|  |  |
| --- | --- |
| RĪGAS TEHNISKĀ UNIVERSITĀTE | |
| DATORZINĀTNES UN INFORMĀCIJAS TEHNOLOĢIJAS FAKULTĀTE | |
| Informācijas tehnoloģijas institūts | |
|  |  |
| Juris Kondrats | |
| TRANSPORTA IZSEKOŠANAS SISTĒMU FUNKCIONĀLO IESPĒJU ANALĪZE  Bakalaura darbs | |
|  | |
| DITF ITI  Meža ielā, 1/3 – 400  Tālrunis 67089515 | Zinātniskais vadītājs:  Maksims Alekseičevs  zinātniskais asistents, maģistra grāds |
| Rīga - 2015 | |

*Šī lapa netiek izdrukāta – tās vietā vēlāk gatavam darbam tiek pievienota uzdevumu lapa.*

|  |
| --- |
| RĪGAS TEHNISKĀ UNIVERSITĀTE |
| DATORZINĀTNES UN INFORMĀCIJAS TEHNOLOĢIJAS FAKULTĀTE |
| Informācijas tehnoloģijas institūts |
| INFORMĀCIJAS TEHNOLOĢIJAS ATTĪSTĪBA ELEKTRONISKAJĀ TIRDZNIECĪBĀ |
| Jānis Auziņš |
| Anotācija |

Darba mērķi, uzdevumi un risinājumi. Iegūtie rezultāti un to novērtējums.

Darba apjoms - \_\_\_. lpp., \_\_\_ tabulas, \_\_\_ attēli un \_\_\_ pielikumi.

|  |
| --- |
| RIGA TECHNICAL UNIVERSITY |
| FACULTY OF COMPUTER SCIENCE AND INFORMATION TECHNOLOGY |
| Institute of information technology |
| DEVELOPMENT OF INFORMATION TECHNOLOGY IN ELECTRONIC COMMERCE |
| Jānis Auziņš |
| Annotation |

Goals of the work, results and their estimations.

The work contains \_\_\_ p., \_\_\_ tables, \_\_\_\_ figures and \_\_\_ appendixes.

|  |
| --- |
| РИЖСКИЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ |
| ФАКУЛЬТЕТ КОМПЬЮТЕРНЫХ НАУК И ИНФОРМАЦИОННОЙ ТЕХНОЛОГИИ |
| Институт информационной технологии |
| РАЗВИТИЕ ИНФОРМАЦИОННОЙ ТЕХНОЛОГИИ В ЭЛЕКТРОННОЙ КОММЕРЦИИ |
| Янис Аузиньш |
| Аннотация |

Цель работы, задачи и решения. Полученные результаты и их оценка.

Объем работы - \_\_\_\_ стр., \_\_\_ таблиц, \_\_\_\_ рисунков и \_\_\_\_ приложений.

saturs

[Ievads 7](#_Toc416298619)

[1. Transporta izsekošanas sistēmas 9](#_Toc416298620)

[1.1. Transporta izsekošanas sistēmu raksturojums 9](#_Toc416298621)

[1.2. Transporta izsekošanas sistēmu iespējas 9](#_Toc416298622)

[1.3. GPS tehnoloģiju efektivitātes novērtējums 10](#_Toc416298623)

[1.4. Globālās pozicionēšanas sistēma 12](#_Toc416298624)

[2. Transporta datordiagnostika 14](#_Toc416298625)

[2.1. Transporta diagnostikas OBD II raksturojums 14](#_Toc416298626)

[2.2. OBD-II datu pārraides iespējas. 15](#_Toc416298627)

[2.3. ELM372 OBD-II datordiagnostikas skeneris 16](#_Toc416298628)

