



EVO4S Logger

GUIA DE USUARIO

AiMTECHSrl.
Via Cavalcanti, 8
20063 Cernusco S / N (MI) Italia



www.aim-sportline.com



Feito na Itália

04	1. INTRODUÇÃO
06	2. O QUE ESTÁ NO KIT
08	3. LAYOUT
10	4. LED RGB
11	5. CONEXÃO ECU
12	6. RPM
14	7. VELOCIDADE
15	8. ENTRADAS ANALÓGICAS
16	9. SAÍDA DIGITAL
18	10. SOFTWARE RACE STUDIO 3
19	10.1 CONFIGURAÇÃO
20	10.1.1 CONFIGURAÇÃO DOS CANAIS
22	10.1.2 CONFIGURAÇÃO DO FLUXO DE ECU
23	10.1.3 PODE RESISTIR A CONFIGURAÇÃO
24	10.1.4 CANAIS MATEMÁTICOS
25	10.1.5 PARÂMETROS
26	10.1.6 SINAIS DE SAÍDA
27	10.1.7 PODE SAIR
28	10.2 MODIFICAR OU EXCLUIR UMA CONFIGURAÇÃO EXISTENTE
29	10.3 CONECTE SEU EVO4S A UM PC
29	10.3.1 TRSMISSÃO DE CONFIGURAÇÃO
30	10.3.2 VISUALIZAÇÃO ON LINE E CALIBRAÇÃO
31	10.3.3 DOWNLOAD DE DADOS
32	11 GESTÃO DE GPS E TRACK
32	11.1 RECURSO DE TRACKS
34	11.2 COLEÇÕES DE FAIXAS
36	11.3 COMO MODIFICAR OS DADOS DA TRACK NA BASE DE DADOS DO PC
37	12 EXPANSÕES
38	13 EVO4S PINOUT
40	14 DESENHOS TÉCNICOS

EVO4S Logger

Obrigado.

Estimado cliente,

Primeiramente, gostaríamos de agradecer-lhe por escolher o registrador EVO4S como a ferramenta para melhorar a configuração de sua embarcação de corrida e desempenho na pista.

O EVO4S é um registrador expansível de nova geração com alta capacidade de amostragem, registrando dados de uma variedade de sensores e fontes.

Por favor, antes de se aprofundar em seu novo sistema de dados, tenha em mente que estamos trabalhando constantemente para melhorar nosso software e firmware.

Portanto, certifique-se de verificar nosso site periodicamente para quaisquer atualizações.

www.aim-sportline.com



O que é EVO4S?

EVO4S é a evolução do já conhecido EVO4: mesma lógica de conexão, um conector por canal, mas com um interno totalmente redesenhado
quadro eletrônico, totalmente compatível com a última geração de AiM dash / logger e pronto para o novo software RaceStudio 3.

Quais dados ele gerencia?

Os dados vêm de uma ampla gama de fontes, incluindo a ECU do veículo, os acelerômetros e giros internos, o módulo GPS incluído no kit, as entradas analógicas / digitais, as expansões externas, bem como os canais matemáticos predefinidos.

Existe uma saída digital?

Sim, o EVO4S possui uma saída digital que você pode configurar livremente.

São dados EVO4S compatível com o antigo Dados MXL / EVO4?

Sim, o MXL costumava produzir dados no formato DRK. O EVO4S oferece um gerenciamento de dados aprimorado e produz o formato XRK que apenas o Race Studio 3 pode ler.

No entanto, os últimos lançamentos de O Race Studio 2 pode detectar arquivos XRK e transformá-los em arquivos de formato DRK antigos compatíveis com arquivos MXL1 e EVO4.

Qual é a diferença entre o formato DRK antigo e o novoXRK?

XRK, aproveitando a tecnologia GPS, associa absolutamente tempo e posição GPS para cada dado com a precisão de 1 milissegundo.

Desta forma, é possível comparar melhor as diferentes voltas e testes.

Como faço para baixar os dados do meu EVO4S?

EVO4S armazena dados em sua memória de 4 GB. O procedimento de download pode ser executado facilmente conectando o logger ao PC.

o que sobre RaceStudio3?

