|  |  |
| --- | --- |
| 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](#_Toc417241939)

[1. Transporta izsekošanas sistēmas 9](#_Toc417241940)

[1.1. Transporta izsekošanas sistēmu raksturojums 9](#_Toc417241941)

[1.2. Transporta izsekošanas sistēmu iespējas 9](#_Toc417241942)

[1.3. GPS tehnoloģiju efektivitātes novērtējums 10](#_Toc417241943)

[1.4. Globālās pozicionēšanas sistēma 11](#_Toc417241944)

[1.5. Globālās pozicionēšanas sistēmu uztvērēji „Android” ierīcēs 13](#_Toc417241945)

[1.6. Darbs ar globālās pozicionēšanas sistēmu uztvērējiem „Android” operētājsistēmas vidē. 14](#_Toc417241946)

[2. Transporta datordiagnostika 16](#_Toc417241947)

[2.1. Transporta diagnostikas OBD II standarta raksturojums 16](#_Toc417241948)

[2.2. OBD-II datu pārraides iespējas. 17](#_Toc417241949)

[2.3. ELM372 OBD-II datordiagnostikas skeneris 18](#_Toc417241950)

[2.4. OBD-II komandas 19](#_Toc417241951)

[2.5. Darbs ar ELM327 diagnostikas skeneri „Android” operētājsistēmas vidē. 20](#_Toc417241952)

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.[1] 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, transportlīdzeklis pamet šo noteikto darba zonu, kontroles sistēmas lietotājam nekavējoties tiks paziņots par notikumu.[2]

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.[3]

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. 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. 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.

## 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;

Pavadoņu lietošanu transporta 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.

## 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 dienā un naktī, visos laika apstākļos jebkurā vietā uz Zemeslodes.

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 Globālās Pozicionēšanas Sistēmas (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 3 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.

## Globālās pozicionēšanas sistēmu uztvērēji „Android” ierīcēs

Mūsdienās, aizvien izplatītākas, kļūst mobilās ierīces, kas darbojas „Android” operētājsistēmas vidē. Gandrīz katrā mobilās ierīces modelī, kura tiek ražota sākot no 2011. gada, ir iebūvēts globālas pozicionēšanas modulis. Iebūvējamie modeļi, galvenokārt, atšķiras savā starpā ar elektroenerģijas patēriņu un atrašanās vietas noteikšanas precizitāti. Jaunākie globālas pozicionēšanas modeļi var noteikt objekta atrašanās vietu ar precizitāti līdz 3 metriem.

Dēļ tā, ka mobilās ierīces ir paredzētas tam, lai tās spētu darboties pēc iespējas ilgāk bez uzlādes no papildus enerģijas avota, ražotāji cenšas samazināt globālās pozicionēšanas moduļa darbībai nepieciešamo enerģijas daudzumu, kas savukārt noved pie signāla pavājināšanos. Vājš signāls, palielina mērījumu kļūdu, tādejādi padarot moduļa rādījumus neprecīzus. It īpaši, vājš signāls rada lielas problēmas pilsētas apstākļos, jo vājam signālam ir salīdzinoši grūti tikt cauri ēku jumtiem, kā arī pilsētas parasti ir piesārņotas ar daudz un dažādiem elektromagnētiskajiem signāliem.

## Darbs ar globālās pozicionēšanas sistēmu uztvērējiem „Android” operētājsistēmas vidē.

Lai varētu sekmīgi darboties un programmēt „Android” aplikācijas, ir jāizprot „Java programmēšanas valodu”. Darbs ar globālās pozicionēšanas sistēmas moduli „Android” operētājsistēmas vidē, atšķiras no darba ar citiem moduļiem. Priekš darba ar GPS moduli, „Android" vidē ir paredzēta speciāla pakete „Android.Location”, kas satur sevī tādas klases kā „Location”, „LocationListener” un „LocationManager”. Galvenā šīs paketes specifika ir tāda, ka tā spēj nodrošināt mērķa pozicionēšanu, ne tikai ar GPS uztvērēja palīdzību, bet arī citādākos veidos, piemēram, noteikt atrašanās vietu izmantojot IP rādījumus. Šajā darbā, darba autors apskatīs tikai paketes piedāvātās funkcionālās iespējas, kas ir tieši saistītas ar globālās pozicionēšanas sistēmas moduli.

