Template:Green driving

Contents

- <u>1 Opis funkcji</u>
- <u>2 Czego potrzebujesz ?</u>
- <u>3 Instalacja</u>
- <u>4 Konfiguracja</u>
 - <u>4.1 1. Wymogi wstępne:</u>
 - <u>4.1.1 1.1. zapoznaj się z: First start guide</u>
 - <u>4.2</u> **2.** Konfigutacja scenariusza Green driving:
 - <u>4.3 3. Aplikacja mobilna BTAPP</u>
- <u>5 Przetwarzanie informacji</u>
 - <u>5.1</u> **1. Wymagania wstępne:**
 - <u>5.1.1 1.1. Otwórz TCP/UDP port</u>
 - <u>5.1.2 1.2. Przejdź do Java parser first start guide</u>
 - <u>5.2 **2. Przykład:**</u>
- <u>6 Demonstracja na platformie</u>

Opis funkcji

Rosnąca liczba ludności na świecie oraz rozwój nowych technologii przyczyniają się do wzrostu wykorzystania transportu. Styl jazdy jest jednym z czynników bezpośrednio wpływających na zużycie paliwa i żywotność pojazdu, np. agresywne przyspieszanie, ostre hamowanie, ostre pokonywanie zakrętów i nadmierna prędkość. Nieefektywna jazda powoduje większą emisję spalin, zwiększając tym samym negatywny wpływ na środowisko naturalne naszej planety.

Czego potrzebujesz ?

- Wszystkie urządzenia FM Teltoniki są kompatybilne z tym rozwiązaniem.
- Karta SIM w celu przesłania danych do Twojego serwera.
- <u>Teltonika Configurator</u> aby poprawnie skonfigurować urządzenie.
- FOTA WEB aby zdalnie wysłać konfigurację do urządzenia.
- <u>BTAPP</u> / Aplikacja dla kierowców monitorująca i oceniająca zachowanie kierowcy. Powiadomienia o zdarzeniach w czasie rzeczywistym dotyczące gwałtownego przyspieszania, hamowania, pokonywania zakrętów, nadmiernej prędkości, biegu jałowego i obrotów. Rozwiązanie zaprojektowane w celu poprawy zachowania kierowcy i wydajności pracy.

Instalacja

×

Funkcja Green Driving, gromadzi dane dotyczące przyspieszania, hamowania, nadmiernej prędkości,

ostrej jazdy na zakrętach i pracy silnika bez obciążenia. Informacje te są błyskawicznie analizowane. Jeśli otrzymane wartości wykraczają poza zadane parametry, urządzenie wysyła polecenie do diody LED lub Buzzera zainstalowanego w kabinie kierowcy i alarmuje, że prowadzi on pojazd w sposób nieefektywny. W przypadku funkcji alarmowania kierowcy należy pamiętać, że urządzenie musi posiadać wyjście DOUT, aby ta funkcja działała.

Istnieją dwa źródła danych dla Green Driving - dane GPS i akcelerometr. Źródło danych należy wybrać w Konfiguratorze. Dane GPS są dość wiarygodne i nie wymagają żadnych dodatkowych czynności, aby je uruchomić. Z drugiej strony, dane z akcelerometru są bardziej precyzyjne i zapewniają nieprzerwaną pracę nawet wtedy, gdy sygnał GPS nie jest dostępny, na przykład w tunelach lub na parkingach podziemnych.

Co jest również bardzo ważne dla prawidłowego działania green drivingu, gniazdo przyłączeniowe urządzenia musi być skierowane w stronę przodu pojazdu. Dopuszczalne są odchylenia +/- 20. Powinny być one jednak jak najbardziej proste. Dopuszczalne są odchylenia maksymalnie +/- 150. Pozycja pozioma musi być możliwie jak najbardziej płaska - równoległa do płaszczyzny pojazdu.

