls

Last update: **2026/11/16 13:41**

Custom Modbus

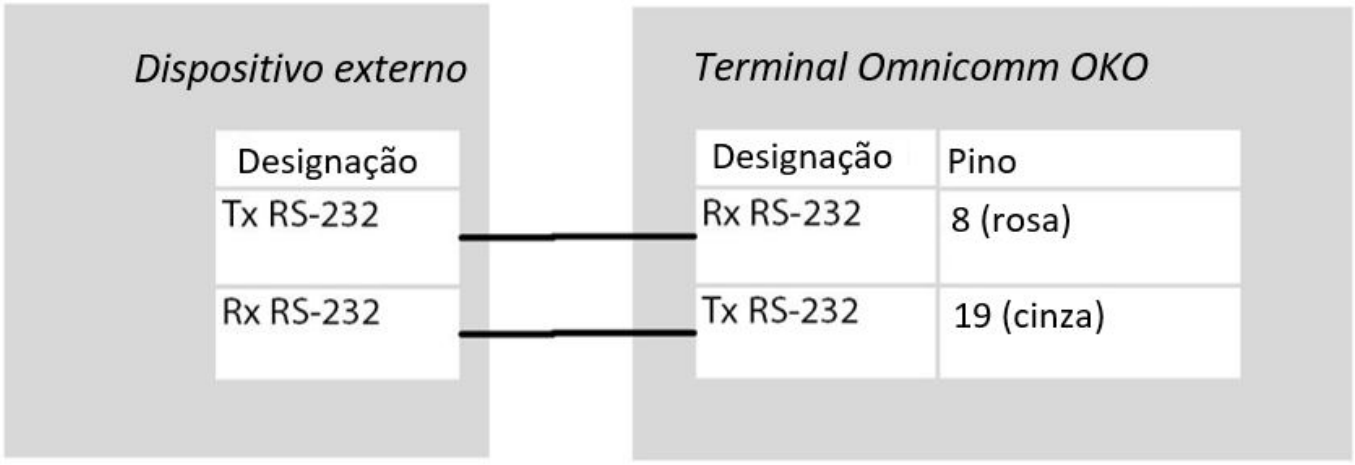
Os terminais de vídeo Omnicomm OKO com a versão de firmware FW310 ou superior suportam a conexão de um dispositivo externo operando através do protocolo Modbus.

Apenas um dispositivo funcionando por meio do protocolo Modbus pode ser conectado ao terminal.

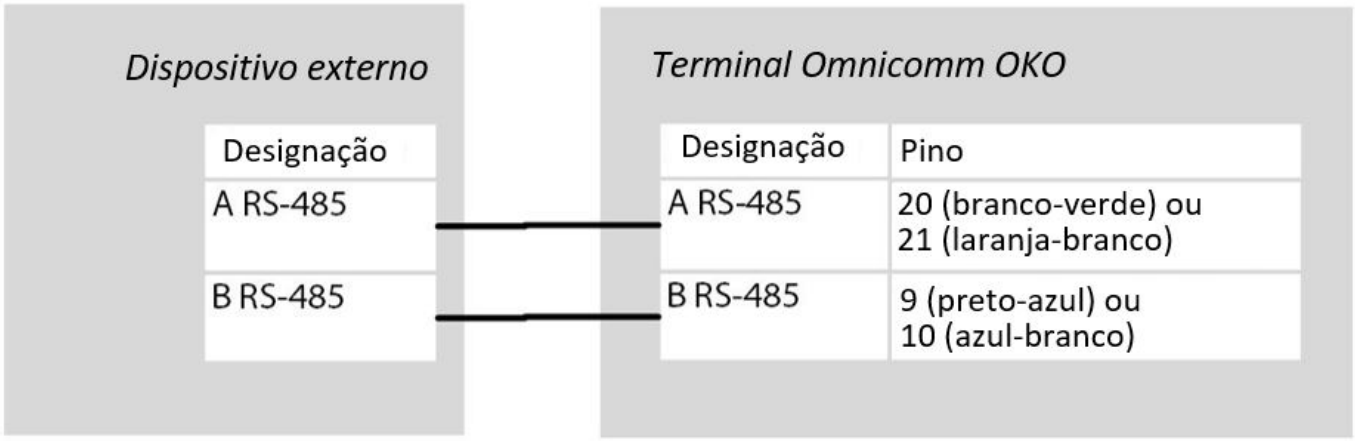
Verifique previamente as configurações de um dispositivo externo: porta, taxa de transmissão e Localização de IP do dispositivo.

Conecte um dispositivo externo via interface RS-485 ou RS-232.

Conecte um dispositivo externo através da interface RS-485 de acordo com o diagrama:



Conecte um dispositivo externo através da interface RS-232 de acordo com o diagrama:



Siga as instruções fornecidas pelo fabricante do dispositivo externo durante a conexão.

No programa Configurator Omnicomm («Configurator») na janela «Configurações» / «Entradas» ou no servidor de configuração remota na seção «Configuração das interfaces RS-485 e RS-232»:



«Custom Modbus» – é usado para conectar equipamentos que operam com o padrão de protocolo Modbus (excepto para Light, Smart).

Ao selecionar “Custom Modbus”:

«Taxa de transmissão da porta» – especifique a operação da taxa de transmissão da porta Modbus Opções possíveis: 9600, 19200, 38400, 57600, 115200.

«Configurações da porta» – selecione as Possíveis Opções de Configuração de portas: 8-N-1, 8-N-2, 8-E-1, 8-E-2, 8-O-1, 8-O-2.

No servidor de configuração remota, seleccionar o modo de operação e adicionar parâmetros, se necessário:

«Master» – o terminal envia pedidos de acesso aos registradores a partir de dispositivos externos via protocolo Modbus

«Listener» – o terminal ouve e recebe os dados necessários durante a troca via protocolo Modbus

No Configurator Omnicomm («Configurator»), o modo de operação do terminal é configurado e os parâmetros são adicionados na janela «Configurações» / «Modbus» (ver Modbus).

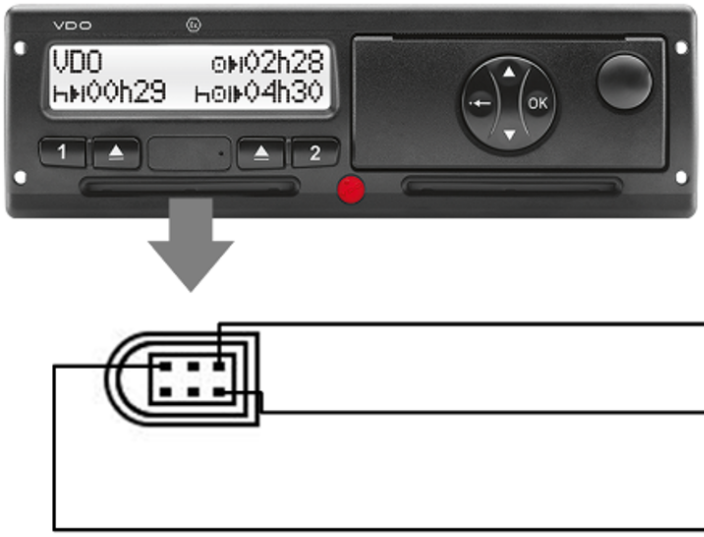
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/interface/modbus

Last update: **2026/11/16 13:41**

Tacógrafo

Conecte o tacógrafo Continental ao terminal de vídeo OKO através das interfaces RS-232 e RS-485 de acordo com o diagrama abaixo:



Terminal Omnicomm
Conector X1

Designação	OKO
RX RS232	8 (rosa)
TX RS232	19 (cinza)
Terra (sinal)	1 (branco) ou 2 (branco)

As conexões de alimentação entre o terminal e o tacógrafo devem ser feitas de forma similar: ambas devem estar depois do interruptor de desconexão do aterramento do veículo.

Quando for necessário, recomenda-se o uso do conversor de RS-232 para RS-485.

Para fazer a leitura dos arquivos DDD do tacógrafo Continental, configure a interface RS-232 ou RS-485 do terminal no Omnicomm Configurator.

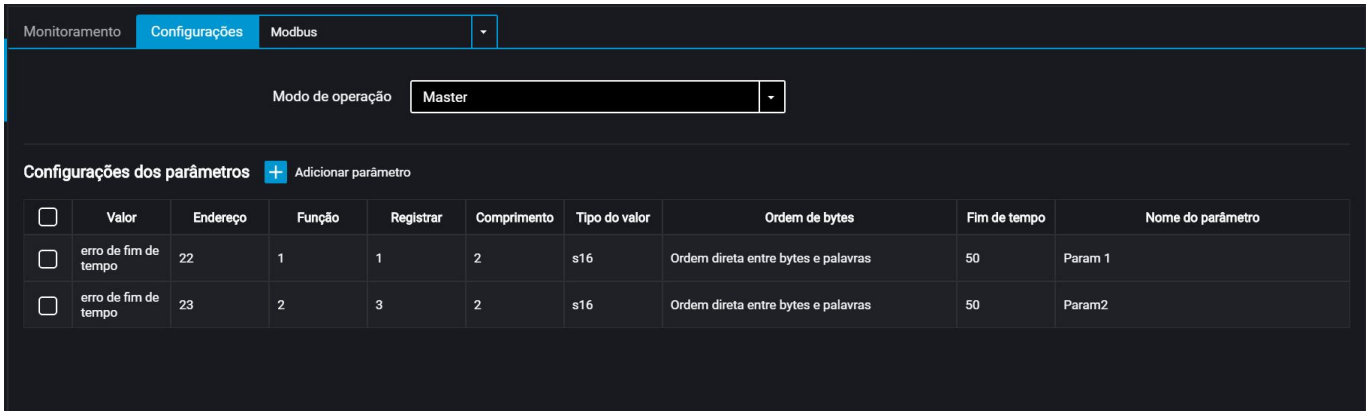
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/interface/tachograf

Last update: **2026/11/16 13:41**

Modbus

No separador “Configurações”, seleccionar a seção **“Modbus”** section from the list:

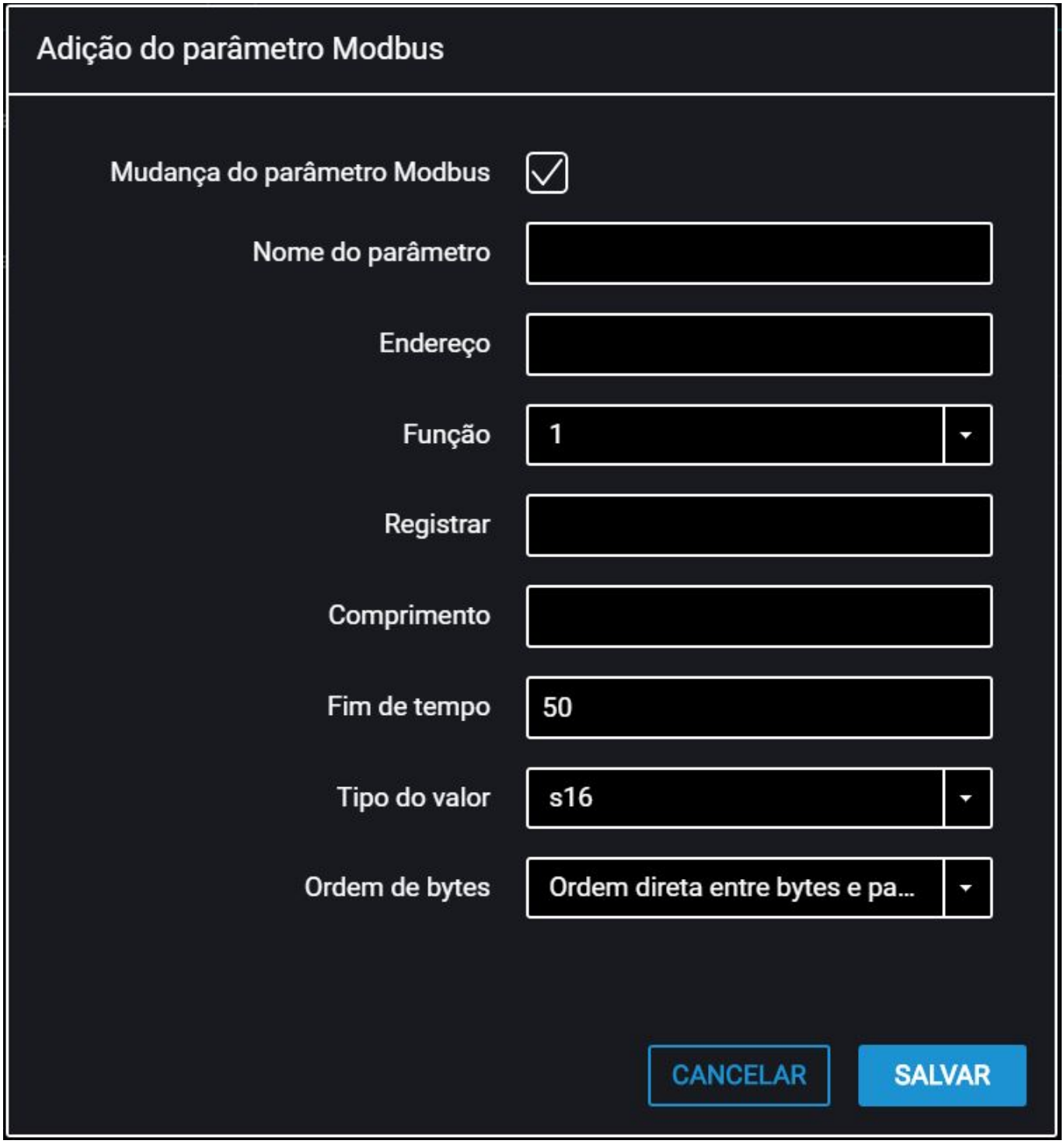


Selecione o modo de operação:

«Master» – o terminal envia pedidos de acesso aos registradores a partir de dispositivos externos via protocolo Modbus

«Listener» – o terminal ouve e recebe os dados necessários durante a troca via protocolo Modbus

Quando for necessário adicionar parâmetros, pressione o botão «Adicionar». Se abrirá uma janela:



«Nome do parâmetro» – digite o nome do parâmetro. Comprimento máximo: 16 símbolos.

«Endereço» – endereço do dispositivo rastreado. Valores possíveis: 1 a 247.

«Função» – insira o número da função Valores possíveis: 01 - Ler bobinas, 02 - Ler entradas discretas, 03 - Ler registros de espera, 04 - Ler registros de entrada.

«Registrar» – digite o valor do registro. Valores possíveis: 0 a 65535.

«Número de registros». Valores possíveis: para as funções 1, 2 - de 1 a 64, para as funções 3, 4 de 1 a 4. Valor padrão – 1.

«Tempo limite» – digite o tempo de espera para a resposta do dispositivo. Valor padrão - 50 ms. Valores possíveis: de 50...12500 ms.

«Tipo de valor» – selecione o tipo de dados. Valores possíveis: S16, U16, S32, U32, U64, flutuador, duplo, compartimento.

«Ordem dos bytes» – escolha a ordem das palavras e bytes. Valores possíveis: ordem direta de palavras e bytes, ordem inversa de palavras e bytes, ordem inversa de bytes, ordem reversa de palavras Valor padrão - ordem direta de palavras e bytes.

Número máximo do parâmetro - 36.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/modbus

Last update: **2026/11/16 13:41**

Conexão de dispositivos de leitura de RFID

O terminal suporta a conexão de dispositivos de leitura de cartões magnéticos através da interface física 1-Wire.

O dispositivo de leitura conectado deve simular de forma completa o protocolo de troca de mensagens DS1990A.

Os diagramas de temporização devem ser seguidos para todas as especificações declaradas oficialmente.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/reader

Last update: **2026/11/16 13:41**

Sensores de temperatura

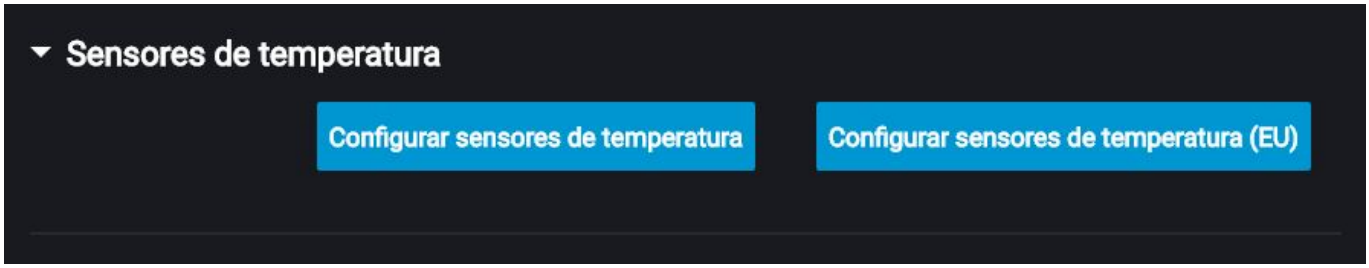
Os terminais Omnicomm OKO suportam a conexão de até 8 sensores de temperatura.

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Equipamento auxiliar»** da lista.

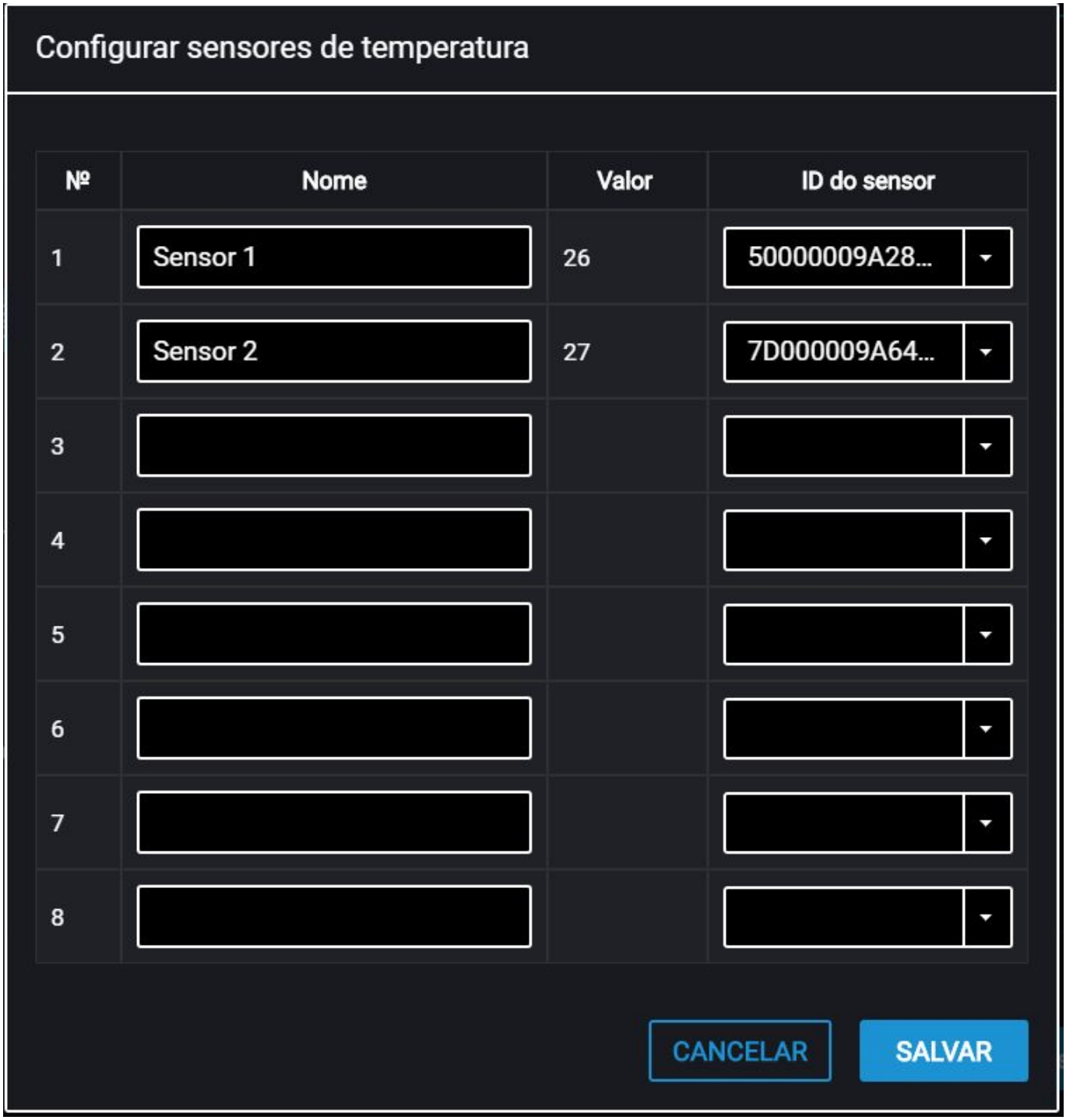
A seção **«Sensores de temperatura»** exibe as leituras dos sensores de temperatura conectados à interface 1-Wire.