GPS uztvērējs var tikt ieslēgts un atslēgts ar lietotāja palīdzību. Lai sekotu šīm statusa pārmaiņām interfeisā ir ieviestas funkcijas „onProviderEnabled()” un „onProviderDisabled()”. Turklāt gadījumā, ja GPS uztvērējs pārtrauks savu darbību kādas neparedzētas situācijas dēļ, piemēram, iebraucot tunelī, šim gadījumam var tikt izmantota „onStatusChange()” metode. Iepriekš apskatītās metodes ļauj aplikācijai operatīvi rīkoties, piemēram pārstāt nosūtīt ģeolokācijas datus uz serveri, līdz brīdim, kad GPS modulis atsāks savu darbību. „onLocationChanged()” metode ļauj apstrādāt pozīcijas maiņas notikumus. Izmantojot šo metodi, ir Iespējams nodrošināt datu pārraidi uz serveri tikai tajos gadījumos, ja tiek mainīta pozīcija.

„Location” klase, kas ir iekļauta „Android.Location” paketē, ļauj nolasīt ar globālās pozicionēšanas sensora palīdzību nolasītos datus. Metodes „getLongitude()” un „getLatitude()”, ļauj nolasīt atrašanās vietas garuma un platuma koordinātes. Metode „getAccuracy()” ļauj nolasīt noteiktās pozīcijas precizitāti, metros. „Android” operētājsistēmas uzturētāji apgalvo, ka precizitāte tiek noteikta kā 68% rādiusa ticamība. Tas nozīmē, ka, ja uzzīmēt apli, kura rādiuss ir vienāds ar precizitātes rādījumiem, un tas ir centrēts nolasītās koordinātes viduspunktā, tad pastāv 68% ticamība, ka reālās koordinātes punkts atrodas šajā aplī. Metode „getAltitude()” norāda augstumu virs WGS 84 references elipsoīda. Metode „getTime()” ļauj noteikt laiku koordinātes nolasīšanas momentā, UTC formātā. Metode „getSpeed()” ļauj noteikt pārvietošanās ātrumu, mērvienībā metri/sekundē. Šī metode aprēķina ātrumu, nosakot attālumu starp esošo koordinātes punktu un pirmspēdējo nolasīto koordinātes punktu un dalot to ar laika sprīdi starp mērījumiem. Šāda ātruma noteikšana nav pietiekami precīza, jo ātrums ir tieši atkarīgs no koordināšu precizitātes. Pat stāvot uz vietas, nolasīto koordināšu kļūdas dēļ ir iespējams iegūt pozitīvu ātrumu, kas ir lielāks par 0 metri/sekundē. Darba autors uzskata, ka labākais variants, kā rīkoties šādā situācijā, ir nolasīt rādītājus no transportlīdzekļa borta datora. Šī iespēja tiks plašāk apskatīta nākamajā nodaļā.

# Transporta datordiagnostika

Šajā nodaļā īsumā tiks aprakstītas transportlīdzekļu diagnostikas iespējas, kā arī tiks veikta ELM327 funkcionālo iespēju analīze.

## Transporta diagnostikas OBD II standarta raksturojums

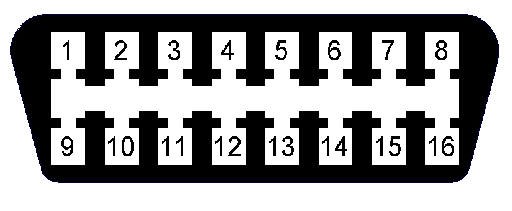
Mūsdienās daudzas automašīnas un kravas automašīnas ir aprīkotas ar pašdiagnosticējošām auto sistēmām. 1970. un 1980. gadu sākumā, ražotāji sāka izmantot elektroniskos motora vadības sistēmas un dzinēja diagnostikas tehnoloģijas. Iemesls tam bija stingrāku EPA (Vides aizsardzības aģentūra - Vides aizsardzības 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

OBD-2 skeneri, kuri tiek veidoti uz ELM327 mikrokontroliera pamata, ir ļoti plaši izplatīti un labi zināmi ārvalstu lietotājiem, un ir, ieguvuši savu reputāciju, pateicoties savai drošībai, un universālajām spējām. Pateicoties šīm divām īpašībām lielāka daļa diagnostikas lietojumprogrammatūru ražotāji pasaulē pielāgo savas lietojumprogrammatūras darbam tieši ar šī veida skeneriem. Pašlaik, internetā ir izvietots ļoti plašs datordiagnostikas lietojumprogrammatūru klāsts, kas atšķiras ar piedāvāto funkcionalitāti, darba platformas prasībām, programmēšanas valodas atbalstu. To vidū ir gan komerciālie produkti, gan arī bezmaksas aplikācijas.