Konfiguracja

- 1. Wymogi wstępne:
- 1.1. zapoznaj się z: <u>First start guide</u>

2. Konfigutacja scenariusza Green driving:

×

ID Parametru - Nazwa parametru w GPRS settings:

- 2001 APN
- 2002 nawa użytkownika APN (jeśli nie ma nazwy użytkownika APN, należy pozostawić to pole puste)
- 2003 hasło APN (jeśli nie ma hasła APN, należy pozostawić to pole puste)

×

Server settings (ustawienia serwera):

- 2004 Domena serwera
- 2005 Port
- 2006 typ protokołu (0 TCP, 1 UDP)

Po pomyślnym skonfigurowaniu ustawień GPRS/SERVER, urządzenie będzie **synchronizować czas** i **aktualizować rekordy** do **skonfigurowanego serwera**. Przedziały czasowe oraz domyślne elementy rekordów można zmienić za pomocą <u>Teltonika konfigurator</u> lub poprzez zmianę parametrów wysyłając SMS. Po zapoznaniu się z instrukcją pierwszego uruchomienia urządzenia i ustawieniu parametrów GPRS można przystąpić do konfiguracji Green Driving.

×

konfiguracja scenariusza Eco/Green driving ID parametru - nazwa parametru

- 11000 priorytet scenariusza (0 Disable (wyłączony), 1 Low (niski), 2 High (wysoki), 3 Panic).
- 11004 Max Acceleration (max przyspieszenie) (m/s²).
- 11005 Max Braking (max hamowanie) (m/s²)
- 11006 Max Cornering (max przyspieszenie boczne) (m/s²)
- 11007 Source (źródło) (0 GPS, 1 Akcelerometr). Scenariusz Eco Drivingu zgodnie z wybranym źródłem danych.
- 11019 Zaawansowany Eco Driving (0 Disable (wyłączony), 1 Enable (włączony)). Jeśli włączony, można zmienić ustawienia Eco Driving Average (średnia) (ID.: 11011) i / lub Eco Driving Maximum (ID.: 11015).
- 11008 Eco/Green Driving Duration (0 Disable, 1 Enable).
- 11003 (None jeśli zdarzenie wystąpi, nie będzie miało wpływu na stan DOUT; DOUT1 wyjście cyfrowe 1 zostanie uaktywnione; DOUT2 wyjście cyfrowe 2 zostanie uaktywnione)
- 11001 DOUT on duration (czas aktywacji DOUT)
- 11002 DOUT off duration (czas deaktywacji DOUT)
- 7034 ID of SMS recipient (numer SMS odbiorcy).
- 8034 SMS Text.

Uwaga: Maksymalne wartości przyspieszenia, hamowania i pokonywania zakrętów powinny być ustalane w zależności od typu pojazdu, jego mocy, masy itp. Najlepsze wartości można uzyskać poprzez testy praktyczne.

×

Konfiguracja scenariusza Excessive Idling (nadmiernej pracy na biegu jałowym) ID Parametru - Nazwa parametru

- 11200 Priorytet scenariusza (0 Disable (wyłączony), 1 Low (niski), 2 High (wysoki), 3 Panic).
- 11203 Eventual Records (0 Disable, 1 Enable), jeżeli wyłączone (disabled) dane o wydarzeniu excessive idling będą zawarte w rekordach periodycznych.

- 11205 Time To Stopped (s). Określa, jak długo pojazd nie powinien się poruszać z włączonym silnikiem aby aktywować scenariusz.
- 11206 To Moving (s). Określa, jak długo pojazd powinien poruszać się z włączonym silnikiem, aby deaktywowac scenariusz.
- 7033 ID of SMS recipient (numer SMS odbiorcy).
- 11204 (None jeśli zdarzenie wystąpi, nie będzie miało wpływu na stan DOUT; DOUT1 wyjście cyfrowe 1 zostanie uaktywnione; DOUT2 wyjście cyfrowe 2 zostanie uaktywnione)
- 11201 Czas aktywacji DOUT
- 11202 Czas deaktywacji DOUT
- 7033 SMS Text.

×

Konfiguracja scenariusza Over Speeding

ID Parametru - Nazwa parametru

- 11100 priorytet scenariusza (0 Disable (wyłączony), 1 Low (niski), 2 High (wysoki), 3 Panic).
- 11104 Max speed max prędkość (wrtość domyślna 90, zakres ustawień 0-260, jednostka km/h)
- 13217 Speed source źródło danych o prędkości (0 GNSS, 1 OBD, 2 Pulse counter).
- 13223 Overspeeding hysteresis histereza (wartość domyślna 28, zakres 0 100)
- 11101 DOUT ON duration czas aktywacji DOUT
- 11102 DOUT OFF duration czas deaktywacji DOUT
- 7032 ID of SMS recipient numer SMS odbiorcy
- 8032 SMS Text.

