

A4 и A4MAX. Считыватель RFID-карт и меток [версия ПО 0.05]

В устройствах A4 и A4MAX поддержано взаимодействие с считывателем RFID-карт и меток [УМКа200](#)



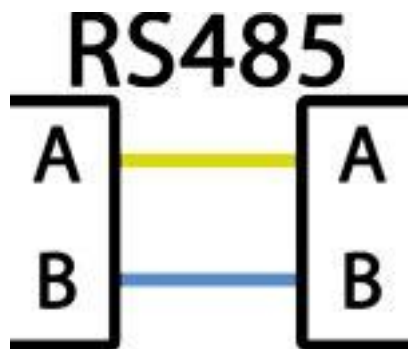
УМКа200

При распознавании сигнала с радиометок или идентификационных карт происходит передача данных на сервер мониторинга для идентификации стационарных и подвижных объектов.

Также реализован альтернативный вариант бесконтактная идентификация объектов или водителей на базе меток iBeacon без дополнительного подключения внешних считывателей. Инструкция настройки и подключения по [ссылке](#).

Подключение

Для подключения используется интерфейс RS485.



Настройка

Возможны 2 варианта работы трекера со считывателями RFID:

Индивидуальный режим

Для работы со считывателем в индивидуальном режиме в настройках трекера в разделе «Цифровые интерфейсы» выберите:

Режим работы – согласно марки или модели считывателя. К примеру для УМКа200 нужно выбрать режим «RFID считыватель УМКа200».

Скорость обмена – из руководства по считывателю, обычно используется 9600 или 19200 кбит/с.

Настройки

Сохранить

Сервер мониторинга

Данные для передачи

Отрисовка траектории

Дискретные входы и выходы

Цифровые интерфейсы

BlueTooth (BLE) датчики

Телефоны

SIM карты

Логика пользователя

Telegram

Системные

RS485 интерфейс

режим работы

RFID считыватель УМКа200 ✓

скорость обмена

19200 [9600 .. 115200]

таймер опроса, секунд

15 [0-65535]

При работе в индивидуальном режиме в частности не требуется настройка считывателя.

Универсальный режим

Для универсального режима в котором устройство сможет по интерфейсу RS485 принимать и разбирать данные не только с RFID считывателей, но и любых других датчиков работающих в протоколе LLS (датчики уровня топлива, параметры системы контроля нагрузки на осях и другие) и внешнего считывателя EXT-CAN требуется настроить следующие параметры считывателя УМКа200:

1. Установить основной адрес RS-485 — 10
2. Скорость обмена соответствующую настройке трекера.

В настройках трекера в разделе «Цифровые интерфейсы» выберите:

1. Режим работы «Универсальный режим: ДУТ + EXT_CAN»
2. Скорость обмена, обычно используется 19200 кбит/с.

Настройки

Сохранить

Сервер мониторинга

Данные для передачи

Отрисовка траектории

Дискретные входы и выходы

Цифровые интерфейсы

BlueTooth (BLE) датчики

Телефоны

SIM карты

Логика пользователя

Telegram

Системные

RS485 интерфейс

режим работы

универсальный режим: ДУТ + EXT_CAN ✓

скорость обмена

19200 [9600 .. 115200]

таймер опроса, секунд

15 [0-65535]

При настройке через web-конфигуратор требуется отправить устройству SMS- или TCP-команду для обновления. Если настройка производится через локальный конфигуратор (Windows), то достаточно нажать на кнопку сохранить.

Настройка посредством SMS и TCP команд

Формат команды:

`<пароль>*SETN*#<код_параметра_1>=<значение>;...;#<код_параметра_n>=<значение>`

Код параметра	Параметр	Значение
14	Режим работы интерфейса RS485	0 - не используется; 5 - универсальный режим: ДУТ + EXT_CAN; 7 - RFID считыватель УМКа200.
108	Скорость обмена	Допустимое значение от 9600 до 115200
109	Таймер опроса, секунд	Допустимое значение от 10 до 65535

Пример установки режима RS485 «RFID считыватель УМКа200»:

`123456*SETN*#14=7`

Пример установки режима RS485 «универсальный режим: ДУТ + EXT_CAN» с таймером опроса 20 секунд:

`123456*SETN*#14=5;#109=20`

Передача данных

Идентификатор метки передаётся в протоколах INTERNAL и EGTS.

INTERNAL — тэг 2 ([описание протокола](#))

EGTS — подзапись EGTS_SR_DRIVER_ID

При потери и отсутствии метки будет передаваться постоянно значение 0.

Интеграция с системой мониторинга (Wialon)

Код метки передаётся в параметре avl_driver

Параметры

=0, gyro=0, pwr_int=3.954, pwr_ext=13.85, v_in=0, pin=13, <u>avl_driver=2AD96E</u> , can_log_number=74, info_messages=315, I/O=d/0
=0, gyro=0, pwr_int=3.954, pwr_ext=13.85, v_in=0, pin=13, avl_driver=2AD96E, can_log_number=74, info_messages=315, I/O=d/0
=0, gyro=0, pwr_int=3.954, pwr_ext=13.85, v_in=0, pin=13, avl_driver=2AD96E, can_log_number=74, info_messages=315, I/O=d/0
=0, gyro=0, pwr_int=3.954, pwr_ext=13.877, v_in=0, pin=13, avl_driver=2AD96E, can_log_number=74, info_messages=315, I/O=d/0
0, gyro=0, pwr_int=3.955, pwr_ext=13.864, v_in=0, pin=13, avl_driver=2AD96E, can_log_number=74, info_messages=315, I/O=d/0
=0, gyro=0, pwr_int=3.955, pwr_ext=13.822, v_in=0, pin=13, avl_driver=2AD96E, can_log_number=74, info_messages=315, I/O=d/0
=0, gyro=0, pwr_int=3.955, pwr_ext=13.85, v_in=0, pin=13, avl_driver=2AD96E, can_log_number=74, info_messages=315, I/O=d/0
=0, gyro=0, pwr_int=3.955, pwr_ext=13.891, v_in=0, pin=13, avl_driver=2AD96E, can_log_number=74, I/O=d/0