Ievads

Mūsdienās, aizvien biežāk, mēs sastopamies ar problēmu, ka kādam uzņēmumam ir nepieciešams personīgais autoparks. Diemžēl, autoparka uzturēšana prasa nopietnus materiālus un laika ieguldījumus. Galvenās problēmas autoparka uzturēšanā ir automašīnu tehniskā stāvokļa novērtēšana, degvielas patēriņa samazinājums, kā arī dažādas drošības problēmas. Lai efektīvi risināt šīs problēmas, ir nepieciešama centralizēta sistēma, kas spētu uzkrāt informāciju par katras uzņēmumā esošās automašīnas datiem un pārvietojuma specifikācijām. Šāda sistēma nozīmīgi atvieglotu uzņēmuma vadības darbu un palīdzētu racionalizēt uzņēmuma autoparka darbību. Šādas sistēmas galvenā funkcionālā prasība ir iespēja noteikt kāda konkrēta automobiļa atrašanās vietu, jebkurā laika momentā. Kā piemēru šīs sistēmas izmantošanai var minēt jebkuru lielveikalu tīklu kompāniju. Šāda veida izsekošanas sistēma palīdzētu izsekot kravas automobiļu kustību, kā arī optimizēt tās darbību, izstrādājot izdevīgākus maršrutus un kontrolējot piegādes laiku.

Šī darba galvenais uzdevums ir izpētīt un izanalizēt transporta izsekošanas sistēmu funkcionālās iespējas. Lai realizētu šo uzdevumu, tiks izstrādāta Web aplikācija, kas spēs saņemt un apstrādāt informāciju no mobilās ierīces ar iebūvētu globālās pozicionēšanas sistēmas moduli kā arī sniegt rekomendācijas šādu sistēmu pielietošanā, uzņēmuma autoparka kontrolēšanai. Web aplikācijai ir nepieciešams izvadīt galvenos statistikas datus. Par zināšanu avotu šajā darbā, pārsvarā, tiks izmantota dažādu autoru literatūra, programmatūras ražotāju oriģinālā dokumentācija un interneta resursi.

Šis dokuments, galvenokārt, sastāvēs no trim daļām. Pirmajā daļā tiks aprakstītas dažādu pozicionēšanas un auto tehnisko datu ieguves tehnoloģijas. Šajā daļā tiks aprakstītas šo tehnoloģiju datu ieguves noteikšanas, kā arī datu pārraides iespējas.

Otrajā daļā tiks apskatītas izmantojamās tehnoloģijas un programmēšanas valodas, kuras tiks izmantotas globālās pozicionēšanas sistēmas moduļa, kā arī Web aplikācijas programmēšanā. Viens no papildus mērķiem, šajā darbā ir izstrādāt Web aplikāciju, izmantojot bezmaksas risinājumus un tehnoloģijas. Šajā nodaļā tiks aprakstītas konkrētas tehnoloģijas vai programmēšanas valodas īpašības un darbības principi, kā arī, īsumā tiks paskaidrots, kāpēc tika izmantota tieši šī tehnoloģija, vai programmēšanas valoda.

Trešajā daļā tiks apskatīta nepieciešamā Web aplikācijas funkcionalitāte, kā arī tās realizācija. Šajā aplikācijā tiks implementēta datubāze, dažādu statistikas datu glabāšanai, tādēļ, trešajā daļā tiks aprakstīts arī datu bāzes modelis izstrādātajai aplikācijai.

Darba beigās tiks veikti secinājumi, kā arī tiks sniegtas rekomendācijas.

# Transporta izsekošanas sistēmas

Šajā sadaļā tiks apskatīta teorētiska informācija par transporta izsekošanas sistēmu kopējām iezīmēm un to funkcionalitāti.

## Transporta izsekošanas sistēmu raksturojums

Transportlīdzekļu izsekošanas ierīces, ieskaitot GPS sistēmas tiek uzstādītas transportlīdzekļos, lai uzglabātu datus par braucoša transportlīdzekli vai transportlīdzekļu parku. Šāda veida ierīces ir ļoti noderīgas transportlīdzekļa ātruma izsekošanai un atrašanās vietas noteikšanai. Tika pierādīts, ka šādas monitoringa sistēmas pilnīgi atmaksājas automobilim, veicot 15000 km garu noskrējienu. Šādas sistēmas, galvenokārt, ir domātas autoparku kontrolei, kuri nodarbojas ar pasažieru un kravu pārvadājumiem. GPS monitoringa sistēma, ļauj izsekot uz kartes visus, kāda konkrēta autoparka transportlīdzekļus un noteikt to parametrus (pārvietošanās ātrums, dzinēja temperatūras rādītāji, degvielas patēriņš u.t.t) reālajā laikā. Šāda sistēma ir spējīga automātiski sekot transporta līdzekļa darba zonai, respektīvi, iepriekš noteiktajam maršrutam. Ja, gadījumā, transporta līdzeklis pamet šo noteikto darba zonu, kontroles sistēmas lietotājam nekavējoties tiks paziņots par notikumu.[5]