Szybki start: Od domyślnej konfiguracji do Green Driving w jednym SMS:

" setparam 11800:1;11801:0;11806:1;11000:2;11007:1;11200:2;11100:2"

Ta wiadomość SMS skonfiguruje urządzenie do wysyłania danych dotyczących Trip, Green Driving i Excesive Idling na wcześniej podany serwer

Uwaga: Przed tekstem SMS należy wstawić dwa znaki spacji, jeśli w polu Nazwa użytkownika SMS lub Hasło nie ustawiono nazwy użytkownika SMS lub hasła w <u>SMS / Call settings</u>.

3. Aplikacja mobilna BTAPP

×

Po skonfigurowaniu urządzenia nadszedł czas na aplikację **BTAPP**. Pamiętaj, że połączenie między aplikacją a urządzeniem jest nawiązywane przez Bluetooth. Urządzenia domyślnie mają włączony i

widoczny Bluetooth. Po sparowaniu z urządzeniem - Możesz zmienić typ swoich podróży poprzez długie naciśnięcie na ikonę i potwierdzenie zmiany.

Przetwarzanie informacji

1. Wymagania wstępne:

- 1.1. Otwórz TCP/UDP port
- 1.2. Przejdź do Java parser first start guide

2. Przykład:

Nieprzetworzone odebrane dane w trybie Hex

0000000000005E08010000017716AE03D8010F0F22D720982E9C007E00120A002FFD1609E F01F00150011505C80045010101FD03FE230BB5000BB60006423A0018002F430F8A4400000 901301100161200EC13FBD90F038402C7000003BD1003066802000100005F75

| AVL Data Packet Part | HEX Code Part | | |
|--|---|--|--|
| Zero Bytes | 00 00 00 00 | | |
| Data Field Length | 00 00 00 5E | | |
| Codec ID | 08 (Codec 8) | | |
| Number of Data 1 (Number of Total Records) | 01 | | |
| Timestamp | 00 00 01 77 16 AE 03 D8 (Mon Jan 18 18:07:19 UTC 2021) | | |
| Priority | 01 | | |
| Longitude | 0F 0F 22 D7 | | |
| Latitude | 20 98 2E 9C | | |
| Altitude | 00 7E | | |
| Angle | 00 12 | | |
| Satellites | 0A | | |
| Speed | 00 2F | | |
| Event IO ID | FD (AVL ID: 253, Name: Green driving type) | | |
| N of Total ID | 16 | | |
| N1 of One Byte IO | 09 | | |
| 1'st IO ID | EF (AVL ID: 239, Name: Ignition) | | |
| 1'st IO Value | 01 | | |
| 2'nd IO ID | F0 (AVL ID: 240, Name: Movement) | | |
| 2'nd IO Value | 01 | | |
| | | | |

3'rd IO ID 3'rd IO Value 4'th IO ID 4'th IO Value 5'th IO ID 5'th IO Value 6'th IO ID 6'th IO Value 7'th IO ID 7'th IO Value 8'th IO ID 8'th IO Value 9'th IO ID 9'th IO Value N2 of Two Byte IO 1'st IO ID 1'st IO Value 2'nd IO ID 2'nd IO Value 3'rd IO ID 3'rd IO Value 4'th IO ID 4'th IO Value 5'th IO ID 5'th IO Value 6'th IO ID 6'th IO Value 7'th IO ID 7'th IO Value 8'th IO ID 8'th IO Value 9'th IO ID 9'th IO Value 10'th IO ID 10'th IO Value 11'th IO ID 11'th IO Value N4 of Four Byte IO 1'st IO ID 1'st IO Value