Configurar os sensores de temperatura. Escolha a opção de configuração:

- configuração da interface 1-Wire. Pressione o botão «Configurar os sensores de temperatura»
- configurar usando a entrada universal. Pressione o botão «Configurar os sensores de temperatura (EU)»



Configuração da interface com 1-wire:

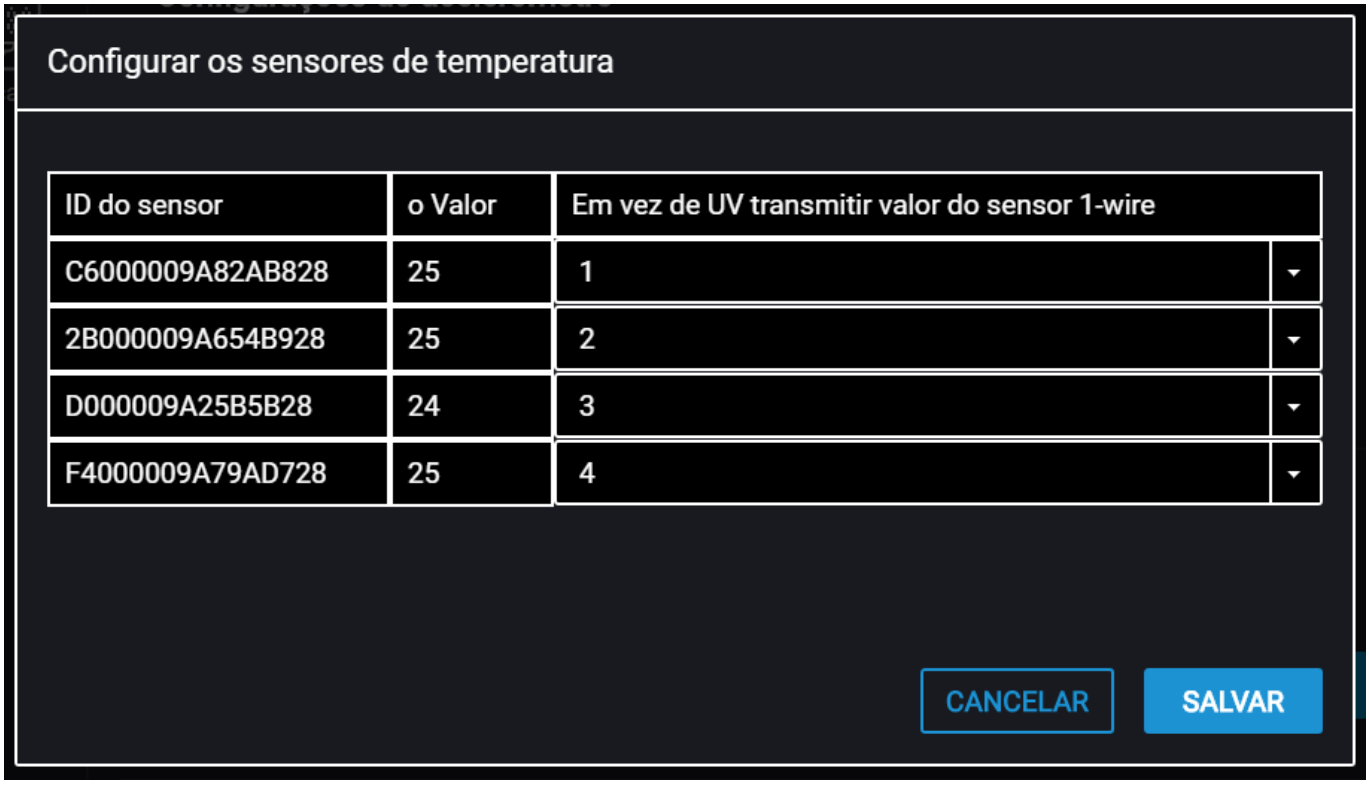


«Nome» - insira o nome do sensor de temperatura.

«Valor» - exibe as leituras do sensor.

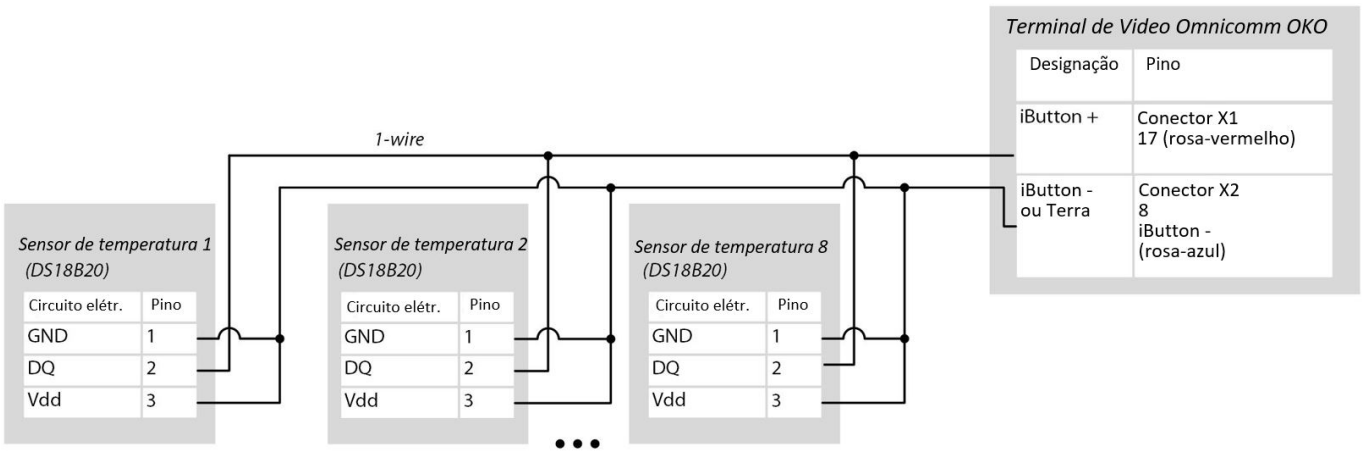
«ID» - selecione o número de identificação do sensor de temperatura.

Configuração através da entrada universal:

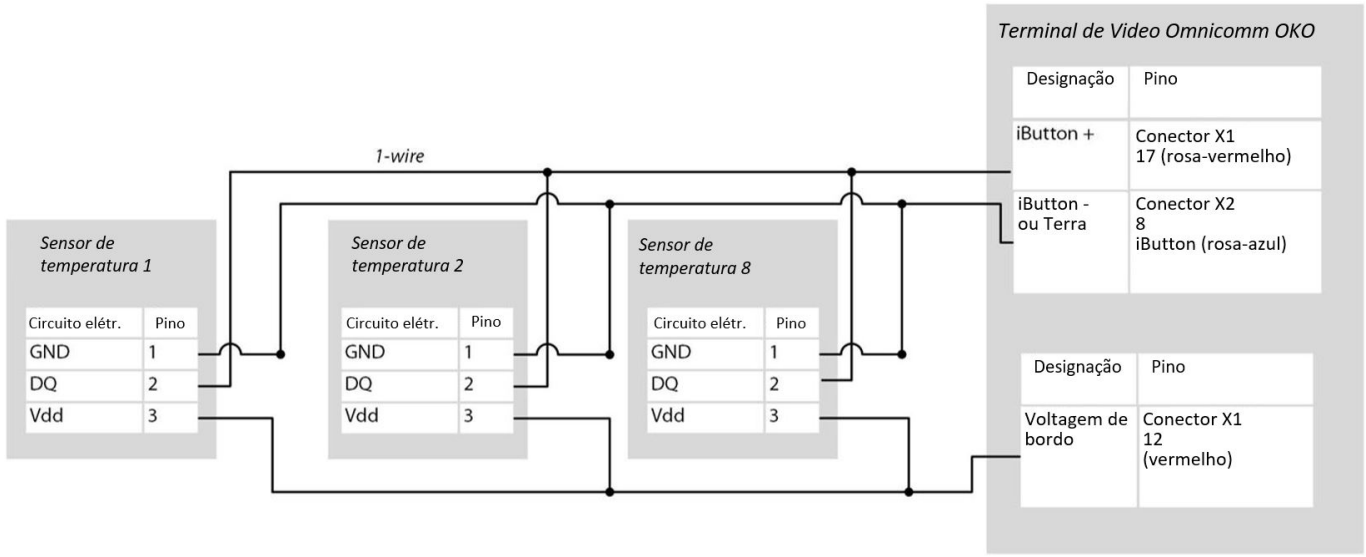


«Transmitir as leituras do sensor de 1-Wire em vez da entrada universal» – selecione o número da entrada universal para exibir as leituras de temperatura no Omnicomm Online.

Conecte os sensores de temperatura de acordo com o diagrama:

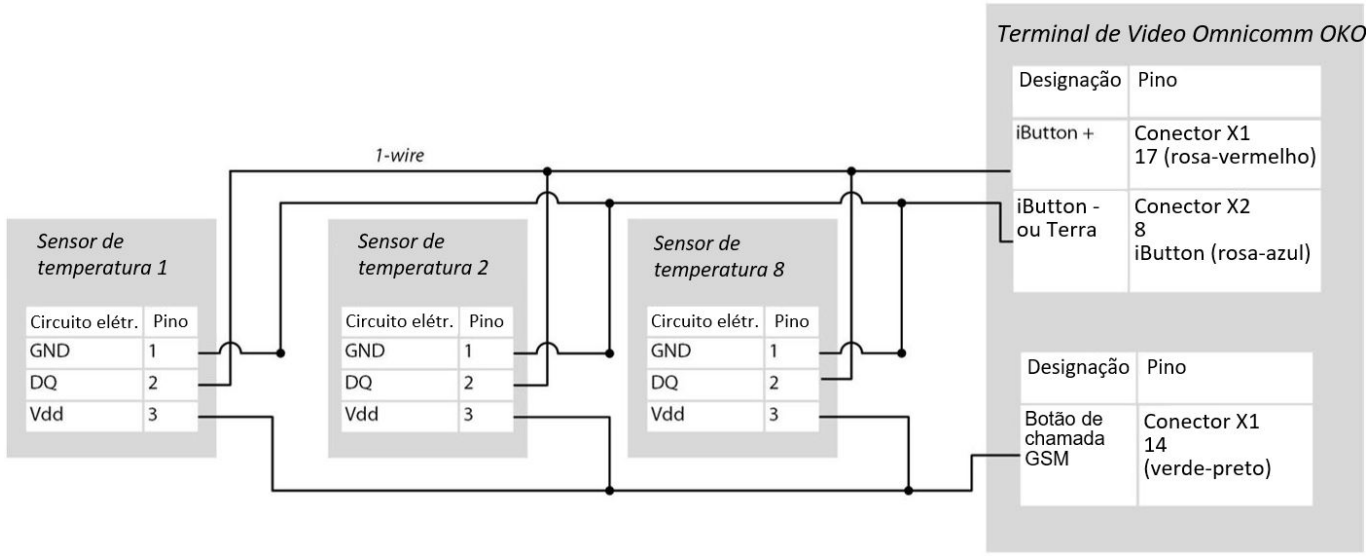


1-Wire diagrama de conexão do sensor com uma ampla gama de fonte de alimentação externa:



Certifique-se de que a tensão a bordo não exceda a tensão máxima da fonte de alimentação do sensor de temperatura especificado no passaporte do sensor.

1-Wire conecte o diagrama de conexão dos sensores DS18B20 em um circuito duplo com alimentação adicional do terminal para operação em uma faixa estendida abaixo de -20 C e acima de +60 C:



No caso de configurar o terminal no Configurador Omnicomm é necessário desabilitar a possibilidade de usar o botão de chamada GSM (na seção “Parâmetros de conexão GSM e SMS” / “Fone de ouvido” - desligado, ver Transmissão de Dados para Servidor de Comunicação).

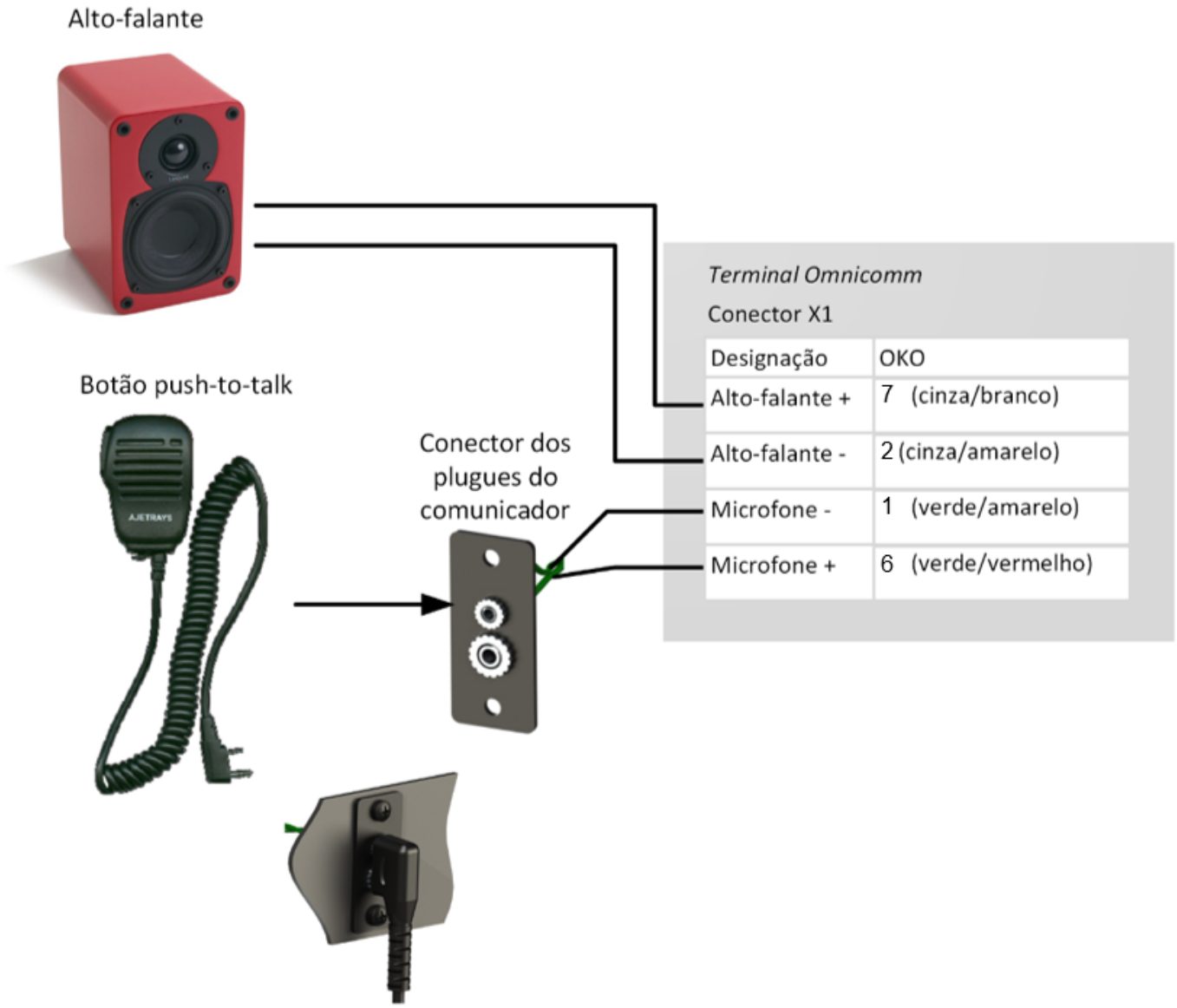
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/temperature-sensor

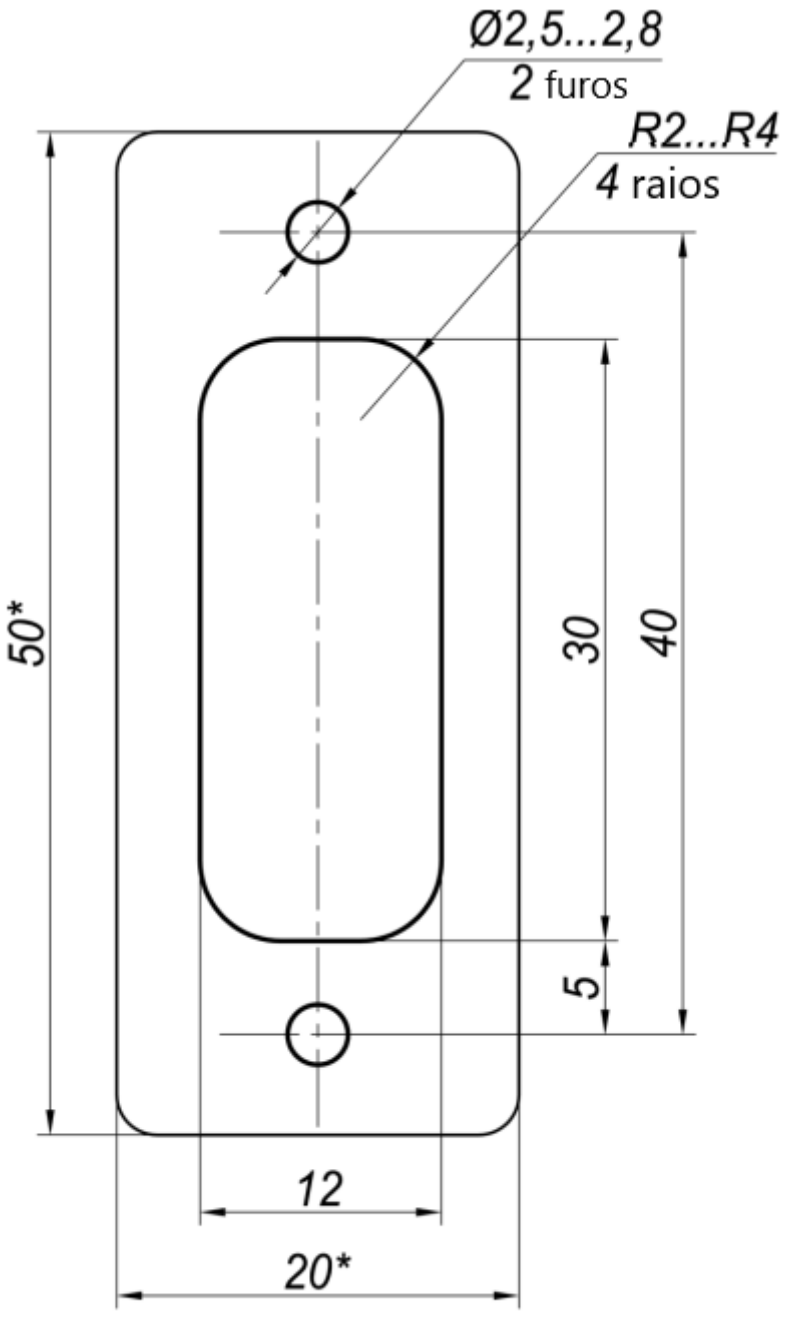
Last update: **2026/11/16 13:41**

Comunicação por voz

Determine a correspondência das cores dos fios com os contatos do conector para os plugues do comunicador push-to-talk fazendo um teste de continuidade com o multímetro nos fios e nos contatos no conector. Conecte o equipamento de comunicação por voz do terminal Omnicomm OKO de acordo com o diagrama:



1. Faça dois furos com 2,5 mm de diâmetro no local de instalação:

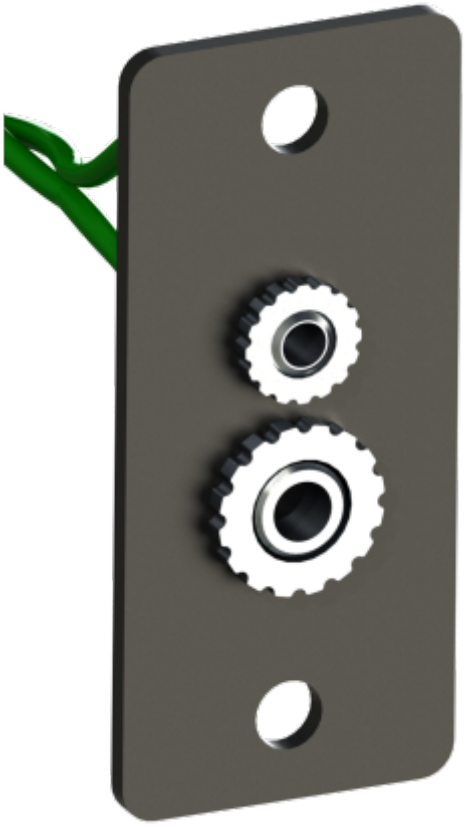


* – *dimensões do painel do conector push-to-talk*

2. Faça um furo retangular de 30×12 usando uma fresa ou broca e instale o conector para os plugues do comunicador push-to-talk

3. Prenda o conector dos plugues do comunicador push-to-talk à superfície com parafusos auto atarraxantes

4. Conecte os plugues ao conector do comunicador push-to-talk:



From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/voice

Last update: **2026/11/16 13:41**

Kit de comunicação por voz

O kit de comunicação por voz é instalado na cabine do veículo.

Para montar o suporte do microfone, remova a película protetora da fita dupla-face e pressione-o contra a superfície preparada para essa finalidade.