Transporta izsekošanas sistēmas sastāv no divām daļām – programmatūras un iekārtas. Kā iekārta, galvenokārt, tiek izmantoti automobiļu globālas pozicionēšanas sistēmu uztvērēji – stacionāras ierīces iekārtas, kas pieslēdzas transporta elektriskajam tīklam. Nereti, kā globālās pozicionēšanas sistēmas uztvērējs tiek izmantots dators vai mobilais telefons, kuram ir pieejama GPS uztveres funkcija. Kā papildinājums šiem moduļiem var tikt izmantoti temperatūras un degvielas sensori, komunikācijas ierīces (mikrofons un skandas) Šī darba izstrādes laikā tiks izmantots mobilais telefons ar „Android” operētājsistēmu un iebūvētu globālās pozicionēšanas sistēmas moduli.

Programmatūras daļa sastāv no datu servera un klienta programmnodrošinājuma.

Datu serveris saņem, apstrādā un uzglabā datus, kas tiek saņemti no GPS uztvērējiem. Klienta (dispečera) programmnodrošinājums ir aplikācija, kas atvieglo iegūto un apstrādāto datu analīzi.[4]

## Transporta izsekošanas sistēmu iespējas

GPS uztvērējs aprēķina objekta koordinātas, nosakot attālumu starp uztvērēju un četriem (var pieņemt, ka viens no tiem atrodas zemes centrā), vai vairāk GPS pavadoņiem, izmērot laiku, kāds pagājis starp signālu noraidīšanām no katra pavadoņa un to saņemšanām uztvērējā. Savukārt kopā ar signālu no pavadoņa tiek pārraidītas attiecīgā pavadoņa koordinātas.[26] Ņemot vērā radiosignāla izplatīšanās laiku ir nosakāma distance no šā pavadoņa S=v\*t. Katrs pavadonis šādi dod lodveida pozīcijas virsmu ap sevi. Divi pavadoņi jau dod riņķa līniju, kur viņu dažāda diametra "burbuļi" šķērso viens otru. Trešā pavadoņa "burbulis" šķērso šo riņķa līniju divos punktos. Ceturtais pavadonis dod pēdējo izvēli - tā "burbulis" šķērso vienu no šiem diviem atlikušajiem punktiem.[25] Var pieņemt, ka šis ceturtais pavadonis atrodas zemes centrā, tad šī iedomātā pavadoņa pozīcijas virsma tiek aizstāta ar jūras virsmu, kas formas ziņā tuvu lodei ap Zemes centru. Līdz ar to, pieņemot, ka uztvērējs atrodas tuvu zemes virsmai, nepieciešami tikai trīs pavadoņi pozīcijas noteikšanai. GPS uztvērējos tas parasti tiek apzīmēts ar funkciju "3D/2D mode", kas var arī nebūt, ja uztvērējs nav domāts jūras lietošanai.[27]

## GPS tehnoloģiju efektivitātes novērtējums

GPS tehnoloģiju efektivitātes novērtējums tiek dots pēc vairākiem rādītājiem. Galvenie no

tiem ir:

* materiālo ieguldījumu un izmaksu samazināšana;
* ekonomiskais izdevīgums; ražošanas rentabilitātes palielināšana;
* darba ražīguma palielināšana;
* kvalitatīvākas produkcijas ieguve;
* ekonomiski pamatota investīciju līmeņa kalkulēšana;
* ekoloģiskie apsvērumi, videi draudzīgāka lauksaimnieciskā ražošana.

Šie GPS tehnoloģiju efektivitātes novērtējuma rādītāji jau samērā plaši apskatīti grāmatas

iepriekšējās nodaļās, tādēļ šeit ir dots tikai konspektīvs to uzskaitījums. Kā piemērs šeit aplūkota tikai N-sensora izmantošanas ietekme uz kombaina darba ražīgumu un ražas zudumiem (58. attēls). Variēta slāpekļa mēslojuma devu pielietošana nodrošina vienmērīgāku graudu nogatavošanos, kā rezultātā iespējams par 12...15 % ražīgāks kombaina darbs un mazāki zudumi. Sakarā ar graudu vienmērīgāku nogatavošanos ir mazāks enerģijas patēriņš to kaltēšanā.