RaceStudio3 é o novo software para gerenciamento de configuração, dados download e análise de dados para todos os futuros sistemas AiM.

Vai substituir o RaceStudio2, que nos acompanha há quase 15 anos.

Baseado em uma arquitetura totalmente nova e muito mais flexível, é um trabalho em andamento; alguns recursos ainda precisam ser desenvolvidos, portanto, eles são compartilhados com o Race Studio 2.

Vamos atualizá-lo com frequência, então, por favor, não se esqueça de verificar nosso site em www.aim-sportline.com.



2. O que está no kit

O kit EVO4S inclui:

Logger EVO4S



Arnês

Kit 1

Alimentação, CAN, Dig.Out., USB

Kit 2

Alimentação, OBD (CAN + K), Dig.Out, USB

Opcional

RS232, RPM + Dig.Out., CAN + Power



Módulo GPS08



Programas



EVO4S Logger

RAPIDEZ BALIZA ECU EXP GPS USB



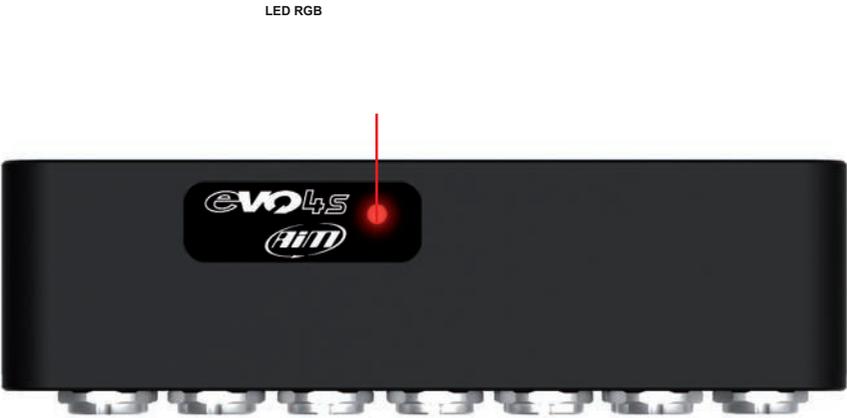
LED RGB

CORPO DE ALUMINIO



4. Led RGB

O led mostra o status do registrador conforme a tabela a seguir:



LOGGER STATUS

- Fazendo firmeza
- Logger com erro
- Gravação
- Status ocioso (EVO4S sem gravação)

COR LED

- Azul
- Vermelho
- Ciano
- Verde

PISCANDO

- Rapidamente
- Lentamente
- Ainda
- Ainda

5. Conexão ECU e resistores CAN

EVO4S pode adquirir dados da ECU de seu veículo. A lista dos protocolos de ECU disponíveis está publicada em nosso site:

[www.aim-sportline.com/download area](http://www.aim-sportline.com/download_area),
conexões ECUS.

Esta lista inclui aproximadamente 500 protocolos diferentes e é constantemente atualizada com novos protocolos e atualizações publicadas todas as semanas.

Quando possível, os documentos explicando como configurar sua ECU para garantir compatibilidade entre o fluxo de dados transmitido também está disponível.

Do ponto de vista do hardware, o EVO4S é compatível com todas as conexões disponíveis atualmente: CAN, RS232 ou K line.

As etapas para gerenciar os dados provenientes da ECU são as seguintes:

1. Determine qual conexão de hardware está disponível para sua ECU
2. Leia a documentação sobre sua ECU em www.aim-sportline.co e identifique o nome do driver de software a ser especificado
3. Usando RaceStudio3, configure EVO4S definindo seu driver ECU com o menu mostrado aqui abaixo, que aparece quando você cria uma nova configuração.

A ECU deve ser definida ao configurar seu EVO4S com software de configuração RS3.

As etapas são explicadas na seção 10.1.2



Resistores CAN

O EVO4S possui um resistor de finalização de 120 Ohm na linha CAN cujo status por padrão é habilitado.