Para montar o alto-falante, use o suporte e os parafusos autoatarrachantes.

Prepare os cabos do terminal Omnicomm Profi com terminais de cabos usando um prensa-cabos (ex. HT-864; HT-866; PKVK-10) ou alicate e conecte de acordo com o diagram:

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/additional-equipment/voice_communication

Last update: **2026/11/16 13:41**

Log com as alterações do firmware

Data	Versão de firmware	Alterações
5 de setembro de 2020	FW 310	- Suporte ao protocolo personalizado MODBUS - Suporte à operação com iQFreeze R e Pro - Modificação das configurações de conexão de sensores de temperatura
5 de março de 2021	FW 311	- Proporcionada a configuração remota e o firmware dos sensores de nível de combustível Omnicomm LLS 5 e LLS-Ex 5 - Incluído um comando SMS para definir o valor de velocidade para a operação do barramento CAN

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/history

Last update: **2026/11/16 13:41**

Visão geral da configuração

Os Terminais Omnicomm OKO video podem ser configurados de duas maneiras:

1. No Omnicomm Configurator, quando o Terminal de vídeo está ligado a um computador
2. No Servidor de Configuração Remota (RCS) - remotamente

A configuração inicial do terminal de vídeo deve ser feita através do Omnicomm Configurator.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/information

Last update: **2026/11/16 13:41**

Servidor de configuração remota (RCS)

Para conectar ao servidor de configuração, abra o navegador e digite na barra de endereços http://config.omnicomm.ru:9911/#en. Uma janela se abrirá:



Para adicionar terminais de vídeo:

1. No campo «Terminal ID» (ID do Terminal), digite o número de identificação do terminal de vídeo
2. No campo de «Password» (Senha), digite a senha definida no terminal de vídeo durante a sua configuração através do Omnicomm Configurator
3. Pressione o botão «+»

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

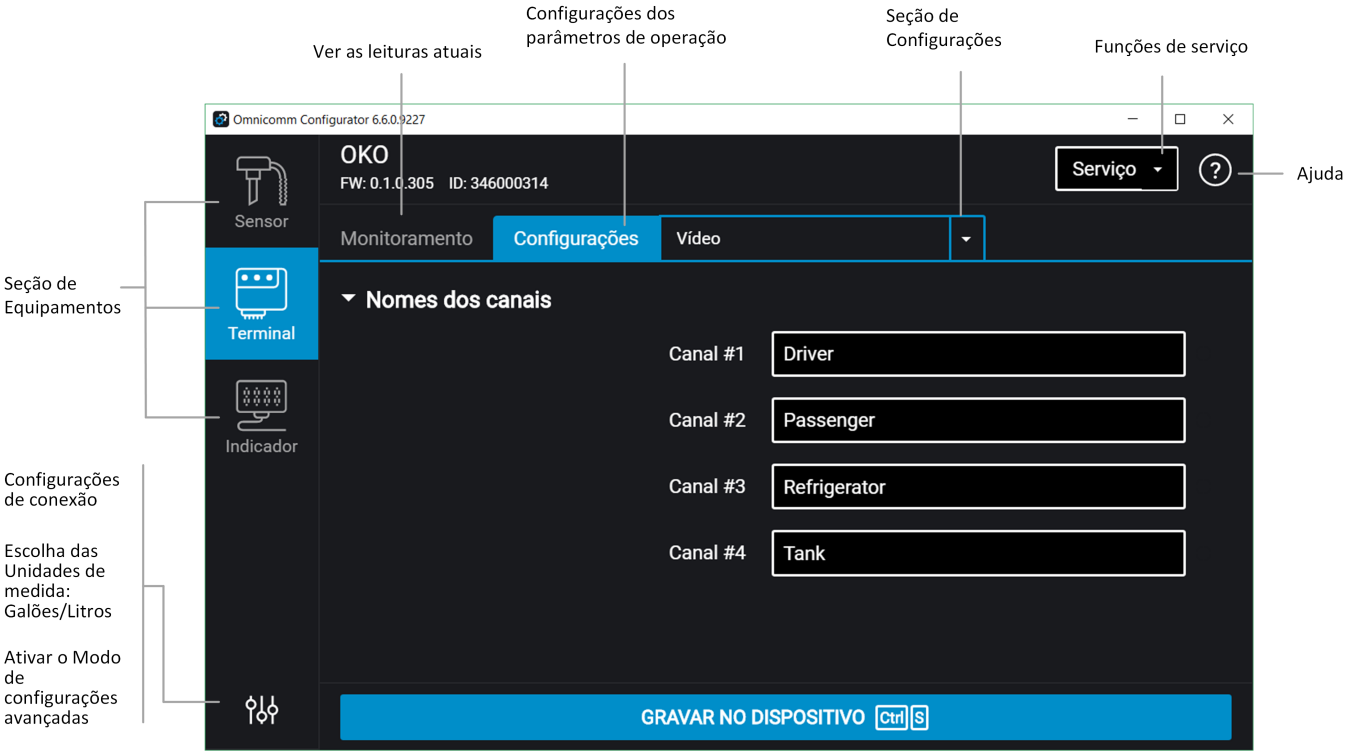
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/information/configuration-server

Last update: **2026/11/16 13:41**

Omnicomm Configurator

1. Conecte o terminal de vídeo a um computador através de um cabo Mini USB para USB

2. Instale e abra o Omnicomm Configurator. Uma janela se abrirá:



3. Selecione o equipamento – «Terminal».

Reinicie o terminal Omnicomm OKO video ao concluir as configurações.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/information/configurator

Last update: **2026/11/16 13:41**

Instalação

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/installation

Last update: **2026/11/16 13:41**

Antenas

Escolha o local de instalação das antenas de acordo com o comprimento do cabo da antena.

As antenas devem ser instaladas dentro da cabine do veículo em uma superfície plana.

A distância das antenas até uma superfície metálica (exceto a superfície de instalação) não deve ser inferior a 50 mm.

Recomendamos instalar as antenas no para-brisa ou numa superfície horizontal do painel de instrumentos numa área que forneça boa visada do céu

1. Remova a gordura da superfície do local de instalação
2. Remova a película do adesivo dupla face da antena
3. Instale a antena com o adesivo no local de instalação
4. Apoie firmemente a antena enquanto o adesivo se ajusta à superfície

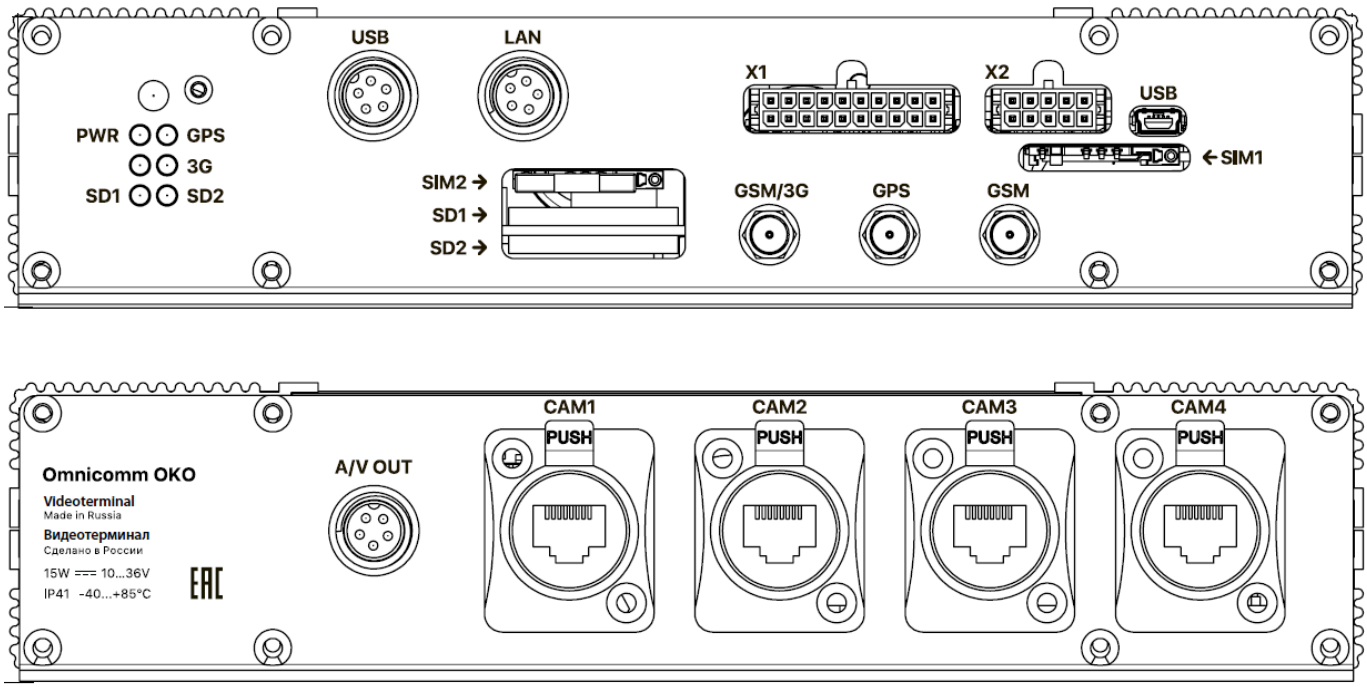
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/installation/antenna

Last update: **2026/11/16 13:41**

Atribuição dos pinos do conector

**Terminal Omnicomm OKO **

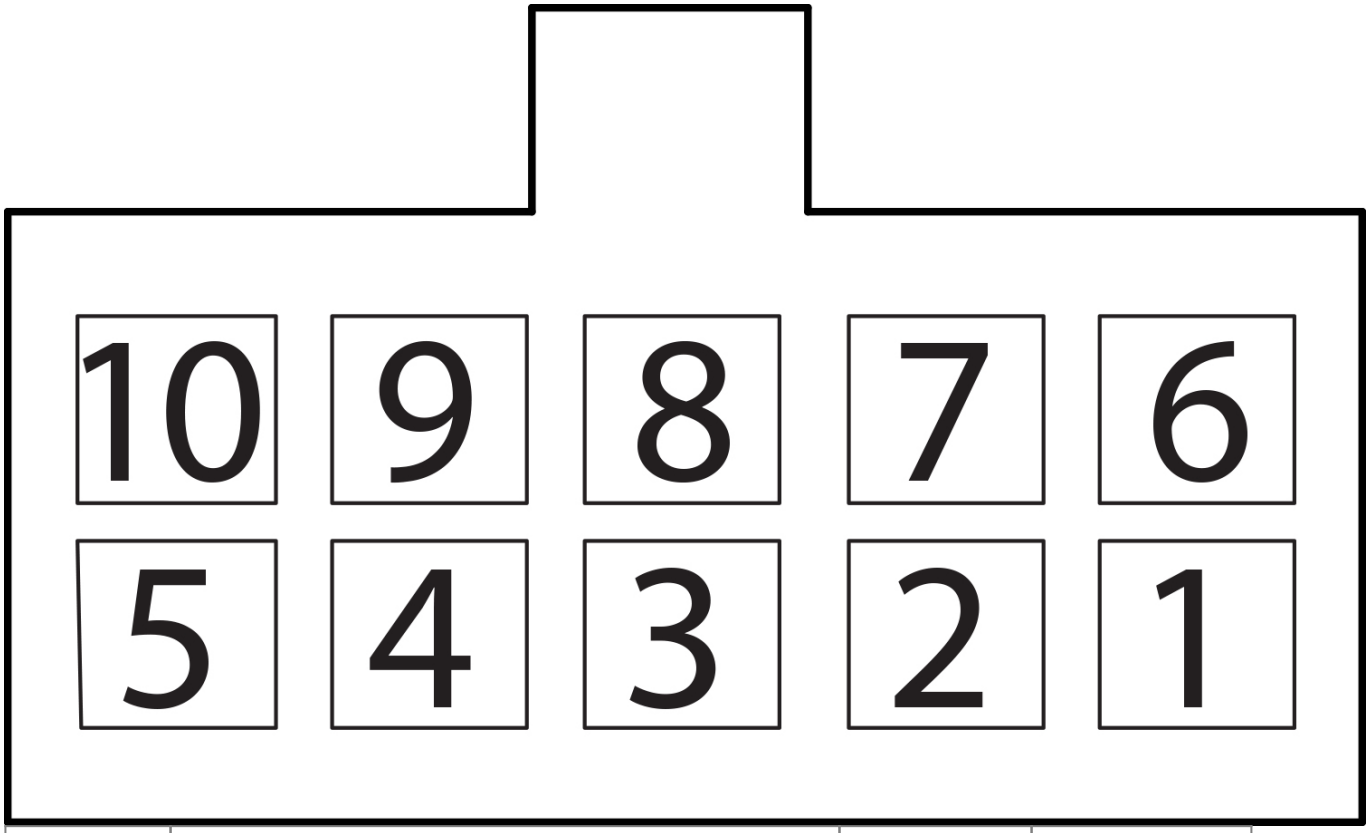


Conector X1:

Nº do pino	Nome do sinal	Designação	Cor do fio
1	Aterramento da alimentação -	Terra (sinal)	Branco
2	Aterramento da alimentação -	Terra (alimentação)	Branco
3	Botão de pânico	Botão de pânico	Branco/vermelho
4	Entrada universal 2	Entrada 2	Preto/branco
5	Entrada universal 4	Entrada 4	Preto/amarelo
6	Entrada do RPM	Tacômetro	Azul
7	Saída 2	Saída 2	Amarelo/azul
8	Linha RS-232 Rx	Rx RS-232	Rosa
9	Linha B RS-485 №2	B RS-485 №2	Preto/azul
10	Linha B RS-485 №1	B RS-485 №1	Branco/azul
11	CAN L	CAN L	Roxo/branco
12	Tensão da fonte de alimentação do veículo	Alimentação	Vermelho
13	Chave de ignição	IGN	Amarelo
14	Botão de ativação do GSM	GSM	Verde/preto
15	Entrada universal 1	Entrada 1	Preto
16	Entrada universal 3	Entrada 3	Preto/vermelho
17	iButton+	iButton+	Rosa/vermelho
18	Saída 1	Saída 1	Amarelo/vermelho
19	Linha RS-232 Tx	Tx RS-232	Cinza
20	Linha A RS-485 №2	A RS-485 №2	Verde/branco

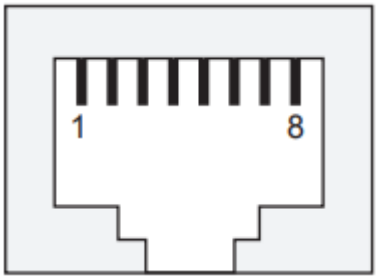
Nº do pino	Nome do sinal	Designação	Cor do fio
21	Linha A RS-485 №1	A RS-485 №1	Laranja/branco
22	CAN H	CAN H	Roxo/laranja

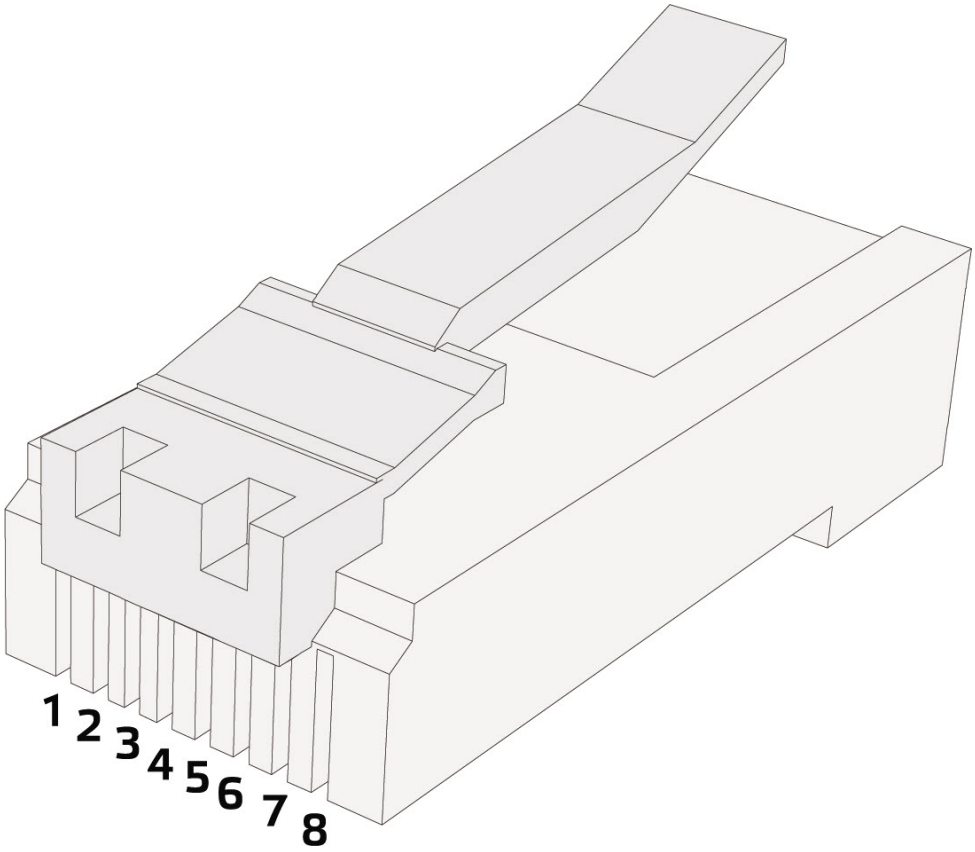
Conector X2:



Nº do pino	Nome do sinal	Designação	Cor do fio
1	Microfone -	Microfone -	Verde/amarelo
2	Alto-falante -	Alto-falante -	Cinza/amarelo
3	Terra	GND	Branco
4	Entrada universal 5	Entrada 5	Verde
5	Terra	GND	Branco
6	Microfone +	Microfone +	Verde/vermelho
7	Alto-falante +	Alto-falante +	Cinza/vermelho
8	iButton-	iButton-	Rosa/azul
9	Entrada universal 6	Entrada 6	Roxo
10	Fonte de alimentação externa para os sensores +	Alimentação	Marrom

Conectores CAM1, CAM2, CAM3, CAM4:





Nº do pino	Nome do sinal	Cor do fio
1	RX+	Branco/verde
2	RX-	Verde
3	TX+	Branco/laranja
4	DC+	Azul
5	DC+	Branco/azul
6	TX-	Laranja
7	DC-	Branco/marrom
8	DC-	Marrom

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/installation/connector

Last update: **2026/11/16 13:41**

Inserção de chip SIM e cartão SD

Antes de inserir o chip SIM desabilite a solicitação de PIN durante a ativação. Para isso insira o chip em qualquer celular e desabilite a solicitação de PIN de acordo com as instruções de operação do celular.

1. Desaperte os quatro parafusos de segurança



2. Pressione o botão próximo ao conector do chip SIM 1 ou SIM 2 com um objeto de ponta fina. A bandeja do chip SIM será ejetada

3. Remova a bandeja do chip SIM da abertura e insira o chip SIM com os contatos para cima

4. Introduza a bandeja do chip SIM na abertura:



5. Insira os cartões SD nas aberturas SD1 e SD2, respectivamente

Ao instalar cartões SD, a alimentação do Omnicomm OKO deve estar desligada.

O terminal Omnicomm OKO video suporta cartões SD até 512 Gb.