Pavadoņu lietošanu kravas kustības kontrolē ir saistīta ar šādām izteiksmēm:

* Pavadoņu monitorings;
* GPS monitorings;
* Transportu monitorings.

Visi šie jēdzieni nes vienu un to pašu jēgu. Monitorings - tā ir regulāra izsekošana un uzdoto objektu novērošana. Mūsdienas tādu veidu pakalpojumus sniedz dažādi uzņēmumi, kuri ļoti ātri attīstās, jo to piedāvātās funkcijas ir ļoti pieprasītas mūsdienu tirgū. Lielā mērā, visi uzņēmumi piedāvā aptuveni vienādus pakalpojumus, bet to galvenie sadalījuma tipi, ir aptuveni šādi.

Pilsētas transporta izsekošanas tips Tādu veidu sistēmas, izmanto vairāk uzdevumiem kurus, risina reālā laikā - vilcēju, novākšanas tehnikas, steidzamo dienestu un iekasētāju, moto kurjeru, takšu un sabiedriskā transporta autotransporta monitoringam.

Globālais tips Izmanto sistēmas kuras apkalpo transportu jebkurā teritorijā. Izmantojams galvenokārt attālinātiem un starptautiskiem pārvadājumiem, tehnikas darba kontrolei attālinātos rajonos ar neattīstītu infrastruktūru.

Globālo kravu tips Kravas kontrole jebkurā teritorijā. Izmantojams Galvenokārt kravas atrašanās vietu autonomai kontrolei, starptautisku un starppilsētu pārvadājumu laikā. Pilsētas kravu tips izmantojams galvenokārt kravas atrašanās vietas autonomai kontrolei pilsētu teritorijās. Tagad reālajā piemēra aplūkosim sistēmu kura tika projektēta kravas kustības monitoringam. Sistēmas nosaukums ir BN – Global Cargo.

BN – Global Cargo ir monitoringa un pārvaldes sistēma kura ir paredzēta kravas atrašanās vietas noteikšanai un kontrolei un arī transporta kontrolei, kurš nav aprīkots ar monitoringa sistēmām. Tās funkcionālas iespējas:

* Atrašanas vietas definēšana - ātrumi, kravas un transportlīdzekļu kustības virzienu noteikšana automātiskā režīmā ar iepriekš uzstādītu laika intervālu;
* Atrašanas vietas un kravas kustības maršrutu attēlojums uz elektroniskas kartes;
* Visas informācijas, par transportlīdzekļa pārvietojumu ar kravu, glabāšana datu bāzē;
* Dažādu atskaišu izveidošana no datu bāzē glabātajiem datiem;
* Maršruta punktu kontrole uzdotajā laika periodā.

BN – Global Cargo ir sistēmas komplekss, kas sastāv no autonomiem abonentu termināļiem un dispečera darbvietas. Transporta vienībā vai kravas konteinerī uzstāda BN - Global Box navigācijas terminālu, kurš automātiski nosaka atrašanas vietu, ātrumu, kravas vai transportlīdzekļa kustības virzienu. Tālāk pa GPRS datu pārraides kanāliem uzstādītais termināls automātiskajā režīmā pārsūta savākto informāciju uz dispečera darbvietu.

Dispečera darbvieta ir aprīkojama ar datoru, kuram ir pieeja Internetam un darba iespējām ar FTP. Datorā tiek uzstādīts specializēts programmas nodrošinājums, no termināla saņemtās informācijas apstrādei. Informācija nonāk datu bāzē, atspoguļojas informatīvās tabulās un pēc tām uz var tikt izvadīta uz kartes (5.att. un 6.att.).

## Globālās pozicionēšanas sistēma

Globālā navigācijas satelītu sistēma (GNSS), kas plašāk zināma kā Globālā pozicionēšanas sistēma (GPS) ir globālās pozicionēšanas jeb, vienkāršāk izsakoties, - precīzas atrašanās vietas noteikšanas sistēma. Tā sniedz precīzu informāciju par objekta atrašanās vietu dienu un nakti, visos laika apstākļos jebkurā vietā uz Zemeslodes.[1]

