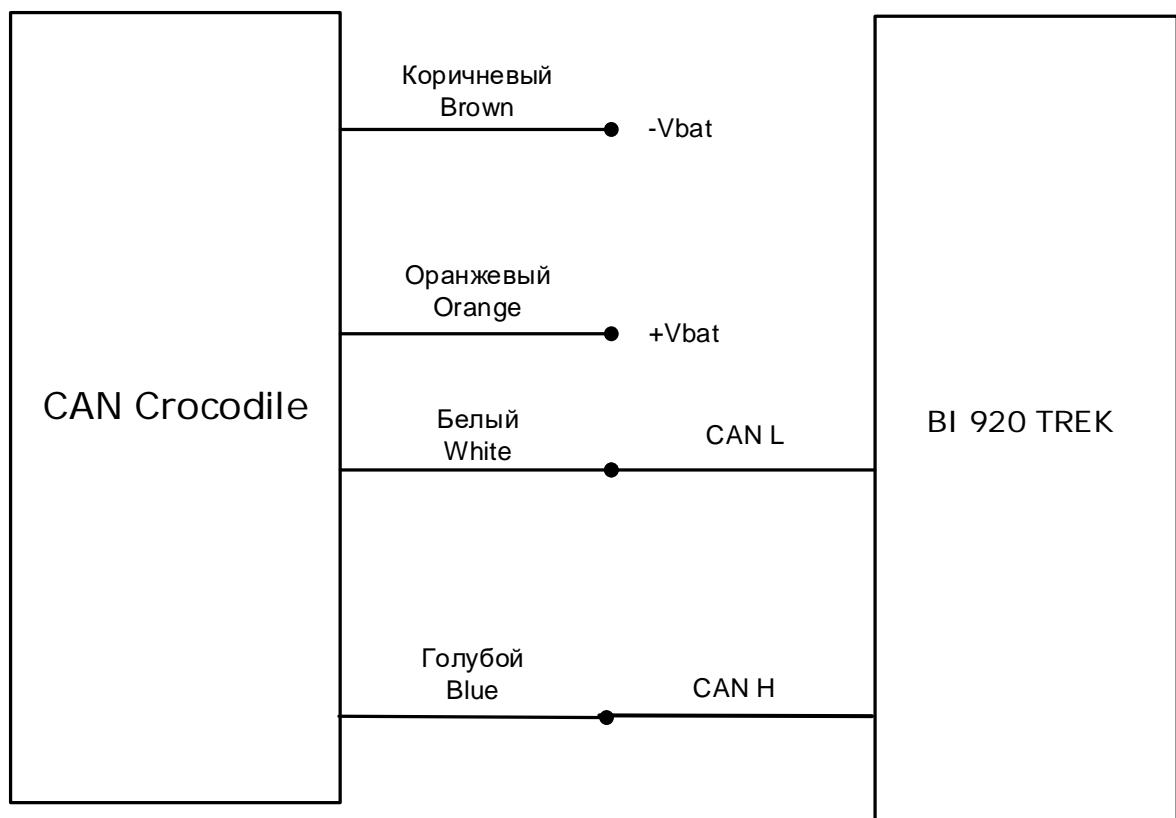


Рекомендации по подключению и настройке Терминала BI 920 TREK и бесконтактного считывателя CAN Crocodile

1. Подключение бесконтактного считывателя CAN Crocodile:

- 1.1. Белый провод (CAN L) CAN Crocodile подключить на вход CAN L BI 920 TREK;
- 1.2. Голубой провод (CAN H) CAN Crocodile подключить на вход CAN H BI 920 TREK;
- 1.3. Коричневый провод (масса) CAN Crocodile подключить на минус источника питания;
- 1.4. Оранжевый провод (питание) CAN Crocodile подключить на плюс источника питания.

2. Схема подключения:



3. Настройка оборудования:

- 3.1. CAN Crocodile установить согласно Инструкции по эксплуатации.
- 3.2. Настройки Терминала в сервисной программе «BitrekConfigurator_1_11_2».