Lista de cartões SD recomendados:

- Kingston SDR/128GB SDXC A1, V30, UHS-I Class 3, Class 10
- Kingston SDR/256GB SDXC A1, V30, UHS-I Class 3 , Class 10
- Transcend TS128GSDXC10U1 SDXC/SDHC Class 10 UHS-I 600x (Ultimate)

6. Instale e fixe a tampa de proteção com quatro parafusos

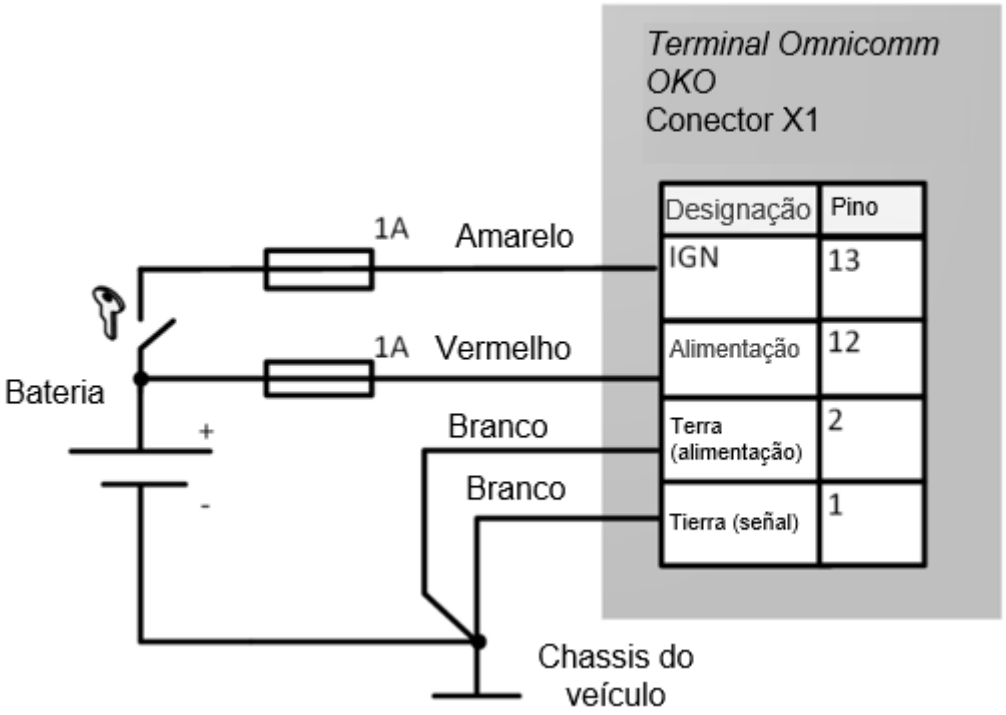
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/installation/sim

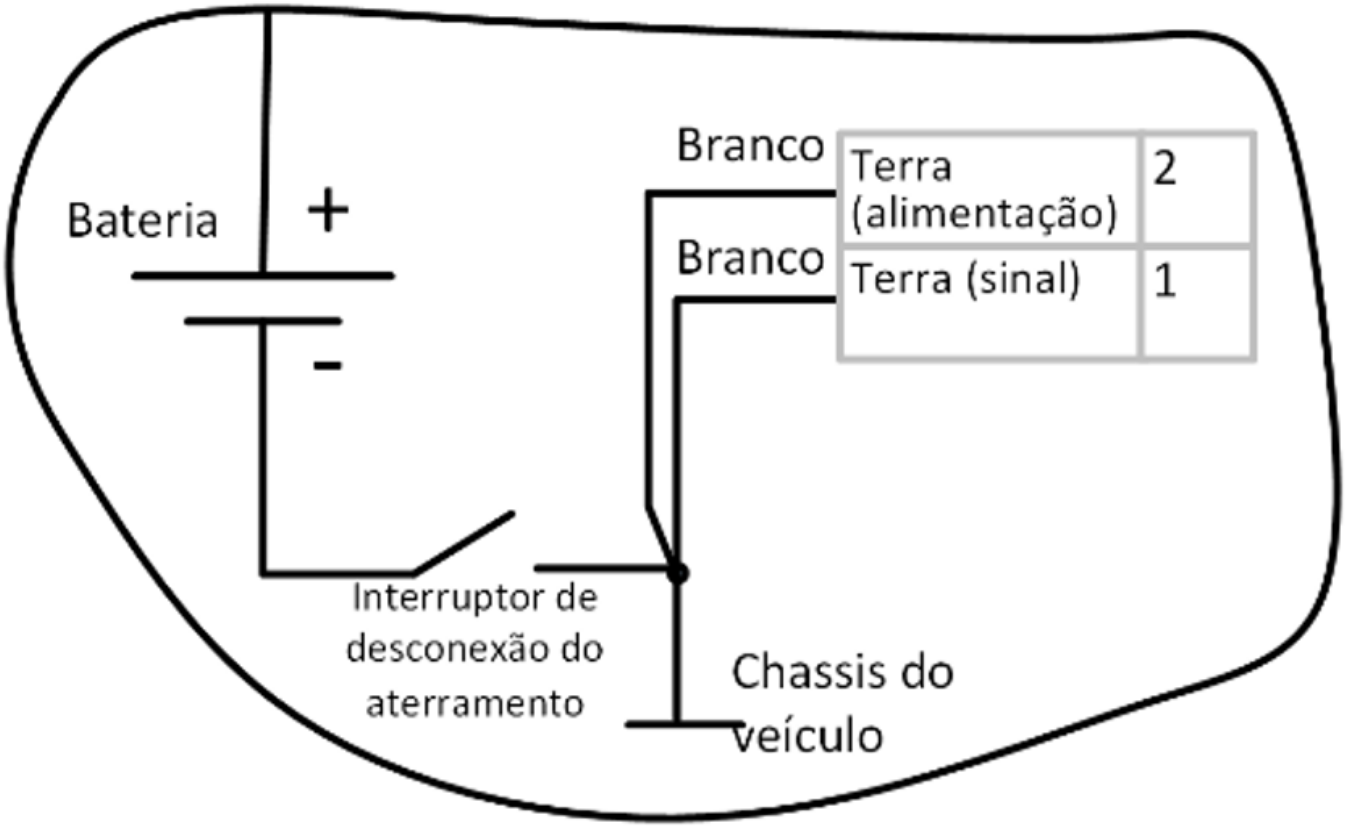
Last update: **2026/11/16 13:41**

Fonte de alimentação e chave de ignição

Conecte os Terminais Omnicomm OKO video de acordo com os diagramas sem interruptor de desconexão do aterramento:



Após um interruptor de desconexão do aterramento:



Não conecte o terminal antes do interruptor de desconexão do aterramento.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/installation/supply

Last update: **2026/11/16 13:41**

Terminal

O Terminal Omnicomm deve ser instalado dentro da cabine do veículo ou em caixas especialmente equipadas para dispositivos elétricos no veículo, protegidas da precipitação atmosférica.

Faça 4 furos de montagem de 5,5 mm.



Instale o terminal de vídeo e fixe-o com parafusos auto-atarraxantes.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/installation/terminal

Last update: **2026/11/16 13:41**

Indicações do LED

Indicador	Modo de indicação	Valor
Alimentação (vermelho)	Desligado(a)	Alimentação desligada
	Permanentemente aceso	Alimentação: principal
GPS (verde)	Desligado(a)	Fonte de alimentação do módulo desligada
	Permanentemente aceso	São recebidos dados válidos dos satélites
3G (verde)	Desligado(a)	Fonte de alimentação do módulo desligada
	Permanentemente aceso	Dentro da área de abrangência da rede GSM, é executada a comunicação com o servidor de comunicação
SD1, SD2 (verde)	Desligado(a)	Não é feita a gravação de vídeo
	Permanentemente aceso	É feita a gravação de vídeo

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/notice

Last update: **2026/11/16 13:41**

SMS do video terminal

Evento	Formato da mensagem	Exemplo
Desencadeamento do botão de pânico	Botão de pânico. Nome do veículo; VID; http://google.com/maps?q=Latitude, Longitude; dd/mm/aaaa; hh:ss.	Botão de pânico. E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7889,37.5887; 01/04/19; 09:25.
Detectada condução perigosa	Condução perigosa. a=xx.xx g no eixo X; nome do veículo; VID; http://google.com/maps?q=Latitude, Longitude; dd/mm/aaaa; hh:ss.	Condução perigosa. Impacto de suspensão>0,20 g, E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7887,37.5887; 01/04/19; 09:29. Condução perigosa. Curva fechada>0,20 g, E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7887,37.5887; 01/04/19; 09:29. Condução perigosa. Aceleração>0,20 g, E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7886,37.5887; 01/04/19; 09:33. Condução perigosa. Frenagem>0,20 g, Impacto de suspensão>0,20 g, E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7886,37.5889; 01/04/19; 09:40.
Foi detectado um acidente	Acidente. a=xx.xx g no eixo X; nome do veículo; VID; http://google.com/maps?q=Latitude, Longitude; dd/mm/aaaa; hh:ss.	Acidente. a>0,40 g; E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7887,37.5891; 01/04/19; 09:45.
Desencadeamento da entrada universal	Sensor. Nome do equipamento. Entrada universal. Nome do veículo; VID; http://google.com/maps?q=Latitude, Longitude; dd/mm/aaaa; hh:ss.	Sensor da entrada universal 1. E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7887,37.5888; 01/04/19; 09:29.
Violação da carcaça (excluindo Light, Smart)	Violação da carcaça. Nome do veículo; VID; http://google.com/maps?q=Latitude, Longitude; dd/mm/aaaa; hh:ss.	Violação da carcaça. E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7886,37.5888; 01/04/19; 09:36.
Excesso de velocidade	Velocidade. Valor da Velocidade>Limiar de Velocidade; km/h; Nome do veículo; VID; http://google.com/maps?q=Latitude, Longitude; dd/mm/aaaa; hh,ss	Speed. 88>60 km/h; E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7886,37.5888; 01/04/19; 09:36.
Excesso de RPM	RPM. Valor RPM>Limiar de Rpm, rpm; Nome do veículo; VID; http://google.com/maps?q=Latitude, Longitude; dd/mm/aaaa; hh:ss	RPM. 42000>20000 rpm; E777KX_97; ID336011133; http://google.com/maps?q=55.7886,37.5888; 01/04/19; 09:36.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/notify

Last update: **2026/11/16 13:41**

Lacre

A vedação de proteção da tampa também é fornecida para os terminais Omnicomm OKO video.

Aplique o adesivo de vedação à tampa de proteção para que não seja possível remover a tampa sem a destruição do adesivo.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/seal

Last update: **2026/11/16 13:41**

Funções de serviço

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/service

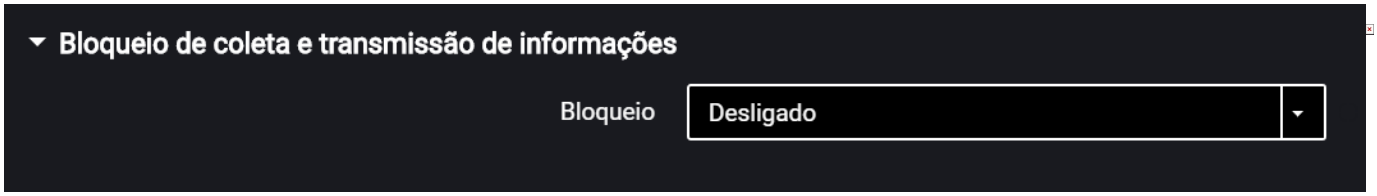
Last update: **2026/11/16 13:41**

Bloqueio de coleta e transmissão de dados

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Conexão»** da lista.

Na seção **«Bloqueio da coleta e transferência de informações»**:

Para bloquear a aquisição e transmissão de dados pelo terminal, selecione «Desligado» no campo «Bloquear»:



Para desbloquear a coleta e transmissão de dados use o Omnicomm Configurator ou envie o comando *UNBLOCK# por SMS para o chip SIM inserido no terminal de vídeo.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/service/block

Last update: **2026/11/16 13:41**

Identificação do número do cartão SIM do Terminal

O número de telefone do chip SIM no terminal é exibido automaticamente no Servidor de configuração remota na segunda vez que for conectado.

O envio de SMS deve estar permitido para o chip SIM.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/service/number

Last update: **2026/11/16 13:41**

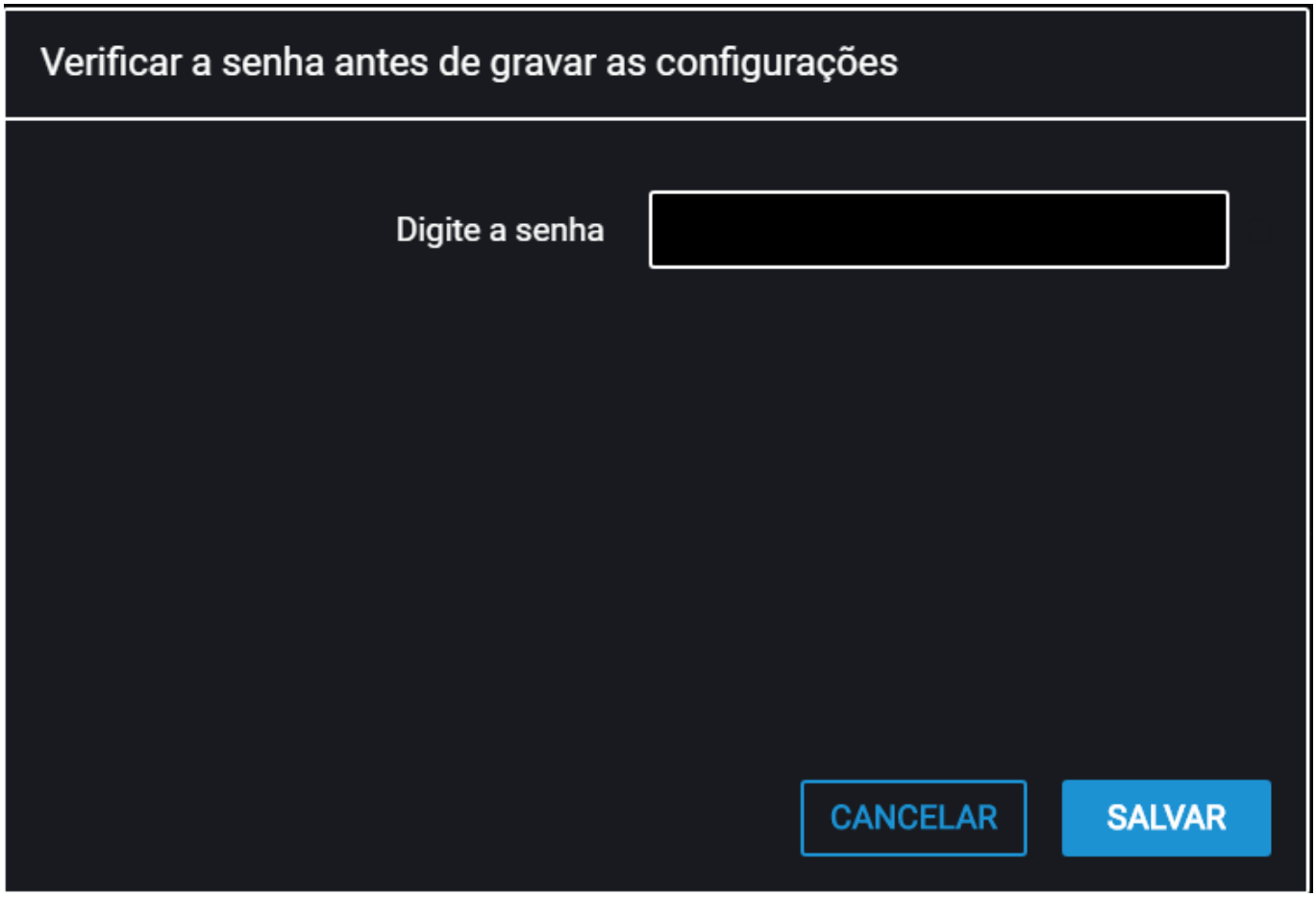
Definição de senha ao alterar a configuração

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Equipamento adicional»** da lista.

Na seção **«Definição de senha»**:



Se quiser exigir uma senha para salvar a modificação das configurações do terminal, selecione «Ativado» no campo «Pedir senha ao salvar as configurações». Pressione o botão «Alterar a senha». Uma janela se abrirá:



«Nova senha» e «Confirmar a nova senha» – digite uma nova senha que será usada para permitir a modificação das configurações. A senha deve ter no máximo 8 caracteres.

Pressione o botão «Salvar».

«Confirme a senha» – repita a senha digitada. Pressione o botão «Gravar no dispositivo».

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/service/pass

Last update: **2026/11/16 13:41**

Reinício do Terminal de vídeo

No menu de «Serviço» selecione «Reiniciar o terminal».

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/service/reset

Last update: **2026/11/16 13:41**

A configuração e uma atualização do firmware integrado para os sensores de combustível Omnicomm LLS 5 e LLS-Ex 5

Quando os sensores de combustível Omnicomm LLS 5 e LLS-Ex 5 são conectados ao vídeo- terminal com uma versão de firmware embutida FW310 ou posterior, existe a possibilidade de atualizar o firmware e alterar as configurações por meio do servidor de configuração remota.

Pode configurar ou atualizar o firmware apenas um sensor por vez. O valor do endereço de rede do sensor deve estar entre 1 e 6.

No servidor de configuração remota nas **«Configurações da porta RS»** clique em **«Configurações LLS»**:

«Endereço de rede» – será exibido um endereço de rede do sensor de combustível Omnicomm LLS.

«Tipo de sensor» – o tipo de sensor de combustível será exibido. Opções possíveis: LLS 5 e LLS-Ex 5.

«UID» – número de identificação dos sensores.

«Velocidade» – a velocidade da troca de dados com dispositivos externos será exibida.

«Inicialização» – a precisão da calibração «Vazio / Cheio» para o canal principal e REF será exibida. Opções possíveis: concluído - a calibração «Vazio / Cheio» para o canal principal e REF foi concluída com sucesso e os valores padrão foram alterados; não concluída - a calibração «Vazio / Cheio» para o canal principal e REF não foi concluída, os valores padrão foram configurados.

«Ajuste automático» – permite corrigir automaticamente as medições quando a constante dielétrica do combustível muda. Após a ativação do ajuste automático, as mudanças de nível causadas pela expansão térmica do combustível serão exibidas, ou seja, o nível será mostrado considerando a temperatura atual. A configuração só está disponível depois de calibrar o sensor.

«Comprimento do filtro» – insira o valor do comprimento do filtro de acordo com a filtragem: não - 0, mínimo - 10, médio - 20, máximo - 30.

«Versão do firmware dos sensores» – a versão do firmware integrado dos sensores de combustível será exibida.

«Atualizar para versão» – selecione a versão do firmware embarcado do sensor quando a atualização for necessária. Se uma versão mais recente estiver disponível, «Actualização disponível» é exibida.

«Status da atualização» – O status da atualização será exibido. Opções possíveis: planejado, não planejado.

As definições do sensor serão actualizadas e/ou alteradas após a ligação entre o terminal e o servidor de configuração remota ser estabelecida.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/service/set

Last update: **2026/11/16 13:41**

Ajuste da operação do servidor de configuração remota

Defina a senha para a modificação das configurações do terminal de uma das seguintes formas:

- Ao configurar o terminal usando o Omnicomm Configurator, defina uma senha para modificação das configurações que seja diferente da senha padrão. Senha padrão - em branco
- Envie o comando por SMS para alterar a senha padrão, por exemplo: *SETPWDID 235009988 12345#

no qual: 235009988 – ID do terminal; 12345 – senha a definir. A senha pode conter 8 caracteres no máximo e incluir letras e números.

É impossível alterar uma senha definida anteriormente dessa maneira.

Após 6 horas, o terminal de vídeo é autorizado no servidor de configuração remota e estará disponível para operação por meio do servidor de configuração remota.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/service/setting

Last update: **2026/11/16 13:41**

Configuração dos parâmetros operacionais

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

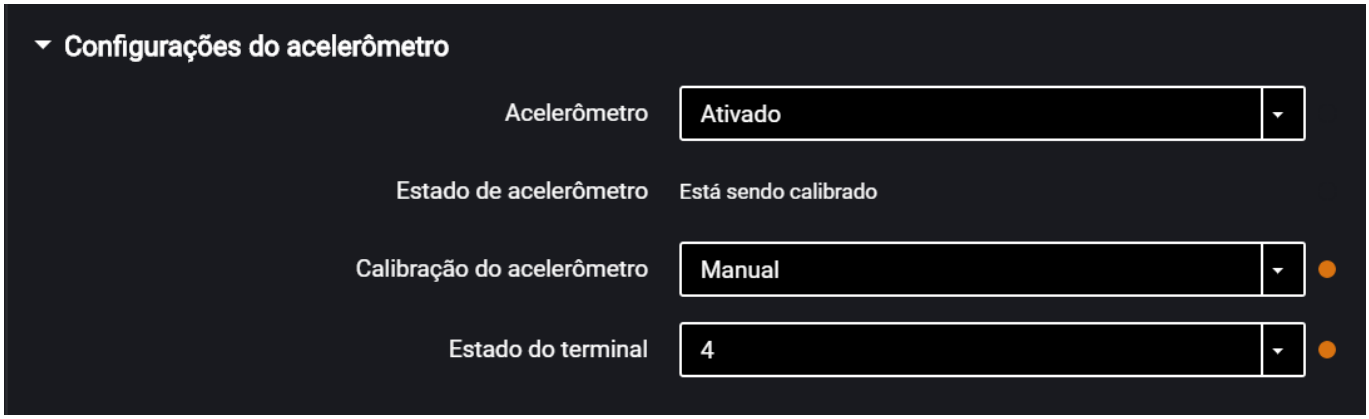
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings

Last update: **2026/11/16 13:41**

Controle da segurança da condução

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Equipamento adicional»** da lista.

Na seção **«Parâmetros do acelerômetro»**:



«Acelerômetro» – ativa/desativa o uso do acelerômetro para medição da aceleração do veículo.

