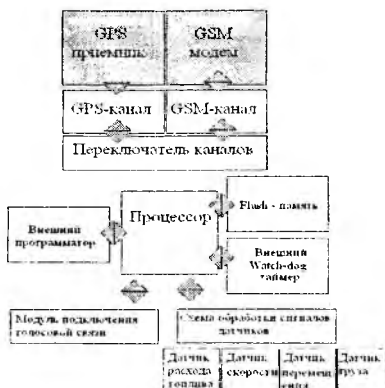


GPS-КОНТРОЛЛЕР СИСТЕМЫ СЛЕЖЕНИЯ ЗА АВТОТРАНСПОРТОМ

Магистрант Кудасов Ю.В.,
зав. каф. «ИИТТ», доктор физ.-мат. наук, профессор И.Е. Зуйков
Белорусский национальный технический университет

Проект представляет собой устройство системы GPS-мониторинга подвижных объектов. GPS-контроллер основан на 12-канальном GPS-приемнике, который позволяет принимать координаты местоположения со спутников NASA для определения координат объектов с погрешностью до 5 метров и передачи их в центр управления.

Контроллер поддерживает подключение датчиков грузов, расхода топлива, скорости, перемещения, зажигания для полного контроля за состоянием автомобиля, возможность подключения приборов голосовой связи с диспетчером и системы сигнализации автомобиля. Структурная схема контроллера показана на рисунке.



Контроллер позволяет работать в режиме реального времени и автономно. Связь с центром управления реализуется при использовании стандартов GSM/GPRS. Для работы в автономном режиме имеется встроенная память на 100 000 координат и источник автономного питания. Устройство программируется на различные виды датчиков.

Основные особенности контроллера:

- возможность работы в режиме реального времени;
- настройка подключения специализированных датчиков;
- хранение 100 тыс. событий в памяти контроллера;
- оповещение о несоответствии местоположения автомобиля заданному пути следования.