6. RPM

EVO4S pode receber o sinal RPM de três fontes diferentes:

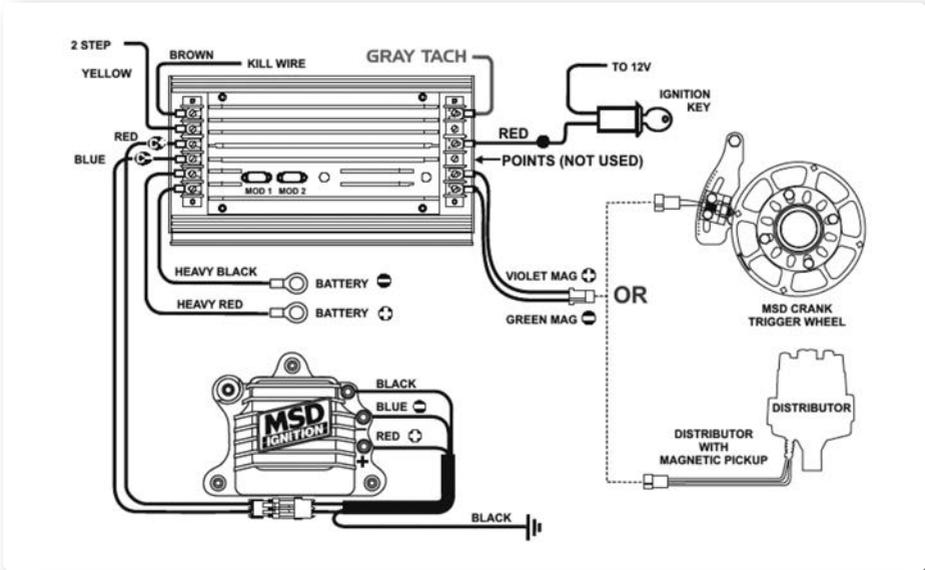
- 1. Sinal da ECU
- 2. Sinal através de um sinal de onda quadrada (8 a 50 V)
- 3. Sinal de baixa tensão (de 150 a 400 V) da bobina

6,1 RPM de ECU

Para obter o RPM da ECU, configure seu EVO4S e habilite o canal RPM conforme explicado na seção 10.1. RPM é um dos muitos dados que fluem de sua ECU para o EVO4S.

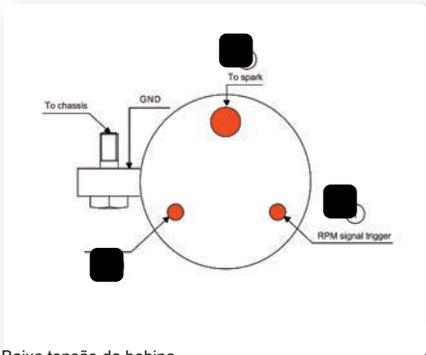
6,2 RPM via um sinal de 5-50V SquareWave ou bobina (150-400V)

Caso seu motor não seja gerenciado por nenhuma ECU, o EVO4S pode ler o sinal da baixa tensão da bobina (cujo pico pode ser de 150 a 400 V) ou de uma possível onda quadrada (o pico pode ser de 5 a 50 V). O alfinete identificado como "RPM" relatado no apêndice "Pinagem" recebe o sinal.



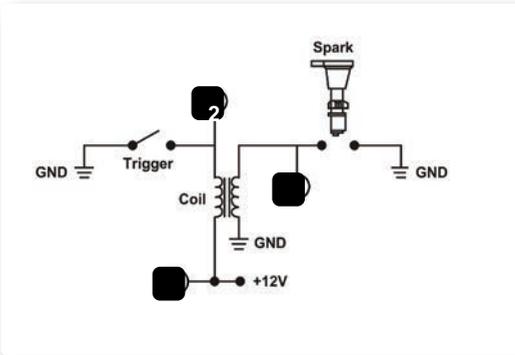
A imagem mostra um exemplo de fiação para o sistema de ignição.

A saída, rotulada "GREYTACH" fornece uma saída de 5-50 V que pode ser adquirida diretamente do EVO4S. Se a saída não estiver disponível no sistema de ignição, o sistema deve ser conectado à baixa tensão da bobina, conforme mostrado no esquema a seguir.