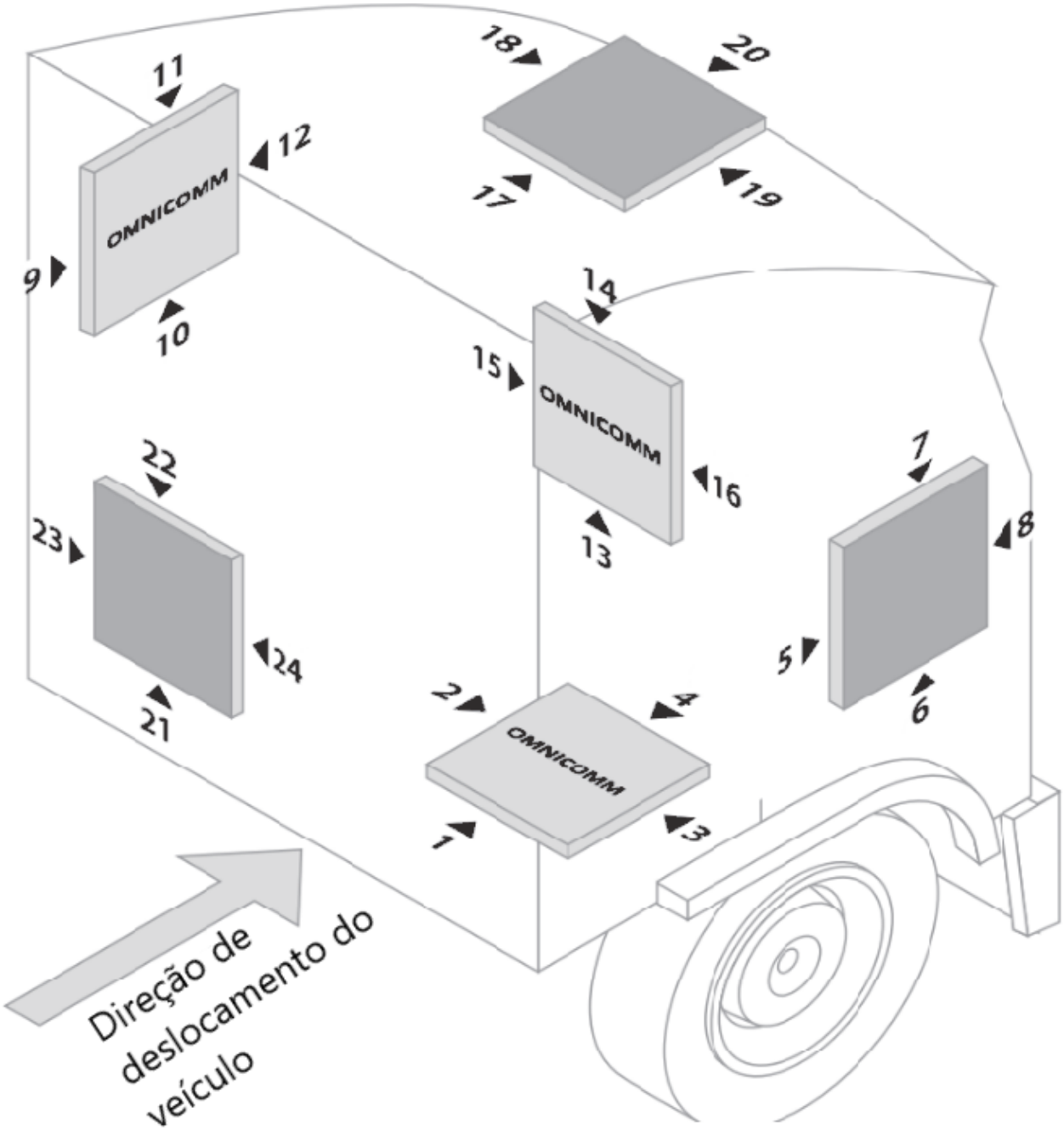
«Status do acelerômetro» – condição do acelerômetro. Opções possíveis: não usado, calibração, calibrado, erro de calibração.

«Calibração do acelerômetro» – selecione o modo de calibração do acelerômetro. Possíveis opções: calibração automática, calibração manual.

Antes de executar a calibração, prenda o terminal firmemente e não mude a sua posição durante a operação.

É recomendável fazer a calibração automática para veículos operados normalmente a velocidades superiores a 50 km/h. A calibração automática leva de 2 minutos a 24 horas, dependendo da frequência de acelerações e desacelerações em segmentos retos do trajeto.

Ao selecionar a calibração manual, selecione uma das 24 posições no campo «Posição do terminal», conforme mostrado na figura abaixo:



A seta ► indica a localização do conector X1 do terminal de vídeo.

A inscrição «Omnicomm» na figura corresponde à tampa superior do terminal de vídeo.

O desvio do terminal de vídeo dos eixos durante a calibração manual não deve ultrapassar 5 graus.

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Controle da condução»** da lista.

«Controle de condução perigosa» – ativa/desativa o registro de condução perigosa ao exceder os valores determinados dos parâmetros monitorados.



Selecione os parâmetros monitorados:

«Envio de Evento» – ativa/desativa o envio de eventos para a Omnicomm Online.

- «Velocidade» – controle da velocidade do veículo

Limite – digite a velocidade máxima permitida que, ao ser excedida, causará o registro de condução perigosa. Valores possíveis: de 2 a 150 km/h. Valor padrão: 80 km/h.

Desvio – digite o valor de velocidade que pode ser excedido além da velocidade máxima permitida sem acionar o registro de condução perigosa. Valores possíveis: de 0 a 50 km/h. Valor padrão: 5 km/h.

Duração – digite o período de tempo permitido para a excedência da velocidade máxima permitida antes de registrar condução perigosa. Valores possíveis: de 0 a 300 s. Valor padrão: 15 s.

- «Velocidade do motor (RPM)» – monitoramento do RPM do motor

Limite – digite as RPM do motor máximas permitidas que, ao serem excedidas, causarão o registro de condução perigosa. Valores possíveis: de 0 a 10.000 RPM. Valor padrão: 4,000 RPM.

Desvio – digite o valor de RPM em que é possível exceder as RPM permitidas antes de registrar condução perigosa. Valores possíveis: de 0 a 1000 RPM. Valor padrão: 200 RPM.

Duração – digite o período de tempo permitido para a excedência do RPM do motor máximas permitidas antes de registrar condução perigosa. Valores possíveis: de 0 a 300 s. Valor padrão: 15 s.

- «Aceleração» – controle de aceleração durante a aceleração do veículo

Limite – digite o valor de aceleração que, ao ser excedido, causará o registro de condução perigosa

- «Aceleração lateral» – controle da aceleração nas curvas

Limite – digite o valor de aceleração nas curvas que, ao ser excedido, causará o registro de condução perigosa

- «Desaceleração» – controle da desaceleração durante a frenagem do veículo

Limite – digite o valor de desaceleração que, ao ser excedido, causará o registro de condução perigosa

- «Aceleração vertical» (solavanco / impacto)« – controle da aceleração com movimentos bruscos do veículo

Limite – digite o valor de aceleração causada por movimentos bruscos que, ao ser excedido, causará o registro de condução perigosa

- «Velocidade e limite de excedência do potencial UI1»

Limite – digite o valor de velocidade que, ao ser excedido, causará o registro de condução perigosa se a entrada universal nº 1 estiver aberta/fechada.

- «Velocidade e limite de excedência do potencial UI2»

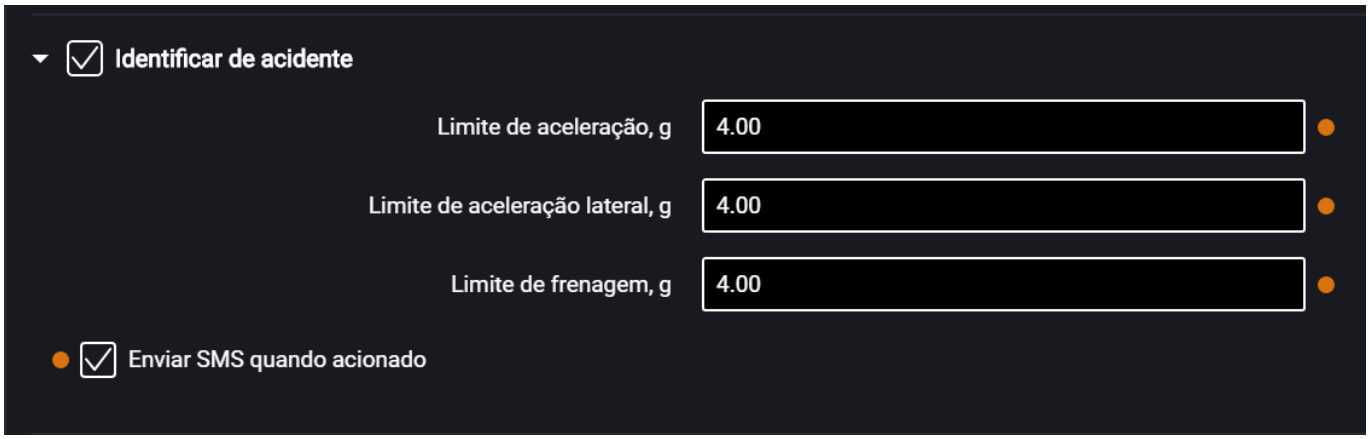
Limite – digite o valor de velocidade que, ao ser excedido, causará o registro de condução perigosa se a entrada universal nº 2 estiver aberta/fechada.

A notificação do evento "Velocidade e excedência do limite do potencial UI1, UI2" é gerada apenas quando a fonte selecionada para a velocidade for "GPS" (consulte Seleção da fonte do sinal da velocidade).

- «Envio de SMS para os eventos selecionados» – ativa o envio de SMS ao ser registrada condução perigosa
- «Envio de fotos para os eventos selecionados» – ativa o envio de fotos de câmera digital ao ser registrada condução perigosa

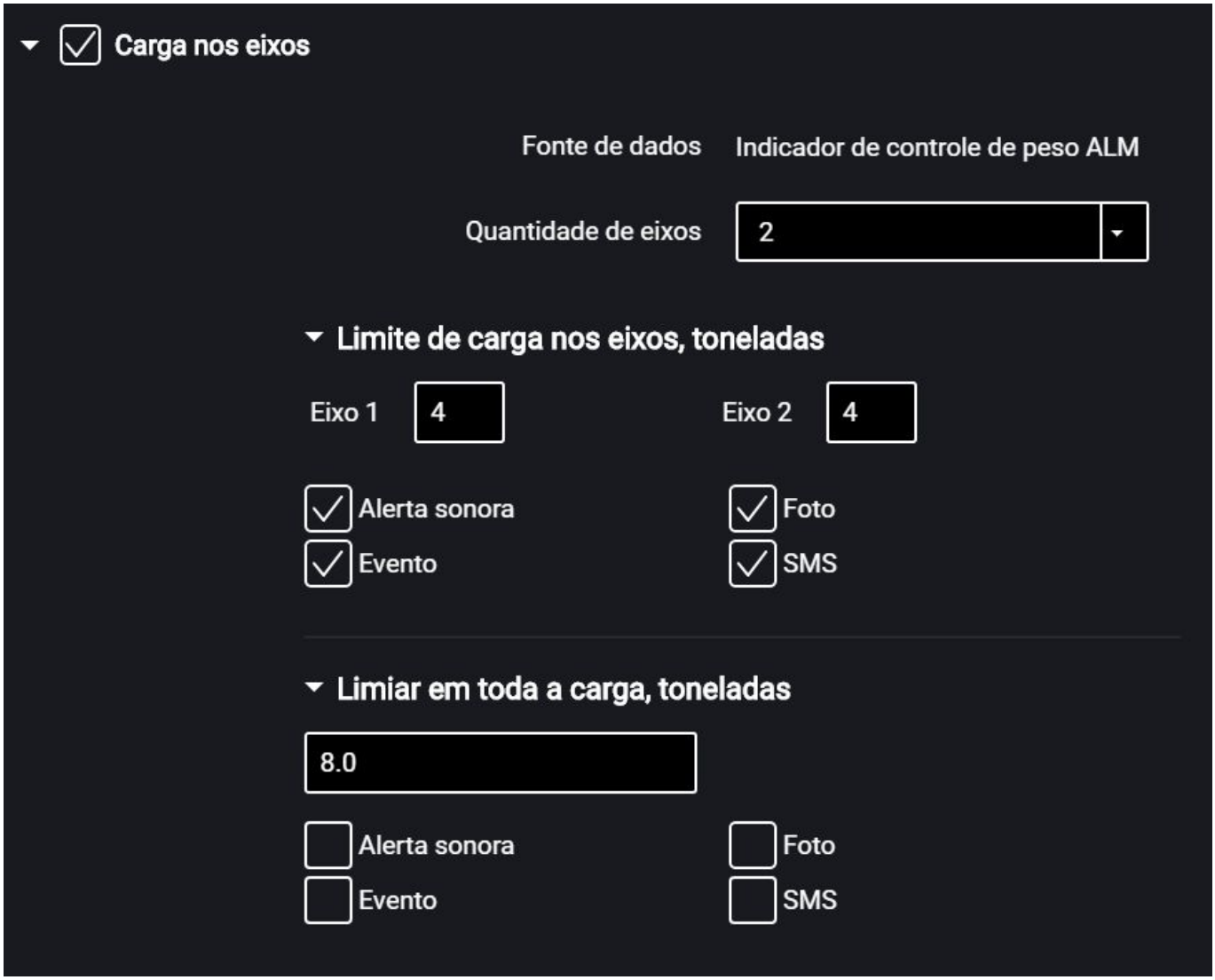
«Notificação sonora» – ativa/desativa a notificação sonora se os limites dos parâmetros monitorados forem excedidos. Para realizar notificações sonoras, conecte um emissor sonoro à saída controlada nº 1.

«Determinar colisões» – ativa/desativa o registro de colisões ao exceder os valores definidos para os parâmetros monitorados.



- «Limite da aceleração» – digite o valor de aceleração que, ao ser excedido, causará o registro de colisão
- «Limite da aceleração lateral» – digite o valor de aceleração em curva que, ao ser excedido, causará o registro de colisão
- «Limite da desaceleração» – digite o valor de desaceleração que, ao ser excedido, causará o registro de colisão
- «Envio de SMS com o acionamento» – ativa o envio de SMS ao ser registrada uma colisão
- «Envio de fotos com o acionamento» – ativa o envio de fotos de câmera digital ao ser registrada uma colisão

«Carga sobre os eixos» – ativa/desativa o controle de carga por eixo e de carga total do veículo.



A «Fonte dos dados» exibe a fonte dos dados para a carga sobre os eixos. Opções possíveis: Indicador de peso ALM e CAN.

Para escolher o indicador de peso ALM como fonte dos dados, escolha Indicador na configuração da interface RS-485 ou RS-232.

Para selecionar o barramento CAN como fonte de dados, ative SPN 582 e SPN 928 na aba das configurações CAN.

Se tanto o Indicador de peso ALM quanto o barramento CAN forem definidos como fonte dos dados, o Indicador de peso ALM será priorizado.

«Número de eixos» – defina o número de eixos do veículo. Valores possíveis: de 1 a 8. Valor máximo – 8 para o CAN, 6 para o ALM.

«Limite de carga por eixo, toneladas» – digite o valor de carga sobre cada eixo que, ao ser excedido, causará o registro de um evento.

- «Notificação sonora» – ativa/desativa a notificação sonora se os limites dos parâmetros monitorados forem excedidos
- «Eventos» – ativa/desativa o envio de eventos para a Omnicomm Online
- «Fotografia» – ativa o envio de fotos de câmera digital ao exceder a carga

- «SMS» – ativa o envio de SMS ao exceder a carga

«Limite de carga total», toneladas» – digite o valor de carga total que, ao ser excedido, causará o registro de um evento.

- «Notificação sonora» – ativa/desativa a notificação sonora se os limites dos parâmetros monitorados forem excedidos
- «Eventos» – ativa/desativa o envio de eventos para a Omnicomm Online
- «Fotografia» – ativa o envio de fotos de câmera digital ao exceder a carga
- «SMS» – ativa o envio de SMS ao exceder a carga

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/accelerometer

Last update: **2026/11/16 13:41**

Bateria interna

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Equipamento adicional»** da lista.

Na seção **«Parâmetros do acumulador interno»**:



«Usar a bateria interna» – ativa/desativa o uso da bateria interna quando a fonte de alimentação principal estiver desligada e o terminal operar no modo «Coletar dados com solavancos”.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

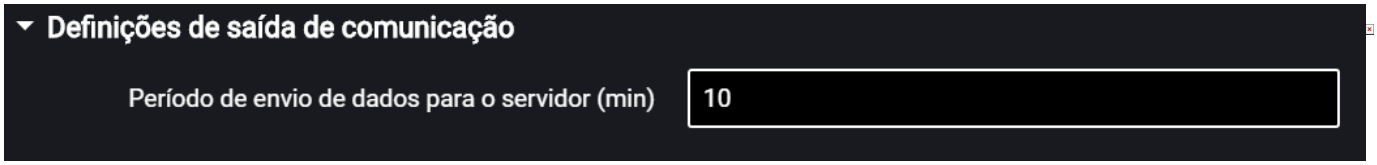
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/battery

Last update: **2026/11/16 13:41**

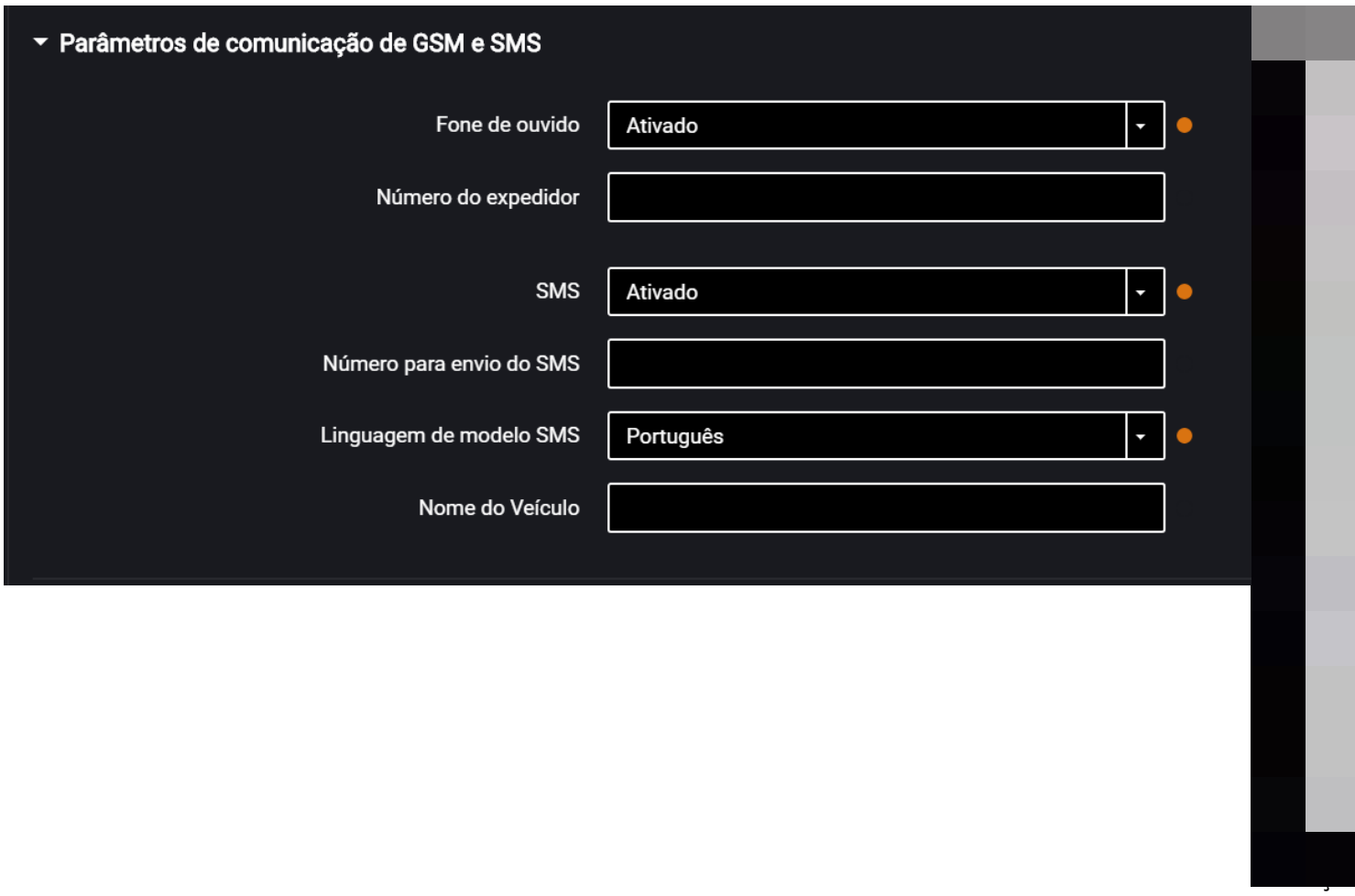
Transmissão de dados para um servidor de comunicação

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Conexão»** da lista.

Na seção **«Parâmetros de saída para a conexão»**:



«Intervalo de envio dos dados para o servidor» – digite o número de minutos ao fim dos quais o terminal deve estabelecer conexão com o servidor de comunicação estando dentro da rede doméstica da operadora de redes móveis. Valor recomendado – 10 minutos.



«SMS» – ativa/desativa o recebimento de comandos por SMS e o envio de mensagens de informação pelo Terminal:

«Número de destino do SMS» – digite o número de telefone para o qual será enviado o SMS com informações sobre o status do Terminal e do veículo.

«Idioma do modelo de SMS» – selecione o idioma do modelo de SMS. Opções possíveis: Russo, Inglês, Português, Espanhol.

