

G4N45GPS

Traqueur GPS avancé
Fonctionnalités avancées
Economique



CARACTÉRISTIQUES PRINCIPALES

- Dual-SIM veille GSM
- +16400 zones Geofencing
- 2000 tags d'identification
- Antennes interne
- Accéléromètre 3D
- Bluetooth 3.0, 4.1
- Intégration facile
- Détection du brouillage GPS
- Régime du moteur sur le bus CAN
- Données TCP/IP compressées
- Pile de commande avancé
- Très basse consommation d'énergie
- Interfaçage externe sur K-line
- Compteur de trafic GSM-GPRS

Installation & Maintenance facile :

- Diagnostic et paramétrage par K-Line, RS232 et sans fil par Bluetooth ou GSM
- 3 LED d'état pour GSM, GPS, RS232 ou autre entré
- Antennes interne à gain élevé GPS, GSM, Bluetooth. Antennes externes possible.

Configuration flexible de fonctionnalités complexes (exemples) :

- Moteur d'acquisition avancé offrant plus de 30 types d'enregistrements
- Configuration I/O flexible (compteurs et générateurs d'états et d'événements)
- Profils CAN & RS485 programmables pour l'acquisition des informations sur les véhicules
- Enregistrement de données d'événement, y compris les compteurs de kilométrage et temps de travail.
- Deux interfaces Ibutton pour plusieurs scénarios d'authentification du personnel
- Suivi avancé des employés (2000 badges IButton & 6 groupes d'activités)
- Immobilisation contrôlée par le capteur d'accélération et le relais externe
- Geofencing et gestion d'événements pour plus de 16400 polygones
- Intégration de périphérique externe via RS232 / RS485, bus CAN, K-Line, Bluetooth
- Plus de 35 types d'alarmes déclenchées par le système et les périphériques
- Modèles sonores pour le buzzer externe déclenchés par les alarmes et l'authentification
- Gestion de deux cartes SIM avec algorithmes de basculement et d'équilibrage du trafic
- 128 listes de réseaux GSM prédéfinis pour fournir une configuration APN automatique
- Travail et mode privé déclenchés à partir de plusieurs sources, y compris les badges Ibutton.
- Gestion avancée de l'alimentation à 4 niveaux avec plusieurs déclencheurs de réveil

Informations sur le système et les événements rapportées (exemples):

- Informations sur la navigation, distance parcourue, temps de fonctionnement du moteur
- Etat du système, tension de l'alimentation électrique, tension de la batterie, temps de fonctionnement, état GSM.
- Informations spécifiques rapportées pour l'analyse du comportement du conducteur
- Etat des I/O, configuration, compteurs d'événements et générateurs d'événements
- L'enregistrement Vie privé inclut les compteurs de distance et temps
- L'Enregistrement Authentification employé, début et fin, cumul du temps de travail & mode privée ainsi que la distance.
- Informations de Geofencing liées au temps de travail et kilométrage relatif aux zones
- Enregistrement Down-time pour le suivi des coupures électriques du dispositif
- Enregistrement pour Alarme & Evénements critiques générés par les filtres
- Enregistrement des informations en temps réel du tachygraphe - véhicule et conducteur (VDO & Stoneridge).
- Informations moteur et codes d'erreur captées par des profils personnalisés de bus CAN

*** Ce produit est disponible en plusieurs versions de configuration matérielle et de fonctionnalités logicielles. S'il vous plaît veuillez nous contacter pour plus de détails sur le stock et les versions OEM.*

Paramètres techniques :

- Composants de qualité automobile
- 2 MCU embarquées – Système & IO
- Bandes GSM 2G ou 4G Narrow Band
- Récepteur GNSS MTK ou Skytraq
- Antennes GPS et GSM interne
- Bluetooth 3 EDR, 4 données et audio
- Capteur accéléromètre 3D
- Gestion de l'alimentation à 4 niveaux
- RTOS optimisé pour la télématique
- Mise à niveau du micrologiciel OTA
- Mémoire: +57K enregistrements
- Petite taille 80x40x15 mm
- Plage température -40...+85°C
- 3 Entrées analogiques: résolution 12 bits
- 3 Entrées numériques
- 4 Sorties numériques pull-down

Interfaces de communication :

- 2 Interfaces IButton (1-Wire)
- K-Line pour tachygraphe ou capteurs
- RS232 ou RS485 (J1708)
- Bus CAN 2.0B, Compatible avec J1939
- Profil de bus série Bluetooth SPP

Alimentation électrique :

- Alimentation 5...36 ou 5...60 Vdc
- Consommation 30 uA @ 12V en veille profonde (niveau 4)
- 1 pin pour sortie 4.2 V

Options externes :

- Téléchargement du chronotachygraphe à distance
- Batterie de secours Li-SOCL2
- Débitmètre et sonde niveau carburant
- Capteur de température et d'humidité
- Interface OBDII via Bluetooth
- Interface pour écran GARMIN
- Kit mains libre Bluetooth
- Télécommande pour sécuriser le véhicule

Concepts du PLATFORM3 :

La polyvalence de la plate-forme est concentrée dans un système d'exploitation temps réel préemptif (RTOS) spécialement conçu et optimisé pour la télématique, en exploitation depuis 2009. Ce RTOS propriétaire c'est révélée fiable et aujourd'hui il est intégré au sein de chaque produit fabriqué par GPS4NET.