15 (AVL ID: 21, Name: GSM Signal) 05 50 (AVL ID: 80, Name: Data mode) 01 C8 (AVL ID: 200, Name: Sleep Mode) 00 45 (AVL ID: 69, Name: GNSS Status) 01 01 (AVL ID: 1, Name: Digital Input 1) 01 **FD** (AVL ID: 253, Name: Green driving type) 03 (01 - harsh acceleration, 02 - harsh braking, 03 - harsh cornering) **FE** (AVL ID: 254, Name: Green Driving Value) **23** (Depending on green driving type: if harsh acceleration or braking - g*100 (value 123 ->1,23g). If Green driving source is "GPS" - harsh cornering value is rad/s*100. If source is "Accelerometer" - q*100. 0BB5 (AVL ID: 181, Name: GNSS PDOP) 00 0B B6 (AVL ID: 182, Name: GNSS HDOP) 00.06 42 (AVL ID: 66, Name: External Voltage) 3A 00 18 (AVL ID: 24, Name: Speed) 00 2F 43 (AVL ID: 67, Name: Battery Voltage) 0F 8A 44 (AVL ID: 68, Name: Battery Current) 00 00 09 (AVL ID: 9, Analog input 1 01 30 11 (AVL ID:17, Name: Axis X) 00 16 12 (AVL ID:18, Name: Axis Y) 00 EC 13 (AVL ID:19, Name: Axis Z) FB D9 OF (AVL ID: 15, Name: Eco score) 03 84 02 02 C7(AVL ID: 199, Name: Trip Odometer) 00 00 03 BD

2'nd IO ID 2'nd IO Value Number of Data 2 (Number of Total Records) CRC-16

Demonstracja na platformie

BTAPP: ECO driving:

×

Połączenie Bluetooth do monitorowania i oceny zachowania kierowcy. Powiadomienia o zdarzeniach w czasie rzeczywistym dotyczące gwałtownego przyspieszania, hamowania, pokonywania zakrętów, nadmiernej prędkości, biegu jałowego i prędkości obrotowej. Rozwiązanie zaprojektowane w celu poprawy zachowania kierowcy i wydajności pracy.

- Musisz połączyć się z urządzeniem, klikając ikonę Bluetooth i wybierając urządzenie.
- Każde zdarzenie, które zostało wykryte przez nasze urządzenie będzie również wyświetlane w aplikacji. Użytkownicy mogą być powiadamiani wizualnie (ikona zdarzenia zmieni kolor na żółty, a liczba zdarzeń zostanie odpowiednio zwiększona), a także dźwiękowo (opcjonalnie w ustawieniach aplikacji).
- Eco Score (wynik ekologiczny) jest obliczany przez urządzenie w zależności od całkowitej ilości zdarzeń i dystansu podróży.

Eco Score, odległość i czas trwania są okresowo aktualizowane automatycznie.

• Status Trip może być bieżący lub zakończony. O zakończeniu podróży decyduje konfiguracja urządzenia. Jeśli aplikacja będzie połączona z urządzeniem w trakcie trwającej podróży - aplikacja będzie aktualizować liczbę zdarzeń, wynik, dystans i czas trwania podróży dla trwającej podróży.

TAVL: Otwórz aplikację TAVL \rightarrow Wybierz Client \rightarrow Wybierz Device \rightarrow Określ przedział dat \rightarrow Wybierz Track \rightarrow Wybierz Advanced \rightarrow Wybierz przycisk Show zobacz w lewym dolnym rogu wszystkie informacje.

wszystkie informacje.