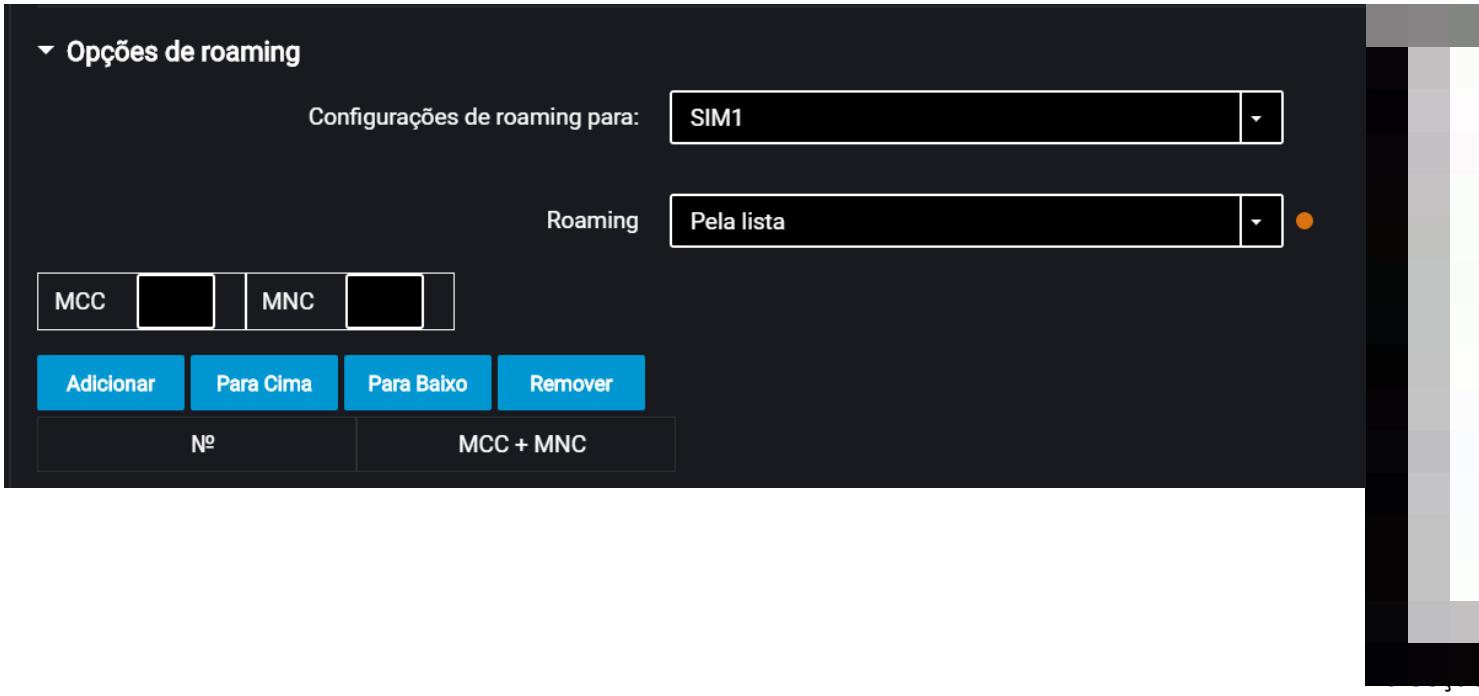
«Nome do veículo» – digite o nome do veículo. O campo do «Nome do veículo» é obrigatório.



Selecione o critério para a conexão do terminal com o CS: «Por período de tempo» ou «Por tamanho do pacote».

«Intervalo de envio dos dados para o CS» – digite o número de minutos ao fim dos quais o terminal deve estabelecer conexão com o servidor de comunicação quando em Roaming. Valor recomendado – 180 minutos.

«Tamanho do pacote de dados a ser enviado para o CS» – digite o tamanho do pacote de dados que, ao ser atingido, fará com que o terminal estabeleça conexão com o servidor de comunicação quando em Roaming. Valor recomendado – 100 Kb.



«Roaming» – selecione a opção para o chip SIM quando em Roaming.

Opções possíveis:

- «Permitido» – o terminal transmitirá os dados através das redes de celular disponíveis
- «Proibido» – o terminal não transmitirá dados quando em roaming
- «Sempre quando em uma rede doméstica» – o terminal transmitirá os dados conforme definido para a conexão com o servidor de comunicação estando em uma rede doméstica da operadora de celular
- «De acordo com a lista» – o terminal transmitirá os dados somente através das redes de celular informadas na lista. Insira na lista o MCC e o MNC das redes de celular necessárias

Quando o terminal opera em roaming, os dados somente são transmitidos para o servidor de comunicação nº 1. Para transmitir os dados para dois servidores de comunicação, selecione "Sempre quando em uma rede doméstica".

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/connection-server

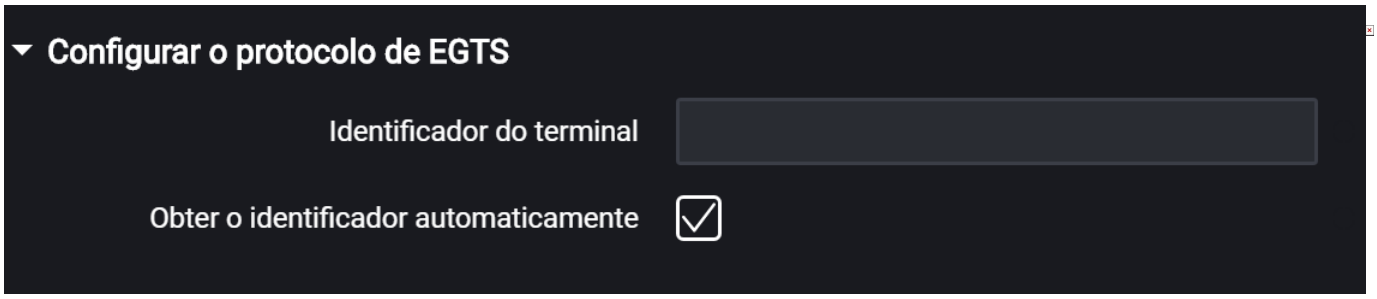
Last update: **2026/11/16 13:41**

Conexão aos servidores de comunicação

Os terminais suportam a transmissão de dados para dois Servidores de comunicação (CS) através dos protocolos Omnicomm e EGTS.

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Conexão»** da lista.

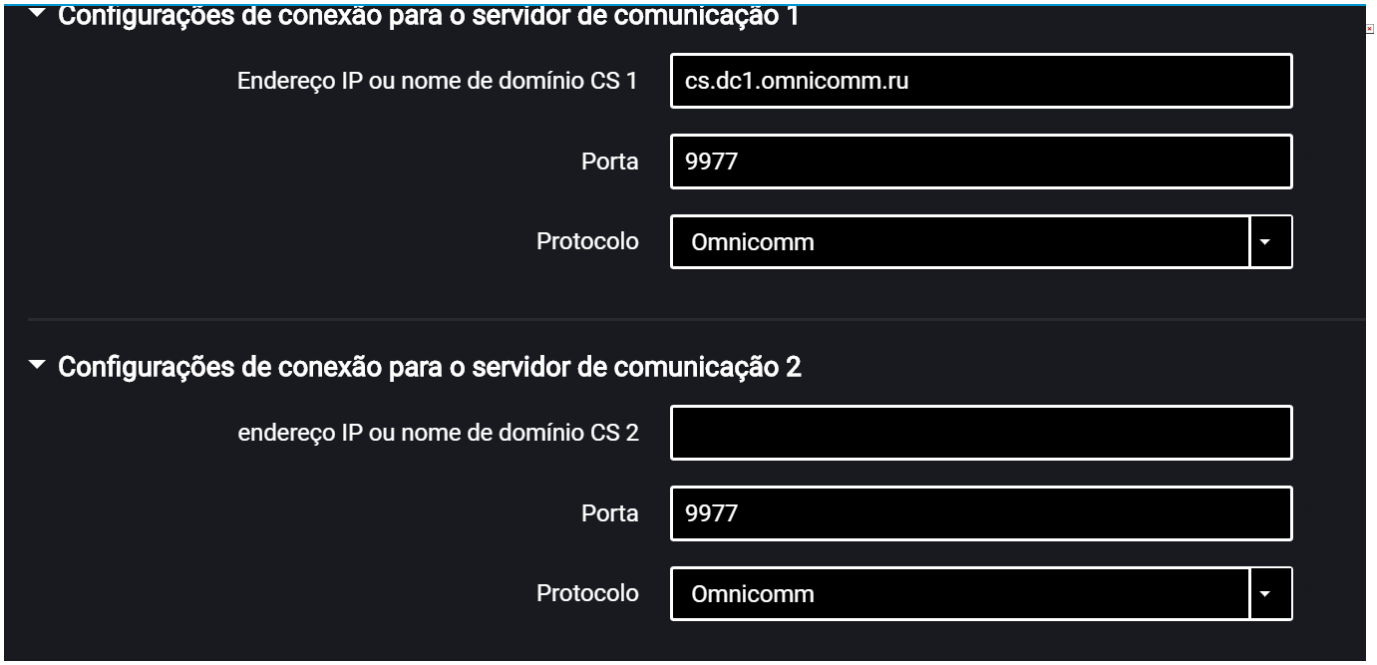
Na seção **«Configuração do protocolo EGTS»**:



Ao configurar a transmissão de dados EGTS, é necessário usar a identificação de terminal TID.

Se as configurações não estiverem definidas, ao fazer a transmissão de dados através do protocolo EGTS será usado o ID da Omnicomm para identificação do terminal.

Nas seções **«Configurações de conexão com o servidor de comunicação»**:



«Endereço IP ou domínio do CS» – digite o endereço IP ou nome de domínio do servidor de comunicação: cs.dc1.omnicomm.ru.

«Porta» – digite a porta a ser usada pelo terminal para conectar ao servidor de comunicação: 9977

«Protocolo» – selecione o protocolo de transmissão de dados para o CS. Opções possíveis: Omnicomm ou EGTS.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

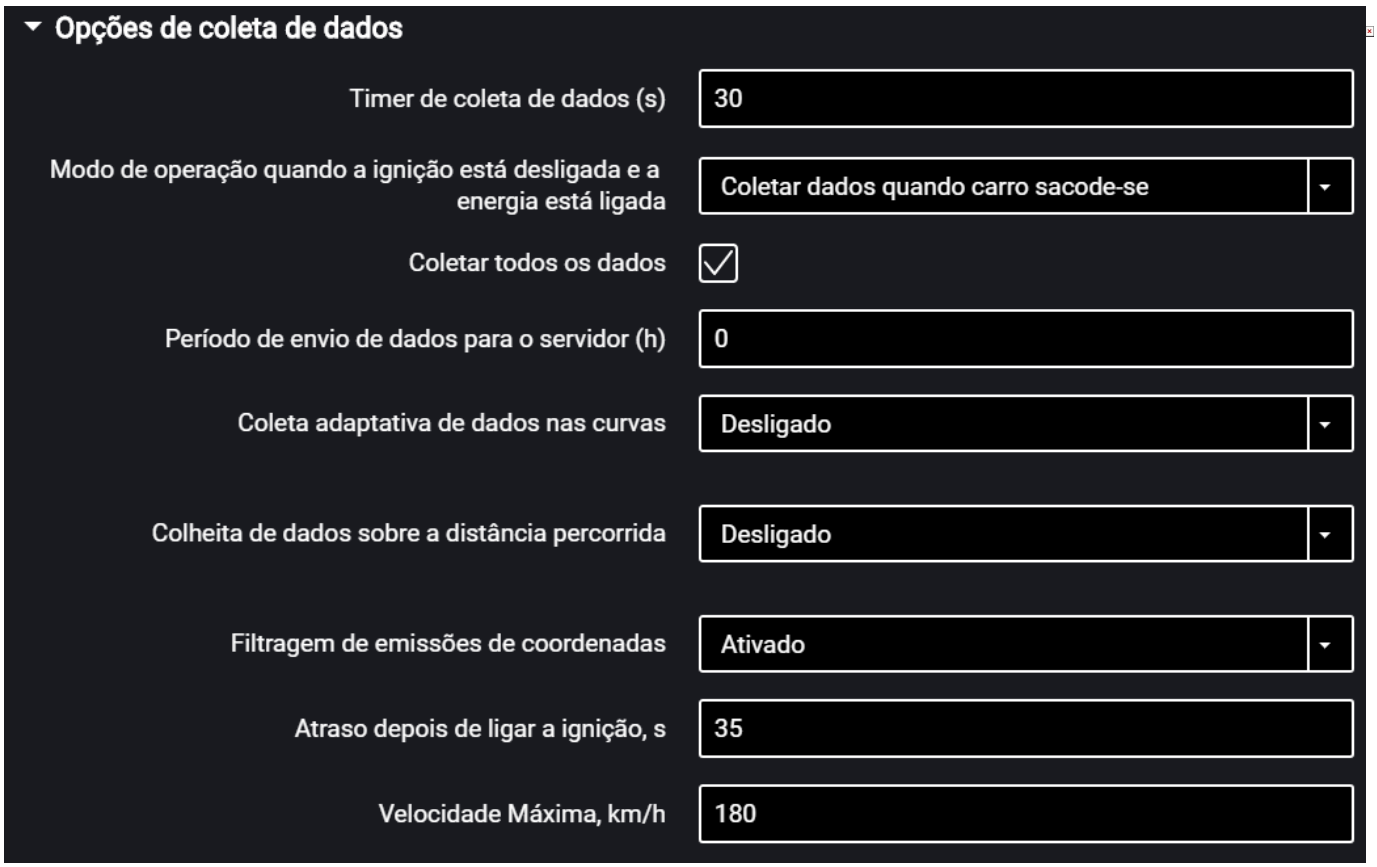
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/cs

Last update: **2026/11/16 13:41**

Coleta de dados

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Conexão»** da lista.

Na seção **«Parâmetros de coleta de dados»**:



«Temporizador de coleta» – defina o valor do período dos módulos de solicitação do terminal e dispositivos externos conectados a ele. Faixa de valores – de 15 a 240 segundos.

«Operação com a ignição desligada e a alimentação ligada» - selecione:

- «Coletar todos os dados» – coleta e transmissão de dados semelhantes às que ocorrem com a ignição ligada
- «Coletar todos exceto GPS» – coleta e transmissão de dados conforme definido durante a configuração do terminal, exceto para os dados do módulo de GPS
- «Coletar dados com solavancos» – monitorar o status do botão de pânico e do acelerômetro. Se as leituras do acelerômetro variarem mais de 0,2 g ou se o botão de pânico for pressionado, o terminal alterna para o modo «Coletar todos os dados» e efetua a transmissão de dados para o Servidor de comunicação dentro de 5 minutos

Ao selecionar «Coletar dados com solavancos», defina a seguinte configuração:

- «Coletar todos os dados» – quando este parâmetro está ativado, ao fim do tempo especificado em «Período de envio de dados para o Servidor» o terminal alterna para o modo «Coletar todos os dados» e realiza a coleta de dados e a transmissão de dados para o servidor de comunicação. Após a transmissão dos dados, o terminal passa ao modo «Coletar dados com

solavancos».
- «Período de envio de dados para o Servidor» - intervalo de tempo entre as conexões do terminal ao CS Valores possíveis: de 1 a 6 horas, a intervalos de 1 hora.

Dependendo do modo determinado, os dados são adquiridos dos módulos particulares e dos dispositivos externos.

«Coleta de dados adaptativa em curvas» – ativa/desativa a coleta de dados adaptativa em curvas, o que permite o aumento da precisão da representação das curvas no mapa por meio da coleta de dados do módulo de GPS com mais frequência do que a determinada no parâmetro «Coleta de dados».

«Coleta de dados ao longo da distância percorrida» – permite aumentar a precisão da localização do veículo no mapa por meio da coleta adicional de dados do módulo de GPS ao longo da distância percorrida entre os eventos com coordenadas registradas.

«Distância percorrida» – informe a distância a ser percorrida desde o último evento registrado com coordenadas para fazer a aquisição dos dados. Valores possíveis: de 10 a 1000 metros. Valor padrão – 100 metros.

«Filtragem de coordenadas irregulares» – ative para eliminar coordenadas desalinhadas ao gerar o relatório de «Rota executada».

Ao habilitar «Filtragem de coordenadas irregulares», estão disponíveis as seguintes configurações:

- «Atraso após a ignição, segundos». Valor padrão – 35 s. Valores possíveis: de 0 a 900.
- «Velocidade máxima de deslocamento, km/h». Valor padrão – 180 km/h. Valores possíveis: de 5 a 360.

Os valores padrão permitem a eliminação de coordenadas irregulares na maior parte dos casos, não exigindo ajustes.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

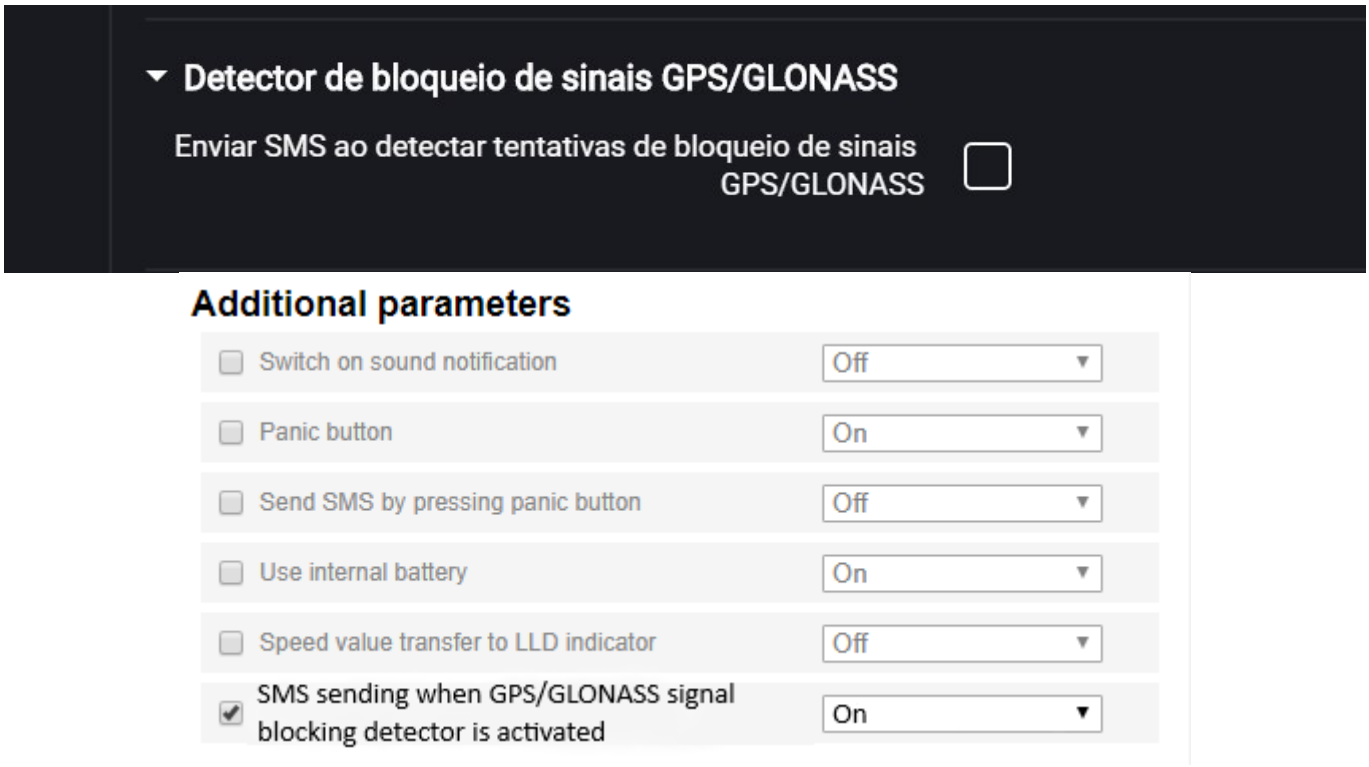
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/data-collection

Last update: **2026/11/16 13:41**

Detector de bloqueio de sinais de GPS / GLONASS

Para os terminais Omnicomm Optim, Profi e Profi Wi-Fi, selecione na aba **«Configurações»** a seção **«Equipamento adicional»** da lista.

Na seção **«Detector de bloqueio de sinais de GPS / GLONASS»**:



«Envio de SMS ao detectar bloqueio de sinais de GPS / GLONASS» – marque a caixa para enviar SMS ao ser registrado o bloqueio de GPS / GLONASS.

O detector de bloqueio de sinais de GPS / GLONASS pode ser ativado quando a configuração por SMS estiver ativada (veja Parâmetros de GSM e SMS).