- Ponto 1: Baixa tensão da bobina
- Ponto 2: Conectado à vela de ignição
- Ponto 3: Conectado ao + 12V do bateria

Após conectar o RPMsignal, use o software RaceStudio3 para habilitar o RPMchannel, conforme explicado na seção 10.1.1



7. Velocidade

O EVO4S pode receber o sinal de velocidade de três fontes diferentes:

- da ECU
- do receptor GPS incluído no kit
- dos sensores thewheel (canais digitais)

Portanto, é possível para o EVO4S receber e armazenar diferentes valores de velocidade ao mesmo tempo; as ECUs mais potentes transmitem até quatro valores de velocidade das rodas.

7.1 Velocidade de leitura da ECU

Se sua ECU envia o valor da velocidade em seu fluxo de dados, é obviamente possível ler, registrar e mostrar esse valor.

Basta habilitá-lo usando o software RaceStudio3, conforme explicado na seção 10.1.1

7.2 Velocidade lida a partir do receptor GPS

O receptor GPS que você encontra no kit EVO4S está configurado de forma a obter o melhor desempenho em termos de reatividade e precisão.

Para obter a velocidade do GPS, você não precisa de nenhuma configuração.

Basta conectar o Módulo GPS ao seu EVO4S e após um período de configuração de alguns segundos, os dados serão recebidos e gravados automaticamente.

7.3 leitura de velocidade dos sensores da roda

O EVO4S tem duas entradas de velocidade das rodas: para conectar dois sensores de velocidade, use o cabo dividido adequado com número de peça V02549030.

O sensor digital X02SNVM00 detecta a presença de um dente metálico colocado a uma distância entre 0,5 e 2 mm.



Spd1	<input type="checkbox"/>	Speed1	Vehicle Spd
Spd2	<input type="checkbox"/>	Speed2	Vehicle Spd

Use o software RaceStudio3 para configurar o sistema.

Basta entrar no painel de configuração do programa e, após habilitar os canais de velocidade desejados, definir a circunferência da roda e o número de pulsos por rotação.

8. Entradas Analógicas

O EVO4S possui 5 entradas analógicas, gravadas até 1000 vezes por segundo cada.

Você pode conectar:

- Sinais de 0-5 volt
- potenciômetros ratiométricos
- sensores de pressão
- termorresistências
- Termopares tipo K

Use as seguintes etapas, usando o software RaceStudio3 conforme explicado na seção 10.1:

- conecte o sensor à entrada desejada
- habilite o canal na tabela de canais

- selecione o tipo de sensor adequado; sensores de muitos tipos diferentes são manipulados adequadamente
- defina a frequência de amostragem
- defina a unidade de medida.

ID	<input checked="" type="checkbox"/>	Name	Function	Sensor	Unit	Freq	Parameters
RPM	<input checked="" type="checkbox"/>	RPM	RPM	RPM Sensor	rpm	20 Hz	max: 16000; factor: 1;
Spd1	<input type="checkbox"/>	Speed1	Vehicle Spd	Speed Sensor	km/h 0.1	20 Hz	wheel: 1600; pulses: 1;
Spd2	<input type="checkbox"/>	Speed2	Vehicle Spd	Speed Sensor	km/h 0.1	20 Hz	wheel: 1600; pulses: 1;
Ch01	<input type="checkbox"/>	Channel01	Voltage UD	Generic 0-5 V	mv	20 Hz	
Ch02	<input type="checkbox"/>	Channel02	Voltage UD	Generic 0-5 V	mv	20 Hz	
Ch03	<input type="checkbox"/>	Channel03	Voltage UD	Generic 0-5 V	mv	20 Hz	
Ch04	<input type="checkbox"/>	Channel04	Voltage UD	Generic 0-5 V	mv	20 Hz	
Ch05	<input type="checkbox"/>	Channel05	Voltage UD	Generic 0-5 V	mv	20 Hz	
Acc1	<input checked="" type="checkbox"/>	InlineAcc	Inline Accel	AIM Internal Accelerometer	g 0.01	50 Hz	
Acc2	<input checked="" type="checkbox"/>	LateralAcc	Lateral Accel	AIM Internal Accelerometer	g 0.01	50 Hz	
Acc3	<input checked="" type="checkbox"/>	VerticalAcc	Vertical Accel	AIM Internal Accelerometer	g 0.01	50 Hz	
Gyr1	<input checked="" type="checkbox"/>	RollRate	Roll Rate	AIM Internal Gyro	deg/s 0.1	50 Hz	
Gyr2	<input checked="" type="checkbox"/>	PitchRate	Pitch Rate	AIM Internal Gyro	deg/s 0.1	50 Hz	
Gyr3	<input checked="" type="checkbox"/>	YawRate	Yaw Rate	AIM Internal Gyro	deg/s 0.1	50 Hz	
Spd	<input checked="" type="checkbox"/>	GPS Speed	Vehicle Spd	AIM GPS	km/h 0.1	10 Hz	
Od0	<input checked="" type="checkbox"/>	Odometer	Odometer Total	AIM ODO	km 0.1	1 Hz	