Platform3 gère en parallèle les sous-systèmes matériels comme les I/O ou le Bootloader et ainsi les entités logiques de haut niveau tels que le contact moteur, bouton de panique, détection de mouvement et la transmission des données.

Pour une fiabilité maximale du RTOS le moteur de gestion de temps estampille l'événement de discontinuité de l'alimentation du dispositif GPS en secondes dans le format Unix Epoch Time.

Le moteur d'enregistrements d'événements contrôle l'insertion jusqu'à 8 enregistrements simultanés par seconde et ajoute un compteur de séquence à chaque type d'enregistrement. Le stockage des enregistrements est permanent, même après que ces derniers ont été téléchargés sur le serveur. A l'aide du moteur de gestion du temps chargé de la création de l'enregistrement Down-Time, il est possible de reconstituer la cartographie de la mémoire flash afin de traquer chaque événement du RTOS pour reconstituer l'historique du dispositif.

Platform3 est le leader de l'industrie télématique de la gestion de l'appareil et des systèmes de maintenance sans fil, offrant une configuration adaptative hors du commun, une mise à jour par GPRS après installation, offrant la possibilité de surveiller à distance l'état du dispositif à travers les flottes des clients et identifier rapidement les problèmes avant qu'ils ne deviennent des problèmes coûteux.

Intégration dans une plate-forme AVL :

L'intégration d'un nouveau dispositif dans un logiciel AVL existant fait toujours surgir des problèmes financiers liés au temps de lancement sur le marché. Pour cette raison GPS4NET a créé G4Nreceiver, une application serveur d'entreprise de type middleware qui gère la communication TCP/IP avec les dispositifs GPS et la connexion avec la Base de données SQL.

G4Nreceiver est compatible avec les systèmes d'exploitation UNIX et il est conçu pour gérer des milliers de connexions en parallèle. La communication avec la Base de données est gérée en interne à l'aide d'un fichier descriptif XML où les requêtes complexes sont configurables en quelques minutes.

Pour être une solution vraiment complète, G4Nreceiver fournit un ensemble complet de fonctions pour le traitement en temps réel des alarmes, des SMS, auto-diagnostic OTA et une API pour l'interaction avec le logiciel de diagnostic à distance (RDT). La combinaison de fonctions fournies par RDT et G4Nreceiver génère une solution technique unique, en offrant en même temps : la gestion de la communication GPRS, le diagnostic sans fil et la configuration hors ligne des dispositifs et périphériques.

Caractéristiques spéciales :

■ Le dispositif G4N45GPS permet une réduction des coûts en intégrant une carte SIM intégrée fournie par les opérateurs GSM mondiaux. Le rôle du Dual-SIM est de fournir un canal de communication de secours pour les applications critiques où la couverture d'un opérateur GSM unique n'est pas suffisante.

■ Le moteur CANbus utilise des profils de décodage prêts à l'emploi pour les réseaux J1939 et FMS utilisé par la plupart des constructeurs de véhicules. Ces profils sont programmables par GPRS et sont conçus pour offrir un équilibre entre la pertinence de l'information et les ressources utilisées (utilisation de la mémoire, coûts du trafic GPRS, charge du serveur).

Le moteur d'acquisition CAN dispose d'un module de diagnostic et d'analyse intégré qui indique visuellement (1 LED) ou OTA la présence de certains messages CAN pour aider à la personnalisation du profil et faciliter l'installation dans le véhicule.

■ Le moteur d'authentification du personnel est conçu pour gérer 2000 balises ID iButton (Dallas) partagées en 6 groupes avec des actions assignées pour l'acquisition, la transmission, le déclenchement d'alarme, le contrôle d'allumage ou les générateurs d'événements. En fournissant de telles caractéristiques, le moteur est adapté à diverses applications commerciales, de la location d'une voiture au suivi du temps du personnel en passant par le contrôle et la maintenance des véhicules.

■ Le moteur d'alarme fournit plus de 35 alarmes basées pour les événements en temps réel. Chaque source d'alarme est configurée indépendamment, fournissant ainsi une surveillance flexible des événements des sous-systèmes ou de l'état du périphérique.

■ Le moteur Geofencing prend en charge le plus grand nombre de points d'intérêt sur le marché, capable de gérer plus de 16 400 zones rectangulaires.

Une fonction de regroupement avancée permet de classer plusieurs POI par état d'entrée / sortie, la possibilité de définir des couloirs de faible longueur ou de définir un périmètre d'alarme.

■ Le contact moteur est détecté à l'aide d'une tension électrique ou le mouvement, permettant ainsi une installation à 2 fils qui est une installation secrète idéale pour le suivi et la récupération des actifs.

■ L'horloge en temps réel offre une gestion du sommeil et fournis une la date quand le signal GPS est manquant ou quand le dispositif a redémarré. L'horloge a une autonomie de 2 semaines en absence de l'alimentation électrique.

Avec une dérivation de moins de 20 secondes par semaine, le dispositif est capable de marquer très précisément chaque enregistrement lorsque le signal GPS est manquant, fournissant ainsi une solution d'enregistrement d'événement dans des situations critiques.