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

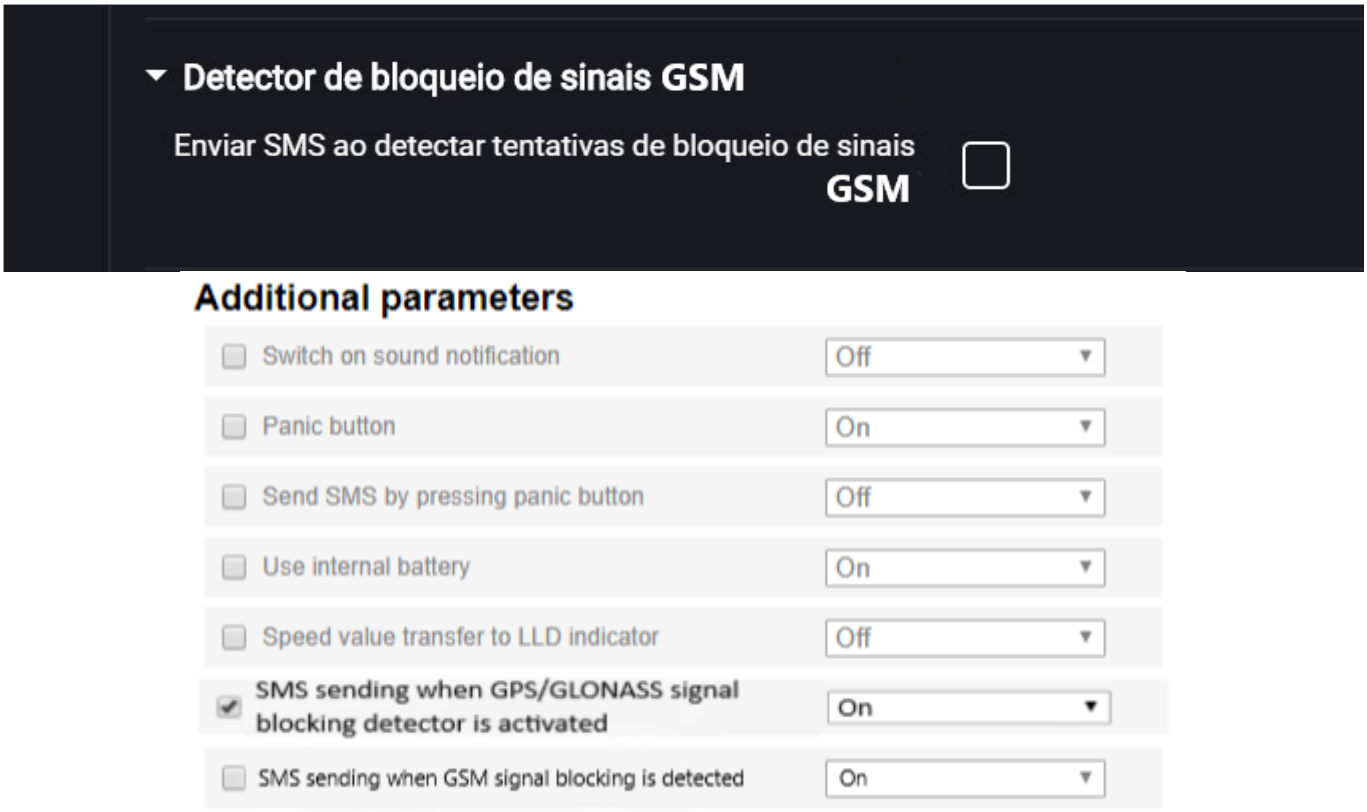
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/detector

Last update: **2026/11/16 13:41**

Detector de bloqueio de sinais de GSM

Para os terminais Omnicomm Profi e Profi Wi-Fi, selecione na aba **«Configurações»** a seção **«Equipamento auxiliar»** da lista.

Na seção **«Detector de bloqueio de sinais de GSM»**:



O detector de bloqueio de sinais de GSM pode ser ativado quando a configuração por SMS estiver ativada (veja Parâmetros de GSM e SMS).

«Envio de SMS ao detectar bloqueio de sinais de GSM» – marque a caixa para enviar SMS ao ser registrada a obstrução de sinais da rede GSM.

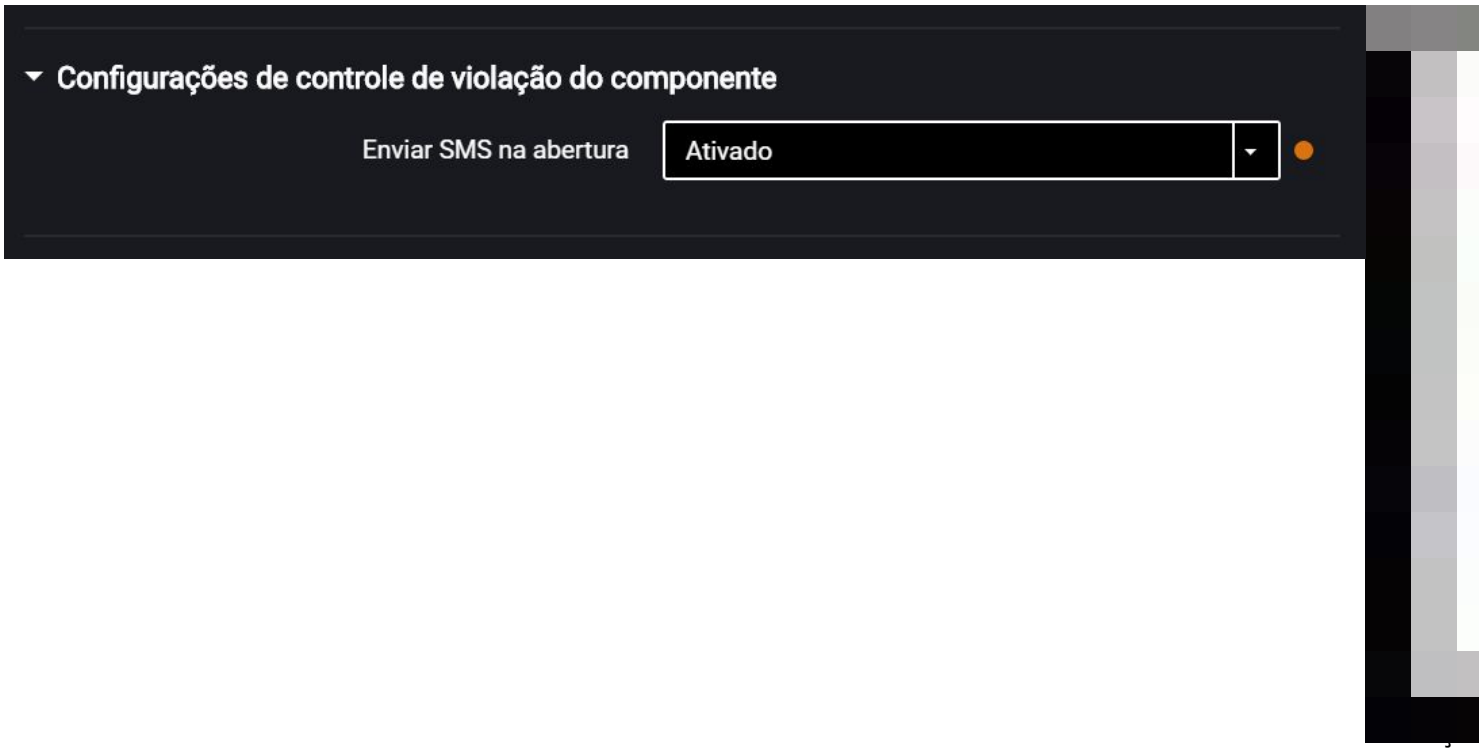
From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/detector_gsm

Last update: **2026/11/16 13:41**

Controle de violação do corpo

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Equipamento adicional»** da lista.



«Envio de SMS ao detectar tentativa de abertura do corpo» – ativa/desativa o envio de SMS ao ser acionado o interruptor antiviolação.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

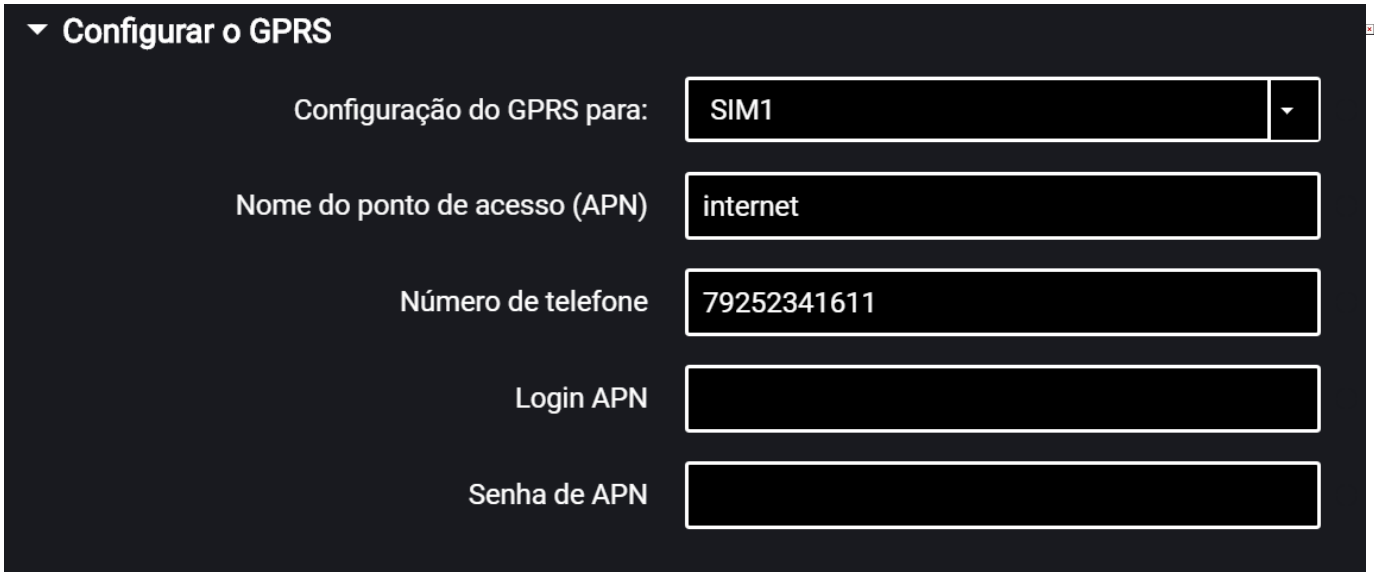
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/extraction

Last update: **2026/11/16 13:41**

Conexão via GPRS

Na aba **«Configurações»** selecione a seção **«Conexão»** da lista.

Na seção **«Configuração de GPRS»**:



«Nome do ponto de acesso (APN)» – digite o nome do ponto de acesso GPRS:

- “VimpelCom” (Beeline) – internet.beeline.ru
- “MTS” – internet.mts.ru
- “MegaFon” – internet

Para obter os nomes dos pontos de acesso GPRS de outras operadoras, consulte a operadora da rede celular do chip SIM inserido no terminal.

«Número de telefone» – número do cartão SIM inserido no terminal.

«Login APN» e «Senha APN» – se necessário, informe o login e a senha para o ponto de acesso APN. O login e a senha são fornecidos junto com o cartão SIM para um número de operadoras de rede celular.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

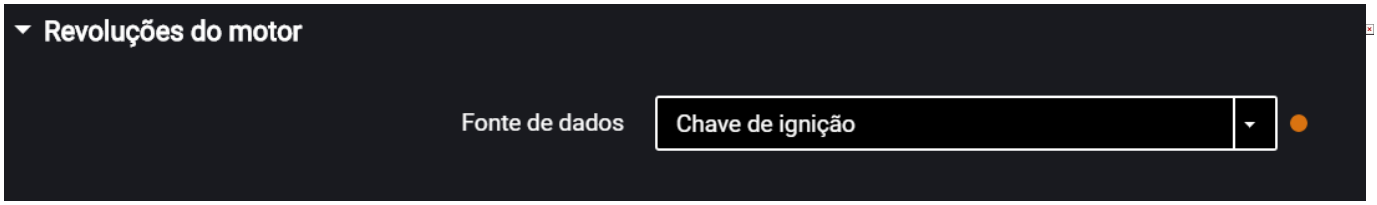
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/gprs

Last update: **2026/11/16 13:41**

RPM do motor

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Entradas»** da lista.

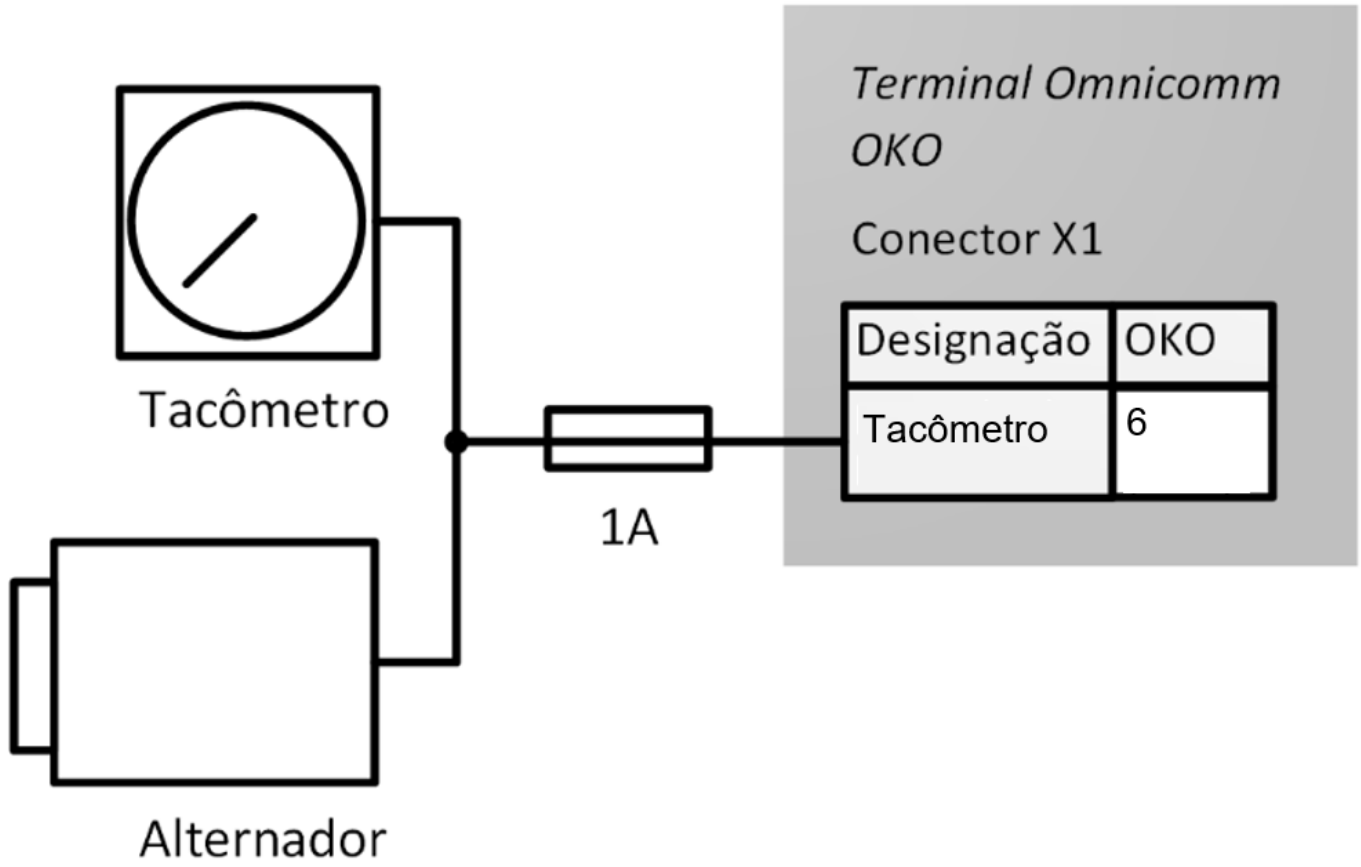
Na seção **«Rotação do motor»**:



«Fonte de dados» – selecione o tipo de sinal. Valores possíveis:

- «Desabilitada»
- «Chave de ignição»
- «Barramento CAN»
- «Entrada do RPM»

Conecte o tacômetro aos Terminais de acordo com o seguinte diagrama:



O local de conexão com o tacômetro deve ser o ponto no circuito elétrico do veículo onde a frequência do sinal de pulso é proporcional às rotações do motor.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

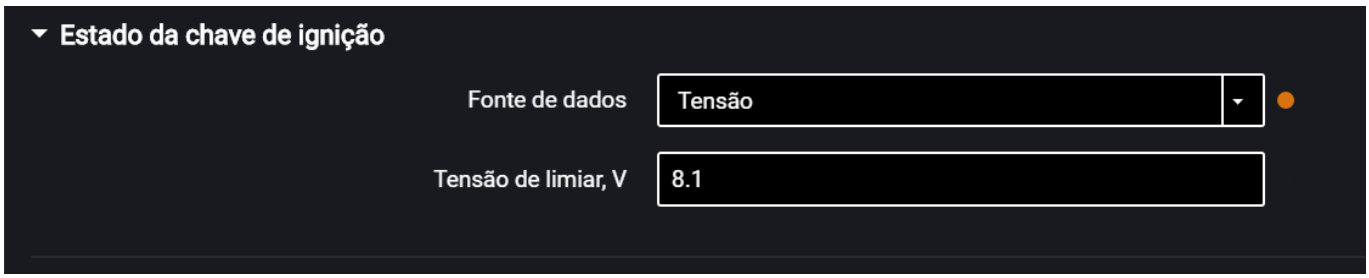
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/rpm

Last update: **2026/11/16 13:41**

Seleção da fonte do sinal da ignição

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Entradas»** da lista.

Na seção **«Status da chave de ignição»**:



«Fonte dos dados» – selecione os dados para o registro da ignição ligada/desligada. Opções possíveis:

«Chave de ignição» – a posição ligada/desligada da ignição é registrada de acordo com a posição da chave ao fazer o contato direto da chave de ignição.

«Tensão» – a posição ligada da ignição é registrada ao ser atingida a tensão limite da fonte de alimentação do circuito elétrico do veículo. Especifique o valor «Tensão limite, V” – valor de tensão da fonte de alimentação do circuito elétrico do veículo que, ao ser atingida, causará o registro da ignição. A posição desligada da ignição é registrada quando a tensão desce 0,5 V abaixo da tensão limite.

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

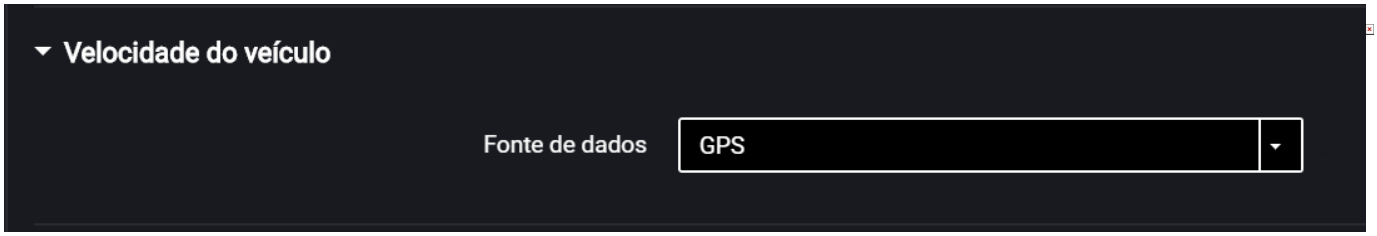
Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/source-ignition

Last update: **2026/11/16 13:41**

Seleção da fonte do sinal da velocidade

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Entradas»** da lista.

Na seção **«Velocidade do veículo»**:



«Fonte de dados» – selecione a fonte dos dados para o processamento dos valores de velocidade. Opções possíveis: «GPS», «Barramento CAN».

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/source-speed

Last update: **2026/11/16 13:41**

Câmera de vídeo

Configurações de conexão de rede no computador

1. Ligue a alimentação do terminal Omnicomm OKO video

2. Conecte o terminal de vídeo ao computador através da interface Ethernet usando um adaptador de LAN e o cabo de conexão fornecido com o terminal de vídeo

3. Abra a janela Conexões de Rede abrindo o Painel de controle, Rede e Internet, Central de Rede e Compartilhamento, e Alterar as configurações do adaptador:



4. Abra as propriedades da conexão clicando nela com o botão direito e escolhendo «Propriedades»:



5. Selecione Protocolo IP Versão 4 (TCP/IPv4), pressione «Propriedades», e insira a seguinte configuração:



6. Pressione «OK»

Configurações do navegador

1. Conecte a câmera de vídeo a qualquer conector do terminal de vídeo («CAM1» a «CAM4»)

2. Abra o Internet Explorer (não utilizar o navegador Microsoft Edge) e digite o endereço de configuração da câmera. Por padrão: 192.168.12.241

3. Uma nova janela se abrirá para confirmar a instalação de ie.exe:



4. Pressione «OK» e siga as dicas do instalador

5. Atualize a página ou reinicie o navegador

6. Será feita a pergunta se quer ativar o add-on Active X:



7. Pressione «Permitir»

O navegador só precisa ser configurado uma vez, não é necessário reinstalar ie.exe.