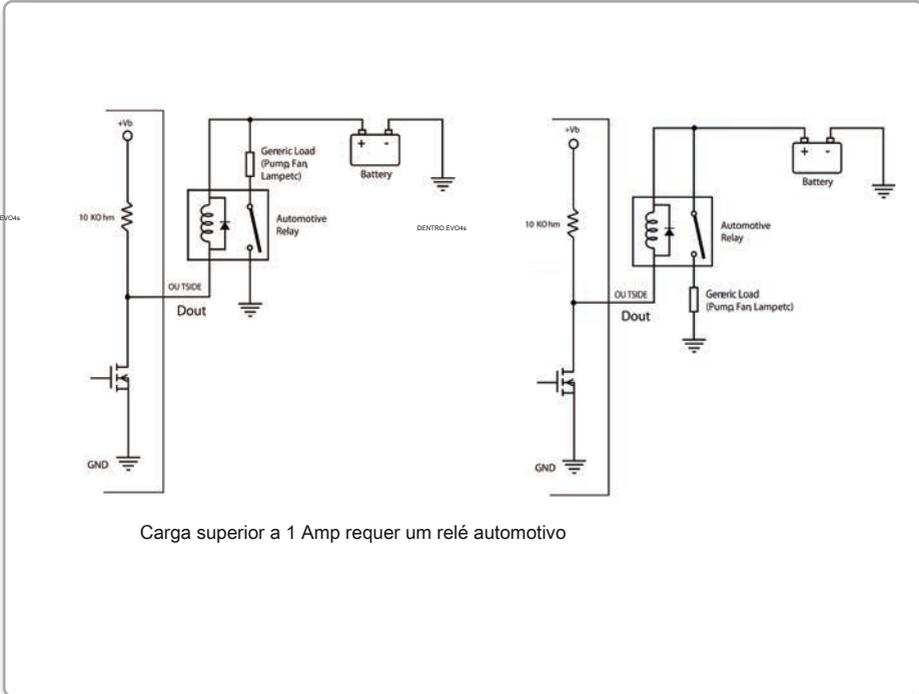
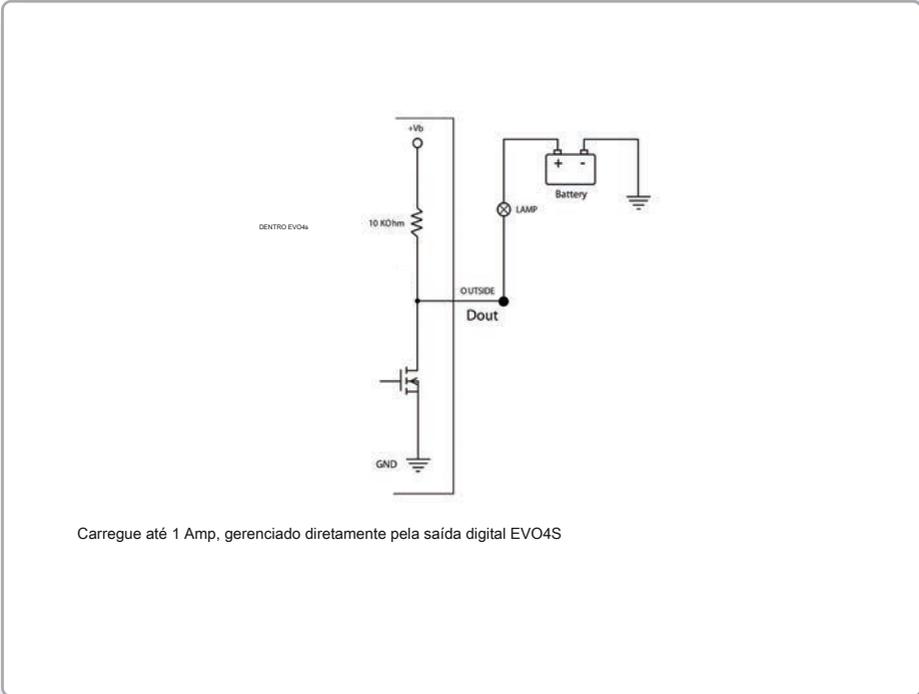
9. Saída Digital