| | | X0 X0 X0 X0 X0 X0 X0 X0 X0 X0 X0 X0 X0 X | | : E 025* 08.76 |
|-----|------------|---|--|----------------|
| # | * Tim Spee | d Coordii Altitu | ud Locati Parameters | Media |
| 782 | 2021-0 50 | 54.7033 146 | Kiauči (p.239=1, jp.240=1, game3, jp.21=3, jp.21=3, jp.20=0, jp.69=1 [jp.22=53] (p.37=52 [jp.41=94] pdop=0.6, jp.181=6, hdop=0.4, jp.182=4, parg_est=14.329, jp.56=14329, parg_est=14.329, parg_e | |
| 783 | 2021-0 48 | 54.7031 146 | Killud [ip.239+1; [ip.240=1; gsm=3, [ip.24=3; [ip.240=2, [ip.30=2+5], [ip.30=2+6], [ip.31=44; pdop=0.8; [ip.181=6], hdop=0.4; [ip.182=4, port_ent=14.33; [ip.48=14330; purt_ent=3.944, [ip.39=2407; [ip.240=2, [i | |
| 784 | 2021-0 45 | 54.7031 146 | Kitaud in 2,239+1, in 2,409+1, game3, in 2,21+3, in 2,20+0, in 2,59+1, in 2,37+45, in 2,41+94, pdop+10.6, in 2,181+6, hdop+10.5, in 2,182+5, parg-enth+14,327, in 2,69+14327, parg-enth+14,327, | |
| 785 | 2021-0 40 | 54,703(146 | Kinaudi lo. 239+1; lo. 240+1; gam:4; lo. 21+4; lo. 20+0; lo. 289+1; lo. 32+54; lo. 37+40; lo. 41+94; pdop=0.6; lo. 181+6; hdop=0.5; lo. 182+5; par_ent=14.333; lo. 66=14333; parc, inti: 3 944; lo. 66=107; lo. 36+1657; lo. 43+0; mcc=246; mnc=2, lo. 241=2402; lo. 16+219374 | |
| 785 | 2021-6 34 | 54.703(146 | Kisudi la_239=1, lo_240=1, grm=4, lo_21=4, lo_230=0, lo_58=1, lo_32=54, lo_37=32, lo_41=94, pdop=0.8, lo_181=8, hdop=0.4, lo_18=24, low_ext=14.184, lo_66=14184, piv_int=3.944, lo_66=107, lo_30=907, lo_43=0, mcc=240, mcc | |
| 787 | 2021-0 23 | 54.7025 146 | Kinaudi (b_239=1; (b_240=1; gsim=4; (b_21=4; (b_220=0; (b_269=1; (b_232=55; (b_237=23; (b_241=94; pdop=0.6; (b_2181=6; hdop=0.4; (b_2182=4; poir_ant=14; 167; (b_268=14167; poir_int=3.944; (b_267=3944; (b_268=107; (b_238=266; (b_218=266); (| |
| 788 | 2021-6 21 | 54:7025 145 | Knaud lo.239+1, lo.240+1, gsm+4, lo.21+4, lo.20+0, lo.269+1, lo.32+55, lo.37+20, lo.41+94, dobp+0.5, lo.181+5, hdop+0.4, lo.184+4, lo.66+14144, pic.jmt-3944, lo.66+107, lo.38+1333, lo.43+0, mc+246, mc+2, lo.241+2402, lo.16+219405 | |
| 789 | 2021-0 24 | 54.7025 145 | Kitaud lo.239=1, lo.240=1, geme4, lo.21=4, lo.20=0, lo.29=1, lo.32=55, lo.21=24, jo.27=25, lo.21=240, jo.18=7, https://doi.org/10.18=17, https://doi | |
| 790 | 2021-€ 31 | 54 7028 145 | Kinud in, 239=1, in, 240=1, gpm=4, in, 21=4, in, 200=0, in, 289=1, in, 32=55, in, 37=33, in, 41=94, pdop=0.8, in, 181=8, https://doi.org/10.181=8, h | |
| 791 | 2021-€ 36 | 54.7028 145 | Killed (6,239=1, 16,248=1, gsm=4, 16,21=4, 16,200=0, 16,59=1, 16,32=55, 16,37=37, 16,241=94, pdope-0,8, 16,181=6, hdope-0,4, 16,182=4, pwr_ext=14,343, 16,58=14343, pwr_st=13,944, 16,58=1944, 16,58=107, 16,38=2407, 16,241=2402, 16,18=219433 | |
| 792 | 2021-6 37 | 54 7027 145 | Kiaudi lo.239+1, lo.240+1, gam=4, lo.21+4, lo.20+0, lo.29+1, lo.32+55, lo.37+40, lo.41+94, pdop=0.8, lo.181+8, hdop=0.4, lo.182+4, par.ext=14.382, lo.56=14382, par.jmt=3.944, lo.56=2944, lo.56=20+0, lo.34=2590, lo.43=0, mc=246, mn=2, lo.241=24602, lo.56=219453 | |
| 793 | 2021-6 41 | 54.7028 146 | Knauči (io_239=1, io_240=1, ozm=4, io_21=4, io_200=0, io_69=1, io_32=56, io_37=41, io_41=94, pdop=07, io_181=7, hdop=0.4, io_182=4, pwr_ent=14.331, io_66=14331, pwr_ent=344, io_67=3944, io_68=107, io_38=2674, io_43=0, mc=246, mn=2, io_241=24602, io_18=219475 | |