Configurações da câmera do Omnicomm OKO video

As câmeras de vídeo são conectadas e configuradas individualmente, e uma de cada vez. Só uma câmera pode ser conectada por vez.

1. Ligue a alimentação do terminal Omnicomm OKO video

2. Conecte o terminal de vídeo ao computador através da interface Ethernet usando um adaptador de LAN e o cabo de conexão fornecido com o terminal de vídeo

3. Conecte a câmera de vídeo a qualquer conector do terminal de vídeo («CAM1» a «CAM4»)

4. No seu navegador, digite o endereço de interface para configuração da câmera: 192.168.12.241

Em «Account» (Conta) e «Password» (Senha), digite “admin”.

Pressione o botão «Log in».

5. Na seção «Configurações» / «TCP / Configurações de IP»:

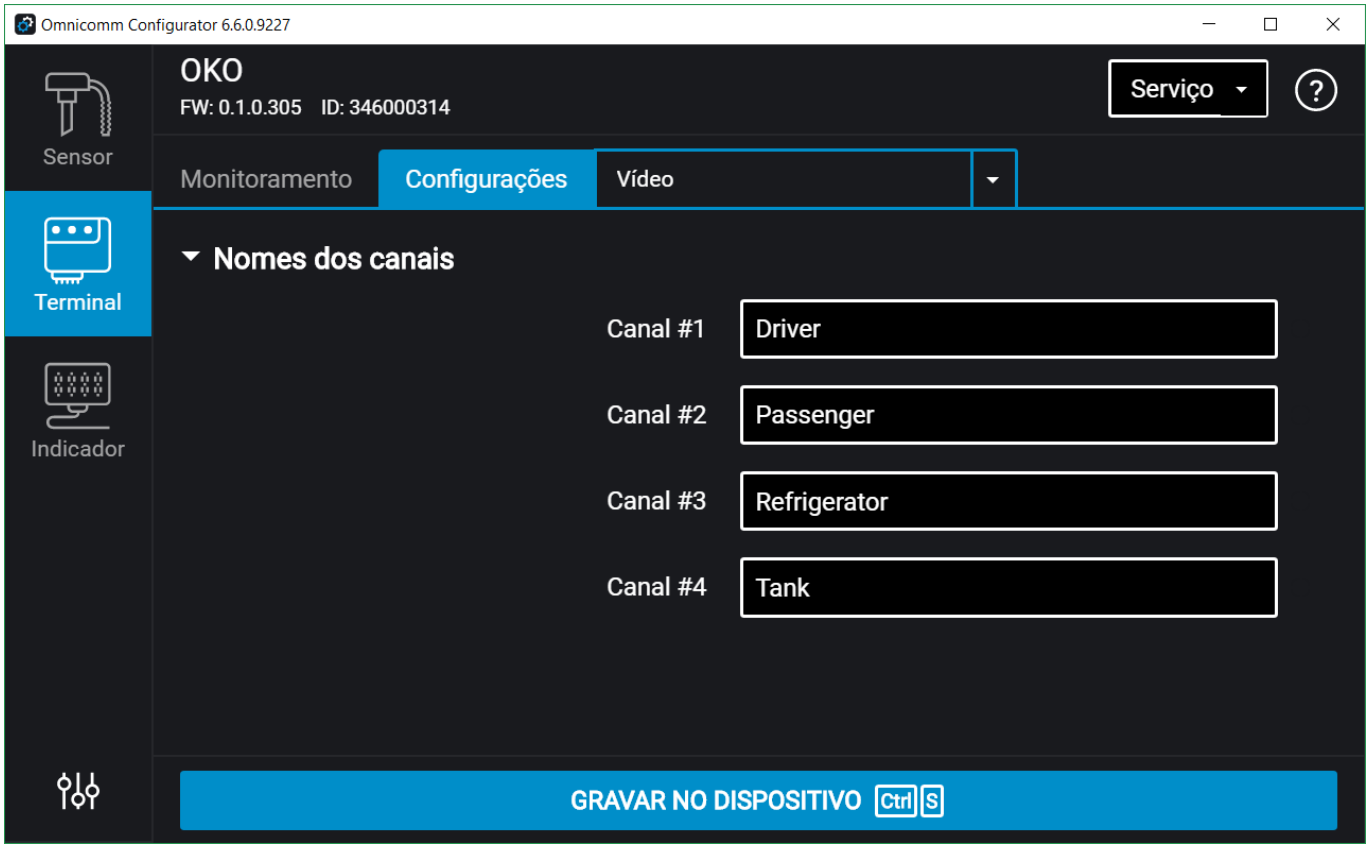
Digite o endereço IP no campo correspondente, dependendo do conector ao qual a câmera está conectada: «CAM1»: 192.168.12.241 «CAM2»: 192.168.12.242 «CAM3»: 192.168.12.243 «CAM4»: 192.168.12.244

Quando estiverem conectadas diversas câmeras ao terminal de vídeo, os seus endereços IP devem ser diferentes.

Configurações do terminal Omnicomm OKO video

1. Conecte o terminal OKO video a um computador através de um cabo mini USB para USB
2. Execute o Omnicomm Configurator.

Na aba **«Configurações»**, selecione a seção **«Vídeo»** da lista:



Nos campos «Nome do canal» digite o nome a ser atribuído ao vídeo para identificação da câmera. Use somente caracteres latinos e números. Número máximo de caracteres: 13.

Reinicie o terminal Omnicomm OKO video após configurar as câmeras.

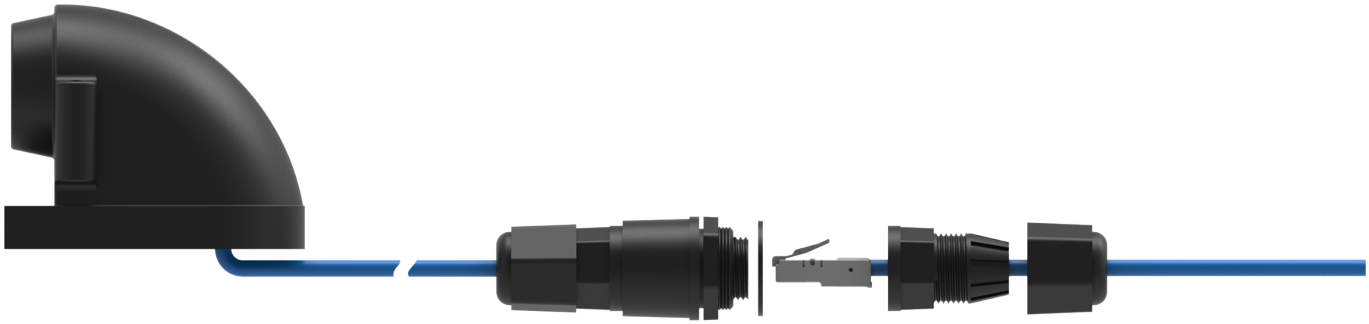
O horário dos arquivos de vídeo recebidos da câmera é exibido no fuso horário UTC+0.

Conexão e instalação da câmera do Omnicomm OKO video

1. Determine o comprimento do cabo de conexão requerido

2. No lado da câmera de vídeo:

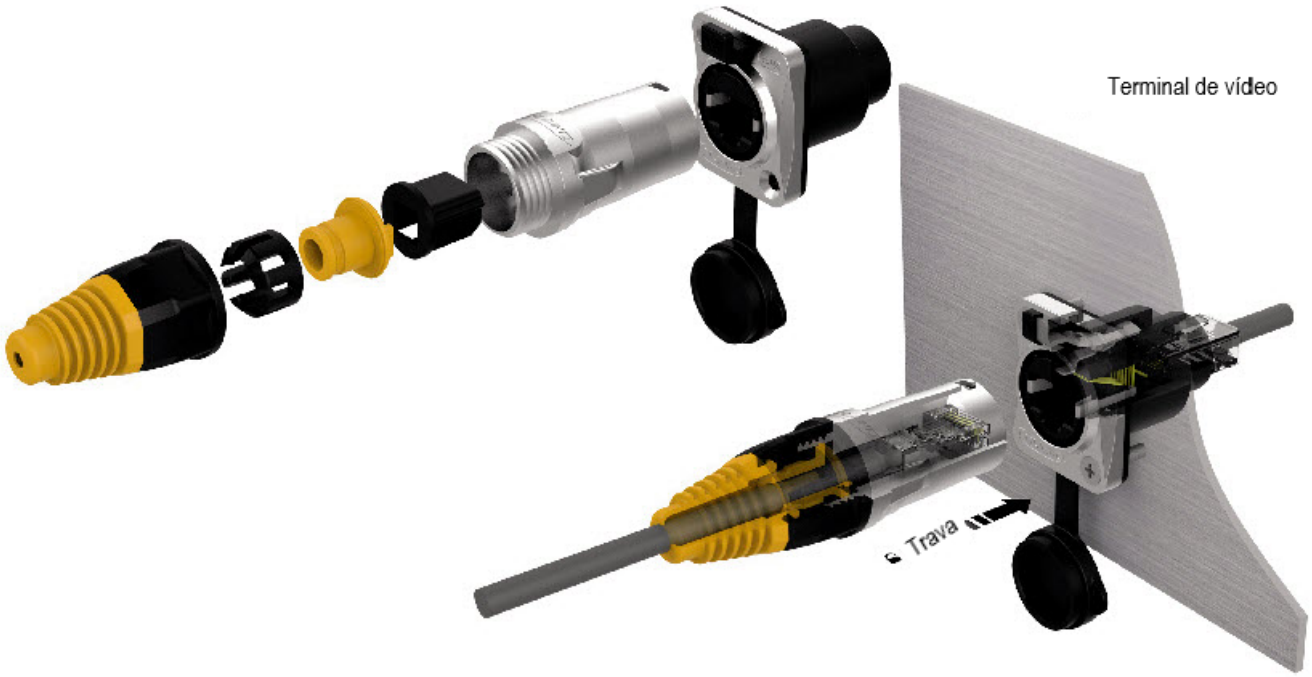
- Passe o cabo de conexão através do conector, conforme mostrado na figura:



- Instale um conector RJ-45 ao cabo de conexão usando um alicate de crimpagem, de acordo com a atribuição dos pinos da CAM mostrada em Atribuição dos pinos do conector

3. No lado do terminal Omnicomm OKO video:

- Passe o cabo de conexão através do conector, conforme mostrado na figura:



- Instale um conector RJ-45 ao cabo de conexão usando um alicate de crimpagem, de acordo com a atribuição dos pinos da CAM mostrada em Atribuição dos pinos do conector
- Conecte a câmera no conector correspondente ao canal definido

4. Remova a película protetora da base da câmera

5. Fixe a câmera a uma superfície plana

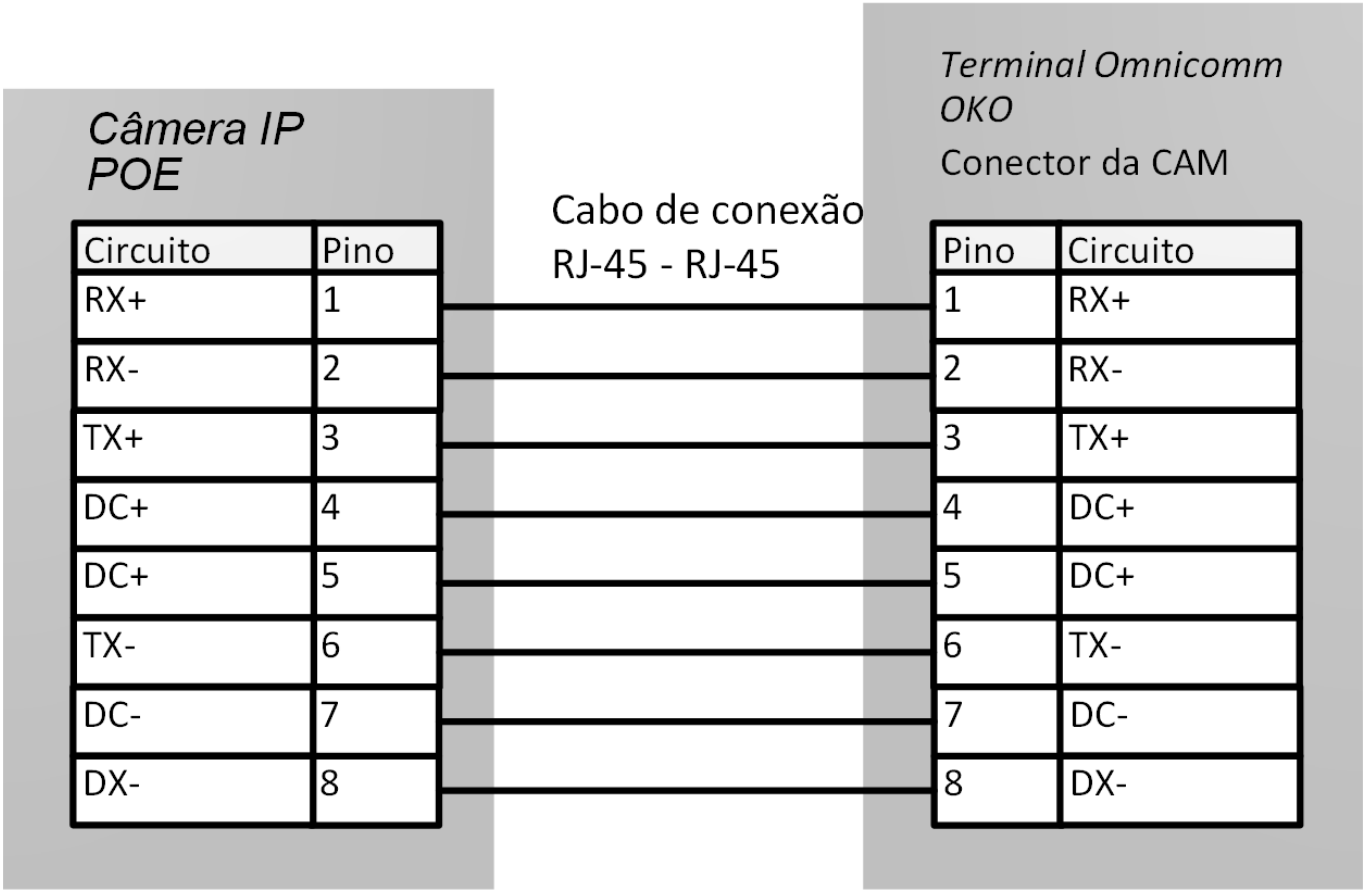
A câmera também pode ser instalada usando parafusos auto-atarraxantes. Para isso, remova o invólucro de proteção da câmera e fixe-o à superfície através dos furos na sua base.

Recomendamos usar um cabo de par trançado de múltiplos núcleos como cabo de conexão para uso externo.

Conexão e instalação de outras câmeras

Determine o cabo de conexão com um comprimento adequado e instale um conector RJ-45 em ambos os lados utilizando um cabo de crimpagem. Conecte a câmera ao terminal de vídeo.

Faça a conexão de acordo com o diagrama abaixo:



From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/settings/video

Last update: **2026/11/16 13:41**

Comandos por SMS

Comandos via SMS para o gerenciamento do terminal

Comando		**Designação**
Texto do comando via SMS	**Resposta a um comando via SMS**	
*SOUND 1#	SOUND ON	Solicitação para ligar a sirene
*SOUND 0#	SOUND OFF	Solicitação para desligar a sirene
*SETDOUT param# Param=0 Param=1 Param=0,1	SETDOUT Valores de parâmetros possíveis: param = OK se o comando for enviado para execução param = ER se o comando não for enviado para execução	Solicitação para desativar a saída digital
*GETIMG#	GETIMG param Valores de parâmetros possíveis: param = OK se o comando for enviado para execução param = ER se o comando não for enviado para execução	Solicitação para tirar uma foto (se houver uma câmera conectada)
*CLRDOUT param# Param=0 Param=1 Param=0,1	CRLDOUT param Valores de parâmetros possíveis: param = OK se o comando for enviado para execução param = ER se o comando não for enviado para execução	Solicitação para ativar a saída digital
*GETDOUT#	DOUT 0=1 1=0 explicação: número_saída=estado_saída	Solicitação do status da saída digital
*CONNECT#	CONNECT CS_endereço:porta	Solicitação de conexão do Terminal ao servidor de configuração
*GETLINK#	LINK ip4_endereço_servidor_comunicação:porta data_e_hora	Solicitação do status da conexão com o servidor de comunicação
*GETINFO#	INFO DID=deviceID HW=versão_código_hardware BL=versão_bootloader FW=versão_firmware REC=número_registros_em_arquivo IMEI=identificador_exclusivo_equipamento_móvel_GSM	Solicitação do estado do terminal
*RESET#	RESET param Valores de parâmetros possíveis: param = OK se o comando for enviado para execução param = ER se o comando não for enviado para execução	Redefinição do terminal

Comando		**Designação**
Texto do comando via SMS	**Resposta a um comando via SMS**	
*GETSTAT#	STAT data_e_hora_terminal GPS=posição_de_acordo_GPS SPD=velocidade IGN=estado_ignição L1=nível_combustível:estado_sensor ...L6=nível_combustível:estado_sensor Códigos dos estados dos sensores do nível de de combustível LLS/LLS-AF: • 0 - desativado; • 1 - não está pronto; • 2 - pronto, frequência 20 - máx. Hz; • 3 - erro, frequência 0 - 19 Hz.	Solicitação do estado do veículo
*SETPWDID vid pwdid# vid - identificação do Terminal; pwdid - senha/identificação.	SETPWDID ERRID/ERRNulPWD/ERRAlrSet/PWD:pwdid OK	Definição do parâmetro «Senha»
*CONNECTSC#	CONNECT SC	Solicitação para conexão do terminal ao servidor de configuração
*UNBLOCK#		Desbloqueio do terminal
*GPSCOLD#	GPSCOLD ERR/OK	Início frio do receptor de GPS
*SETAPN apn# apn - APN do operador	SETAPN apn ERR/OK	Configuração de APN
*SETAPN2 apn# apn - APN da operadora do segundo chip SIM	SETAPN apn ERR/OK	Configuração de APN para o segundo chip SIM

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/sms

Last update: **2026/11/16 13:41**

Especificações técnicas

	Omnicomm OKO
Comunicação	
Sistemas de navegação por satélite	GLONASS/GPS
Canal de transmissão de dados	GSM / GPRS UMTS / HSPA
Número de chips SIM	2
Vídeo	
Número de câmeras de vídeo por IP conectadas	1 a 4
Formato de compressão do vídeo	*.h264
Criptografia do vídeo	Sim
Tamanho dos arquivos de vídeo por câmera	6 Mb/min
Qualidade de gravação	1024 kbit/s
Resolução do vídeo	720p (1280×720)
Quadros por segundo	15
Fonte de alimentação	
Tensão da fonte de alimentação, V	10...36
Proteção contra sobretensão	Sim
Fonte de alimentação externa para os sensores	Sim
Capacidade da bateria de backup, mAh	1400
Coleta e transmissão de dados	
Período de coleta dos dados, s	15...240
Capacidade da memória não volátil, eventos	150 000
Suporte para cartões SD	2 x 512 Gb
Entradas e saídas	
Entrada da chave de ignição	Sim
Entrada do botão de pânico	Sim
Entrada do sensor de RPM	Sim
Entrada para o botão de ligações via GSM	Sim
Número de entradas universais	4+2 (entrada 5 e entrada 6 somente para sinais de pulso)
Número de saídas universais	2
Saída A/V	Sim
Interfaces	
Interface CAN	Sim
Interface RS-485 B	1
Interface RS-232	1
Interface USB	Sim
Conexão para comunicação por voz	Sim
Interface 1-wire	Sim
Ethernet	Sim
Acelerômetro embutido	Sim
Design	
Dimensões, mm	225 x 180 x 48 mm
Faixa operacional de temperatura, °C	– 40...+85

	Omnicomm OKO
Comunicação	
Sensor de violação do corpo	Sim
Design da antena	Externa
Características	
Conexões de sensores do nível de combustível	6
Suporte a duas operadoras de redes celulares	Sim
Detecção de bloqueio ativo de sinais GPS/GLONASS	Sim
Detecção de bloqueio ativo de sinais GSM	Sim
Número de servidores para transmissão de dados	2
Controle remoto via GPRS	Sim
Aquecimento do chip SIM	Sim
Identificação do motorista	Sim
Registro fotográfico de eventos	Sim
Conexão a sensores de temperatura 1-Wire	Sim
Suporte a sensores de passageiros	Sim
Saída de dados via indicador externo	Sim
Notificações por SMS	Sim

O tempo máximo de gravação depende do número de câmeras e da capacidade do cartão SD

	128 Gb	**256 Gb**	**512 Gb**
1 câmera	360 horas	720 horas	1440 horas
2 câmeras	180 horas	360 horas	720 horas
3 câmeras	120 horas	240 horas	480 horas
4 câmeras	90 horas	180 horas	360 horas

From:
https://doc.omnicomm.ru/ - **OmniDoc**

Permanent link:
https://doc.omnicomm.ru/pt/omnicomm_terminalsoko3.0-manual/specifications

Last update: **2026/11/16 13:41**