Patlaban pasaulē vienlaikus pastāv trīs GPS sistēmas - NAVSTAR (Navigation System with Timing And Ranging), GLONASS (Globālā Navigācijas Sistēma) un GALILEO. Latvijā tiek izmantota NAVSTAR GPS sistēma, kas turpmāk tiks plašāk apskatīta. To veido trīs savstarpēji saistīti posmi - satelītu segments, kontroles segments un lietotāja segments. Satelītu segments - sastāv no satelītu kopas, kas riņķo ap zemi. 1973. gadā ASV valdība militāriem nolūkiem uzsāka projektu ar mērķi radīt mākslīgos pavadoņus, lai līdz ar to palaišanu orbītā ap Zemi, izveidotu globāla mēroga novērošanas sistēmu – nodēvētu par StarFIX. 1978. gadā tika palaists orbītā (aptuveni 22350 km augstumā) pirmais šī tipa

pavadonis. Sistēmas izveide un pilnveidošana risinājās līdz 1994. gadam un tās pilnvērtīga izmantošana tika uzsākta 1995. gadā. Šodien šo pavadoņu skaits ir jau 28. No tiem pozicionējošo koordināšu noteikšanā tiek izmantota 24 OmniSTAR pavadoņu kopa, kas raida L joslas frekvencēs (L1 1575,42 MHZ; L2 1227,60 MHZ) un ir paredzēta Global Position System (GPS) nodrošināšanai. Civiliem nolūkiem šo signālu sāka lietot ASV kopš 1997. gada. Sistēmas darbību nodrošina 21 aktīvais satelīts un trīs aktīvās rezerves satelīti, kas riņķo aptuveni 20 000 kilometru augstumā. Satelīti izvietoti sešās orbītās un katrs satelīts apriņķo Zemi divas reizes dienā (ik pa 12 stundām). Tādējādi no jebkuras vietas jebkurā laikā ir redzami 4 līdz 8 satelīti. Kontroles segments – sastāv no sakaru, komunikāciju, datu uzkrāšanas, integrācijas, analīzes un kontroles iekārtām. Tās tiek izmantotas, lai novērotu, uzturētu un administrētu GPS satelītus un sistēmu. Piecas sakaru stacijas izvietotas uz Zemes ar galveno kontroles staciju Kolorādo Springsā. Galvenajā kontroles stacijā tiek uzkrāti dati par katru satelītu, tā stāvokli un statusu, kas tiek saņemti no pārējām kontroles stacijām u.c. avotiem. Galvenā kontroles stacija analizē informāciju un nosūta navigācijas, laika un citu informāciju uz katru satelītu. Galvenā kontroles stacija veic arī satelītu kursa koriģēšanu, to uzturēšanu un apkalpošanu. Lietotāju segments – sastāv no individuālu lietotāju grupas, kurā katram lietotājam ir viens vai vairāki GPS uztvērēji, kas veic satelītu raidīto signālu uztveršanu un pārvērš tos triju dimensiju koordinātēs. GPS signālu uztvērēji tiek ražoti kā patstāvīgi aparāti (stacionāri vai pārnēsājami) un kā PC (personālajam datoram), borta datoram un citām ierīcēm pieslēdzamas plates. GPS satelīti augu diennakti ļauj noteikt jebkura zemeslodes punkta koordinātes reālā laika režīmā. Sistēmai kopš tās izveidošanas līdz pat šim laikam ir nosaukums NAVSTAR, bet apzīmējums GPS radās tad, kad to sāka izmantot arī civiliem mērķiem. OmniSTAR L-joslas signāls ir brīvi pieejams visā pasaulē, izņemot Antarktiku. Lai izmantotu GPS signālu, tā lietotājam ir nepieciešams attiecīgs signāla uztvērējs, kā arī dators ar atbilstošu programmatūras nodrošinājumu. Signālu uztvērējā ir uztveršanas modulis un mazgabarīta 7 antena ar pastiprinātāju. GPS ierīces parasti ir aprīkotas ar 12 kanāliem, kas ļauj vienlaicīgi uztvert

praktiski visus uztveršanas zonā esošos pavadoņus. Jo no vairāk satelītiem uztverami signāli, jo precīzāk nosakāmas vietas koordinātas. Vidēji ir uztverami septiņu vai astoņu satelītu signāli. Civilā GPS nodrošina ticamību līdz 99% ar precizitāti līdz 25 m.