На вкладке Сканирование CAN, нажать кнопку Открыть библиотеку PGN и выбрать необходимую библиотеку (Рис. 1):

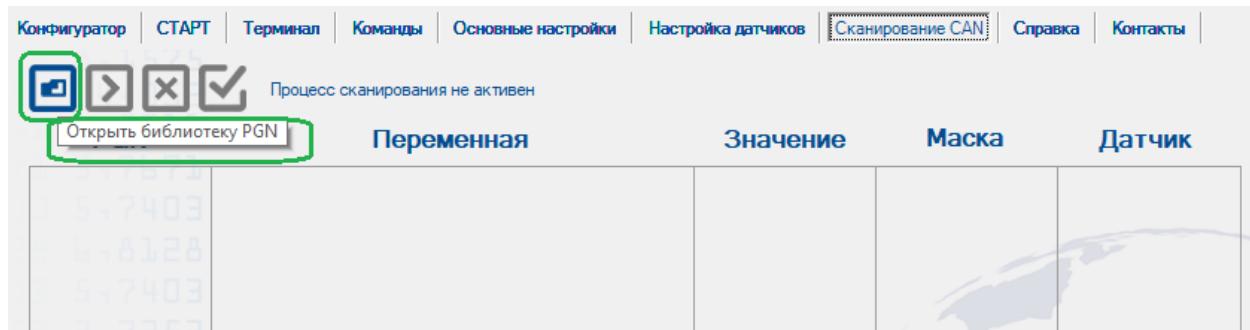


Рисунок 1

Нажать кнопку Начать сканирование (Рис. 2):

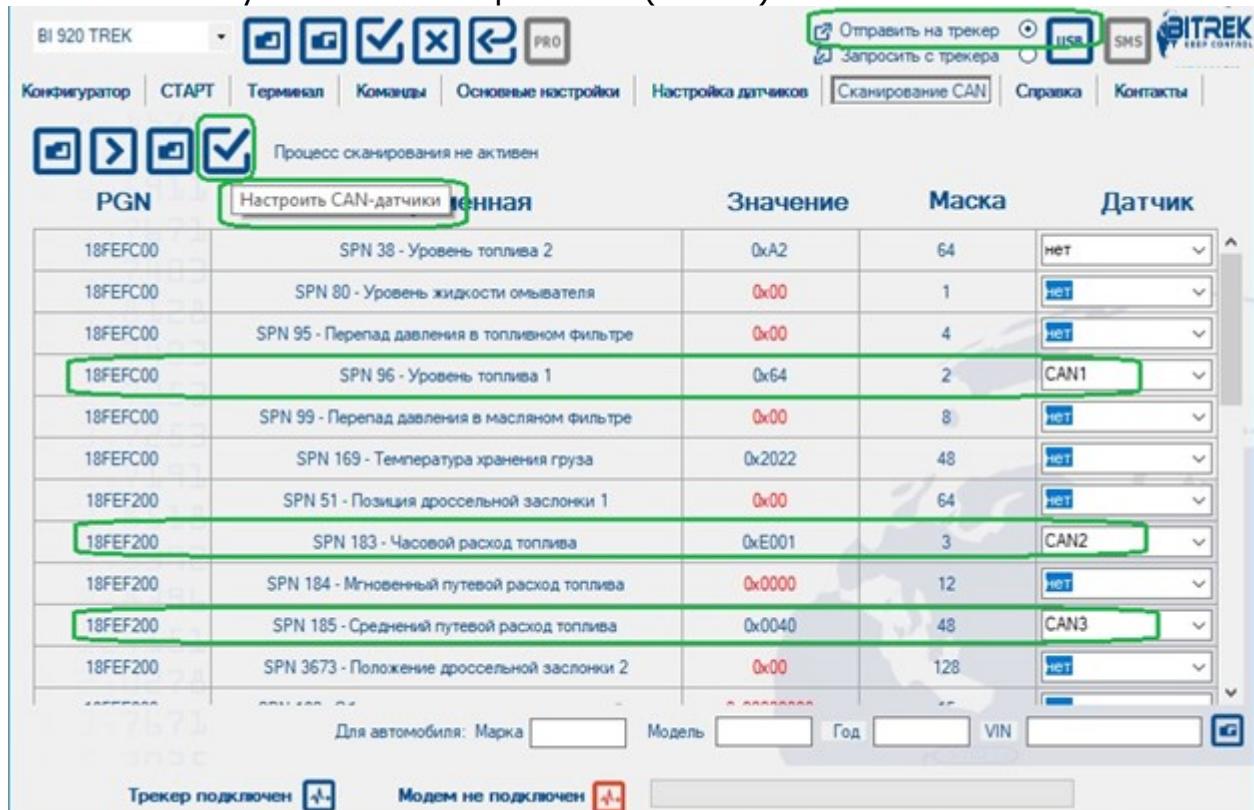


Рисунок 2

После завершения сканирования выбрать требуемые параметры и в графе Датчик назначить выбранному параметру порядковый номер датчика. После завершения выбора нажать кнопку Отправить на трекер, кнопка USB.