Galvenās ELM327 mikrokontroliera piedāvātās diagnosticēšanas iespējas ir :

* Transportlīdzekļa kļūdu (DTC) nolasīšana
* Transportlīdzekļa kļūdu (DTC) dzēšana
* Tekošo degvielas sistēmas darbības parametru izvade
* Tekošo kustības sistēmas darbības parametru izvade

Piedāvātās diagnosticēšanas iespējas ir atkarīgas arī no izmantojamās datu apstrādes programmatūras. Ne visas datu apstrādes programmatūras nodrošina pilnu skenera potenciālu izmantošanu. Ir vērts minēt, ka arī transportlīdzekļi, ne vienmēr spēj nodrošināt saskarni ar visām skenera diagnostikas iespējām.



.. att.**ELM327 diagnostikas skeneris**

ELM327 skeneri atšķiras arī ar datu izvades interfeisu. Ir dažādas skeneru modifikācijas, bet absolūti liekākā daļa no tām visām izvada datus tikai 3 dažādos veidos: izmantojot USB, „Bluetooth”, vai Wi-Fi tehnoloģiju. Šajā darbā tiks izmantots skeneris ar „Bluetooth” tipa datu pārraides interfeisu, kas ir ērtākais veids kā nodot datus portatīvai sistēmai. Šāda skenera izmantošanai ir vairākas pozitīvas iezīmes. Viena no šīm iezīmēm ir tāda, ka šāda veida skeneri ir salīdzinoši lēti. ELM327 čipus ar nepieciešamo programmnodrošinājumu ražo tikai viens uzņēmums pasaulē, bet brīvajā tirgū ir iespējams atrast ļoti daudzus šī skenera pakaļdarinājumus, kuri kvalitātes un funkcionalitātes ziņā, neatpaliek no oriģinālā skenera. Kā otro, no visām pozitīvajām iezīmēm, šī darba autors vēlētos minēt skenera ierīces praktiskumu. Nav nepieciešams veikt tehnoloģiski sarežģītas transportlīdzekļa pārbūves un uzlabojumus. Lai sistēma sāktu darboties, tā vienkārši ir jāiesprauž OBD-II diagnostikas spraudnī un jāsavieno to ar datu apstrādes ierīci.

## OBD-II komandas

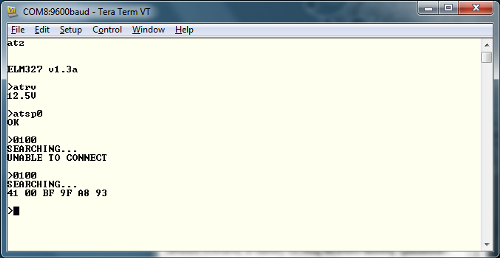
OBD komandas tiek veidotas no heksadecimāliem kodiem, kas tiek rakstīti, izmantojot ASCII rakstzīmes. Parasti šīs komandas sastāv no 2 vai vairākiem heksadecimālo skaitļu pāriem, taču ir dažas komandas, kas prasa tikai vienu heksadecimālo pāri.

Pirmais skaitļu pāris OBD komandā norāda OBD režīmu, kas jālieto. Visi nākošie heksadecimālo skaitļu pāri norāda parametra ID (PID), kas tiks nolasīts no noteiktā režīmā. Pastāv 10 dažādi OBD režīmi bet, lietojot skenerus, ir jāsaprot, ka ne visi transportlīdzekļi atbalsta visus 10 režīmus. Pirms testu veikšanas ir rūpīgi jāpārbauda konkrētā transportlīdzekļa protokols, lai redzētu, kuri OBD režīmi un parametri tiek atbalstīti.

|  |  |
| --- | --- |
| Režīma numurs | Režīma apraksts |
| 01 | Pašreizējā informācija |
| 02 | Fiksētie transportlīdzekļa parametri |
| 03 | Kļūdu kodu diagnostika |
| 04 | Kļūdu kodu dzēšana |
| 05 | Skābekļa sensoru tests |
| 06 | Aizturēto kļūdu kodu diagnostika |
| 07 | Aizturēto kļūdu kodu diagnostika |
| 08 | Speciālais kontroles režīms |
| 09 | Transportlīdzekļa informācijas pieprasījums |
| 0A | Pastāvīgo kļūdu pieprasījums |

Daudzas no automašīnu ražošanas kompānijām pievieno savus PID kodus, un radītājus, kurus var nolasīt. Tāpēc, situācijā, kad skeneris tiek pielietots kādai konkrētai transportlīdzekļa markai, ir vērts apskatīt un izanalizēt konkrētā transportlīdzekļa piedāvātas OBD funkcijas. Kā arī ir vērts pieminēt to, ka ne katrs OBD-II skeneris spēj nolasīt un apstrādāt visus iespējamos OBD parametrus.