GPS sistēma patlaban tiek lietota visā pasaulē kā militārajā, tā arī civilajā sfērā. Ar tās

palīdzību tiek kontrolēti militārie procesi, vadīta ieroču darbība, koordinēti pārvadājumi, kuģu, laivu un automašīnu kustība, meklēti nolaupītie transportlīdzekļi, novērota dzīvnieku migrācija, kontrolēti kosmosa aparāti, veikta zemes virsmas precīza kartēšana u.c. To arvien plašāk izmanto arī lauksaimniecībā precīzākai un efektīvākai saimniekošanai.

GPS pozicionēšana ir balstīta uz katra satelīta izplatītajiem radiosignāliem 10.23 GHz

pamat frekvencē. Tie izplata signālus arī citās frekvencēs, kas tiek atvasinātas no pamat frekvences. GPS uztvērēja trīsdimensiju (garuma, platuma un augstuma) koordinātu noteikšana notiek, izskaitļojot attālumu no signāla uztveršanas vietas līdz vairākiem satelītiem. Nosakot to savstarpējo izvietojumu, uztvērējierīce pēc ģeometrijas metodēm izskaitļo savas koordinātes. Teorētiski, lai noteiktu savu atrašanās vietu plaknē, pietiek ar trim satelītiem, bet praktiski, lai atrastu arī vietas augstumu, kā arī rēķinoties ar iespējamām mērījumu precizitātes kļūmēm, vajadzīgi vismaz četri.

# Transporta datordiagnostika

## Transporta diagnostikas OBD II raksturojums

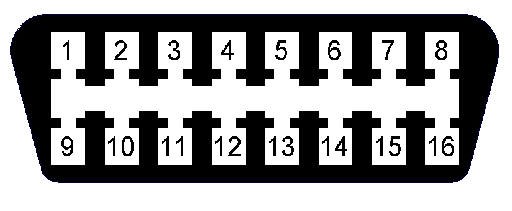
Mūsdienās daudzas automašīnas un kravas automašīnas ir aprīkotas ar pašdiagnosticējošām auto sistēmām. 1970. un 1980. gadu sākumā, ražotāji sāka izmantot elektroniskos motora vadības sistēmas un dzinēja diagnostikas tehnoloģijas. Iemesls tam bija stingrāku EPA (Vides aizsardzības aģentūra - Vides aizsardzības aģentūra, kas atrodas Amerikas Savienotajās Valstīs) prasību ieviešana, saistībā ar dažādām nevēlamām izdegušo gāžu emisijas sastāvdaļām atmosfērā. Laika gaitā, OBD (on board diagnostics) sistēma kļuvusi par sarežģītu sistēmu. OBD-II - jauns standarts izstrādāts 1990. gadu vidū, nodrošina pilnu kontroli pār auto dzinēju, kā arī ļauj novērot dažādas citas auto sastāvdaļas un papildu auto agregātmezglus ierīces un diagnosticēt šo mezglu pareizu darbību. OBD-II standarta izstrāde prasības un rekomendācijas tiek veikts piedaloties CARB (California Air Resourcer Board -Kalifornijas Gaisa resursu padome) un SAE (Society of Automotive Engineers – Automotīvo inženieru sabiedrība). Standarts OBD-II nodrošina daudz precīzāku kontroli pār dzinēju, transmisiju, katalizatoru, u.c. agregātiem. Piekļūstot borta datoram, sistēmas informāciju ieguvi var veikt ne tikai izmantojot specializētus skenerus, bet arī izmantojot universālus skenerus. Kopš 1996. gada visas pārdotās tērauda automašīnas ASV robežā atbilst OBD-II standartam.

Eiropā, līdzīgi standarti tradicionāli tiek pieņemti ar nelielu kavēšanos attiecībā uz Amerikas Savienotajām Valstīm. Līdzīgi noteikumi EOBD (European On Board Diagnostic) stājās spēkā 2000. gada 1. janvārī. Ar EOBD un OBD-II diagnostikas procesu elektronisko sistēmu vienotiem standartiem, tagad var tikt izmantots viens un tas pats skeneris, visām marku automašīnām bez adapteru izmantošanas. OBD-II sistēma ir izstrādāta, lai uzraudzītu transportlīdzekļa funkcionālo sistēmas un komponentes, kas ietekmē emisijas (izplūdes) kvalitāti iekaitot degvielas sistēmas, aizdedzes sistēmas, EGR, benzīna tvaiku uztveršanas sistēmas, skābekļa sensorus, sildītājus, katalizatorus, katalizatoru sildītājus un otrreizējā gaisa iesūkšanas sistēmas. Gaisa maisījums, kas nepieciešams transporta darbībai, kā arī transporta izmešu rādījumi tiek atjaunoti patstāvīgi, citas transportlīdzekļa sistēmas un to sastāvdaļas tiek pārbaudītas 1 reizi brauciena laikā (Drive Cycle).