Перейти на вкладку Настройка датчиков – CAN (Рис. 3):

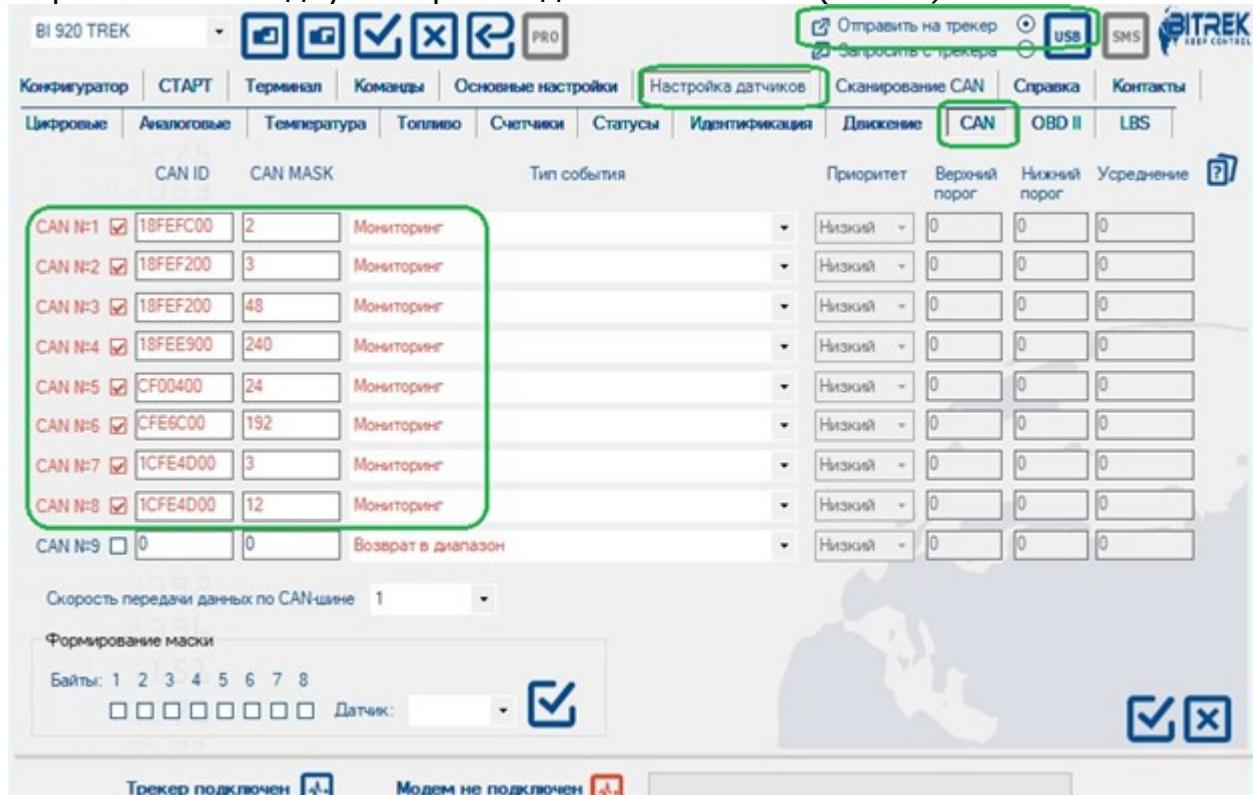


Рисунок 3

Поставить галочки напротив выбранных датчиков, выбрать Мониторинг и нажать кнопку Отправить на трекер, кнопка USB.

4. Терминал прописывается и настраивается на сервере мониторинга в нашем примере это Wialon

Отображение сырых (raw) данных на сервере мониторинга (Рис.5):

Время	Скороп	Коорд	Высо	Поло:	Параметры
1120	30.01.2019 09:19:20	---	---	---	can1=100; can2=400; can3=10384; can4=25100; can5=14400; can6=10040; can7=200; can8=11204; battery_charge=0; I/O=0/0
1127	30.01.2019 09:19:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1128	30.01.2019 09:20:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1129	30.01.2019 09:20:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1130	30.01.2019 09:21:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1131	30.01.2019 09:21:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1132	30.01.2019 09:22:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1133	30.01.2019 09:22:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1134	30.01.2019 09:23:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1135	30.01.2019 09:23:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1136	30.01.2019 09:24:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1137	30.01.2019 09:24:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1138	30.01.2019 09:25:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1139	30.01.2019 09:25:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1140	30.01.2019 09:26:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1141	30.01.2019 09:26:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1142	30.01.2019 09:27:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1143	30.01.2019 09:27:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1144	30.01.2019 09:28:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1145	30.01.2019 09:28:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1146	30.01.2019 09:29:26	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0
1147	30.01.2019 09:29:56	---	---	---	can1=100, can2=480, can3=16384, can4=25100, can5=14960, can6=16640, can7=560, can8=11264; battery_charge=0, I/O=0/0

Рисунок 4

Работа по настройке завершена.

Начальник технического отдела

В.А. Панасюк