Iespējams viens no svarīgākajiem PID kodiem ir 00. Šis kods darbojas absolūti visos transportlīdzekļos, kuri atbalsta OBD-II. Ar šī koda palīdzību ir iespējams iegūt sarakstu ar visām šajā transportlīdzeklī atbalstāmajām PID komandām. Lai saņemtu šo sarakstu, skenerim ir jānosūta PID kods ar vērtību „0100”. Burtiski, tulkojot šo komandu, mēs iegūstam vaicājumu „režīmā 01, kuras komandas tiek atbalstītas”. Šādā veidā ir iespējams pārbaudīt pieejamās komandas katrā no režīmiem.



2.3.att.**OBD komandas pieprasījuma un atbildes piemērs**

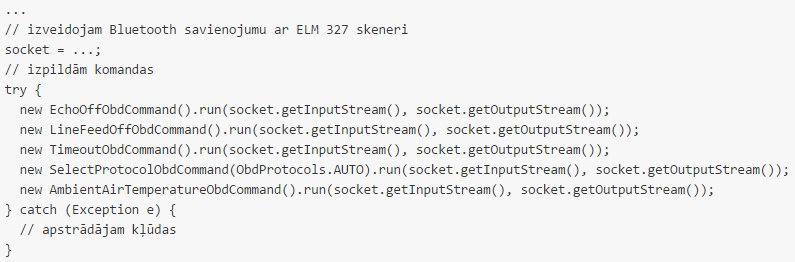
Visām OBD komandu izpildes atbildēm pastāv vienota struktūra. Pirmais atbildes baits (kā redzams piemērā 2.3 attēlā - 0x41) norāda režīmu, kurā komanda tika izpildīta. Tādā veidā transportlīdzekļa borta dators sūta atbildi 0x40 + 0x41 formā. Otrais bits norāda to, kāda komanda tika pieprasīta, tātad kā parādīts 2.3. attēla piemērā – 0x00. Visi nākamie baiti - 0xBF, 0x9F, 0xA8 un 0x93, respektīvi, ir pieprasītās komandas atbilde. Aprakstītajā piemērā tas ir saraksts ar atbalstāmajām transportlīdzekļa komandām, konkrētajā transportlīdzeklī.

Otra visbiežāk pielietojamā komanda ir dzinēju apgriezienu skaita sekundē nolasīšana – „010C”. Visas atbildes tiek sniegtas heksadecimālā formātā.

## Darbs ar ELM327 diagnostikas skeneri „Android” operētājsistēmas vidē.

Viens no izplatītākajiem veidiem, kā savienot ELM 327 diagnostikas skeneri ar „Android” mobilo ierīci ir savienojot tās savā starpā caur „Bluetooth” sensoriem. Šāda veida savienojums, padara šo ierīču lietošanu ērtāku, jo darba telpa netiek norobežota ar citiem savienojuma elementiem, kā pieņemsim vads, kas var radīt diskomfortu, braucot pie stūres.

„Android” aplikācijas izstrādes laikā tiks izmantota „OBD-Java-Api” bibliotāka, kas ir izstrādāta Java valodā. Šī bibliotēka atbild par PID kodu pieprasījumu sūtīšanu un saņemtās atbildes apstrādi. Pateicoties šai bibliotēkai, lai saņemtu informāciju no transportlīdzekļa borta datora, ir nepieciešams palaist atbilstošas informācijas komandu, kas nolasīs un apstrādās atbildi, un atgriezīs atpakaļ atbildi. Lai bibliotēka darbotos, programmētājam ir jāparūpējas par to, lai ierīce tiktu savienota ar skeneri, pateicoties „Bluetooth” portiem.



. att. **„OBD-Java-API” komandu piemērs**

2.3 attēlā tika parādīts neliels bibliotēkas darbības fragments. EchoOffObdCommand un LineFeedOffObdCommand klases atslēdz „atbalss” funkciju. TimeoutObdCommand uzstāda atbildes gaidīšanas laiku. Ja atbilde netiek sniega uzstādītajā laikā, tad bibliotēka atsūta „NO\_DATA” ziņojumu. SelectProtocolObdCommand uzstāda savienojuma protokolu. OBDProtocols.AUTO parametrs ļauj bibliotēkai noteikt savienojuma parametru automātiski.