Kāda agregāta kļūdas atrašanas gadījumā OBD-II saglabā kļūdas kodu elektroniskajā vadības bloka atmiņā un signalizē ar kļūdas indikatora palīdzību (MIL - nepareizas darbības indikators, kas apzīmējas ar „Check Engine” vai vienkārši „Check”). Tādejādi, izmantojot OBD-II skeneri un atbilstošu programmatūru var nolasīt kļūdas un ātri atrast transportlīdzekļa bojājuma cēloni. Papildus, kļūdu kodu nolasīšanai, programma ļauj izdzēst kļūdas, apskatīt fiksētos parametrus (freeze frame data), kontrolēt degvielas sistēmas parametrus, kontrolēt skābekļa sensoru parametrus, pārskatīt un uzraudzīt darbību skābekļa sensoru, novērot sistēmas parametrus reālajā laikā (datu plūsmas), apskatīt pašdiagnostikas pārbaužu rezultātus, kā arī nolasīt transportlīdzekļa identifikācijas datus.

## OBD-II datu pārraides iespējas.

OBD-II standarts izmanto piecus dažādus datu apmaiņas protokolus: ISO 9141, ISO 14230 (otrais nosaukums - KWP2000), PWM, VPW и CAN. Katram protokolam ir vairāki interpretējumi, kuri galvenokārt atšķiras ar datu apmaiņas ātrumu un citām īpašībām. Galvenā no īpašībām pēc kuras var spriest vai transportlīdzeklis atbalsta OBD-II funkcionalitāti ir 16 kontaktu trapecveidīga spraudņa DLC (Diagnostic Link Connector) esamība transportlīdzeklī. Lielākajā daļā automobiļu šis spraudnis atrodas automašīnas salona iekšpusē zem galvenā rīku paneļa, no vadītāja puses. Tas var būt gan atvērts, gan arī aizvērts ar viegli noņemamu plastmasas vāku. Lai novērtētu dažādu skeneru skenēšanas iespējas priekš katra konkrēta transportlīdzekļa, ir nepieciešams noteikt transportlīdzekļa skenēšanas sistēmas servisa protokolu (ja transportlīdzeklis vispār atbalsta OBD-II funkcionalitāti). Priekš tā ir nepieciešams aplūkot diagnosticēšanas spraudni un noteikt izeju skaitu tajā. Parasti ir aktīvas tikai kāda daļā no visām izejām, jo katrs protokols izmanto sev nepieciešamās izejas.



.. att. **OBD-II diagnosticēšanas spraudnis**

OBD-II diagnostikas spraudņa kontaktu nozīme:

02 - J1850Bus +

04 - Šasijas iezemējums;

05 - Signāla iezemējums;

06 - CAN High (J-2284);

07 - ISO 9141-2 K-Line;

10 - J1850 Bus-;

14 - CAN Low (J-2284);

15 - ISO9141-2 L-Line;

16 - Akumulātora spriegums.

Pēc izvadkanālu esamības var droši spriest par transportlīdzeklī izmantojamo datu apmaiņas protokolu:

- protokols ISO-9141-2 izmanto 4, 5, 7, 15, 16 izejas;

- protokols SAE J1850 VPW (Variable Pulse Width Modulation) izmanto 2, 4, 5, 16 izejas;

- protokols SAE J1850 PWM (Pulse Width Modulation) izmanto 2,4,5,10,16 izejas;

Lielākais transportlīdzekļu klāsts izmanto ISO tipa protokolus. Šobrīd eksistē plašs, nedārgu skeneru klāsts, kas padara transporta diagnostikas iespējas pieejamas gandrīz katram transportlīdzekļa īpašniekam, tādejādi ļaujot tam savlaicīgi pamanīt radušos kļūmi un, iespējams, arī neitralizēt to paša spēkiem. Skeneri ir iespējams savienot ar jebkuru pārnēsājamu mobilo ierīci izmantojot USB datu pārraides vadu vai arī „Bluetooth” tehnoloģiju.

## ELM372 OBD-II datordiagnostikas skeneris