EVO4S possui uma saída digital dando uma saída de 1 Amp a 12 volts.

A saída digital (Dout) é um tipo LOW-SIDE com resistor interno de aumento de 10 Kohmpull. Aqui estão alguns exemplos de conexão. Você pode configurá-lo para ativá-lo ou

desligado dependendo do valor das entradas analógicas ou digitais, valores de ECU, valores de expansão, informações de GPS ou canais matemáticos. Consulte a seção 10.1.6 para ver como usar o RaceStudio3 para gerenciar a saída digital.

Exemplos de conexão



10. Software Race Studio 3

RaceStudio3 é o poderoso software que você utilizará para todas as atividades relacionadas ao seu EVO4S.

Ele é fornecido em um CD incluído no kit EVO4S ou pode ser baixado da área de download do site www.aim-sportline.com.

Ele oferece os seguintes recursos:

Configuração EVO4S:

Cria, modifica, exclui, exporta e importa configurações com todos os canais, drivers de ECU, canais matemáticos, saídas digitais e todas as expansões.

Quando você inicia o Race Studio 3 com seu EVO4S conectado e ligado, você pode ver uma linha de sete botões no canto superior esquerdo da tela que oferecem opções diferentes:

- n Preferências
 - n Sensores personalizados
 - n Configurações
 - n Trilhas
 - n Análise
 - n Filmes
 - n Dispositivos
 - n **Preferências**
- Para definir o idioma do software, medir unidades (pressões, velocidade, temperatura, freio e pressão do óleo) e fixar as configurações de download.

Configurações

Cria, importa, exporta e modifica configurações existentes.

Trilhas

Cria, importa, exporta e modifica o mapa de suas pistas de corrida.

Análise

Para olhar e comparar seus dados.

Filmes

Para assistir e comparar filmes com até duas trilhas.

Dispositivos

Para estabelecer a conexão com os loggers e receber dados.

No canto superior direito da tela, você vê dois botões:



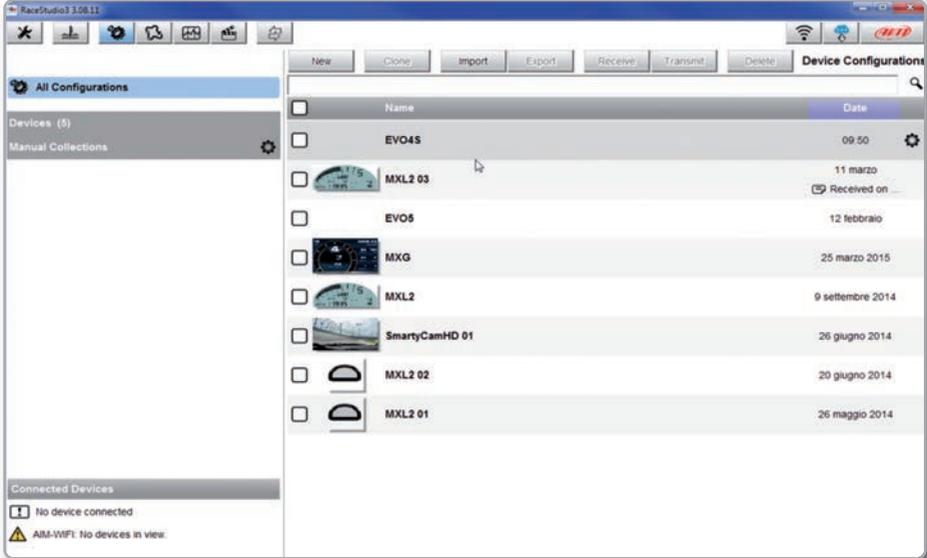
Eles

pode ser usado para:

1 Baixe atualizações da web.
Ele detecta automaticamente quais novas versões de firmware e software estão disponíveis e permite que você faça o download em nosso site www.aim-sportline.com.

2 Conecte ao AiMwebsite

10.1 Configuração



A página de configuração é dividida em duas seções.

O lado esquerdo é dedicado às pastas que você pode criar e gerenciar para organizar melhor suas configurações.

Basta pressionar o ícone de configuração para criar um novo.



Quando você conecta um logger AiM, como o EVO4S, seu número de série aparece no lado esquerdo da tela. No lado direito da tela você pode ver todas as configurações da pasta selecionada.

Por favor, clique no desejado para editá-lo ou pressione o "NOVO" botão para criar um novo.

Depois de entrar na página de configuração do EVO4S, você pode ver diferentes guias, que são úteis para selecionar um dos seguintes recursos de configuração:

- n Canais
- n ECU Stream
- n Canais de matemática
- n Parâmetros
- n Sinal de saída
- n SmartyCam Stream
- n Expansões CAN
- n Saída CAN

10.1.1 Configuração de Canais

Empurre a guia Canais:

A página de configuração do canal aparecerá.

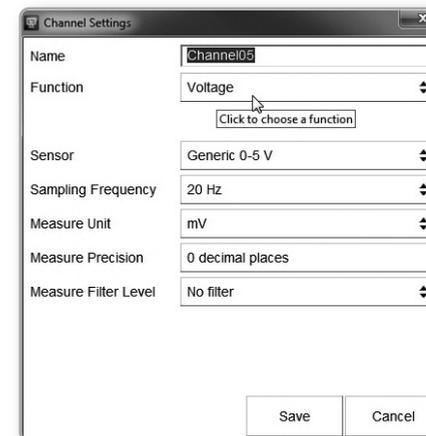
Com esta página, você pode definir todos os parâmetros para suas entradas analógicas, entradas de velocidade e entrada RPM digital.



Id	<input checked="" type="checkbox"/>	Name	Function	Freq	Parameters
RPM	<input checked="" type="checkbox"/>	RPM	RPM	20 Hz	
Spd001	<input checked="" type="checkbox"/>	Speed001	Vehicle Spd	20 Hz	
Spd002	<input checked="" type="checkbox"/>	Speed002	Vehicle Spd	20 Hz	
Spd003	<input checked="" type="checkbox"/>	Speed003	Vehicle Spd	20 Hz	
Spd004	<input checked="" type="checkbox"/>	Speed004	Vehicle Spd	20 Hz	
Ch001	<input checked="" type="checkbox"/>	Channel001	Pct	20 Hz	
Ch002	<input checked="" type="checkbox"/>	Channel002	Pct	20 Hz	
Ch003	<input checked="" type="checkbox"/>	Channel003	Pct	20 Hz	
Ch004	<input checked="" type="checkbox"/>	Channel004	Pct	20 Hz	
Ch005	<input checked="" type="checkbox"/>	Channel005	Pct	20 Hz	
Ch006	<input checked="" type="checkbox"/>	Channel006	Pct	20 Hz	
Ch007	<input checked="" type="checkbox"/>	Channel007	Pct	20 Hz	

Ao clicar em cada linha, um menu aparece: Você pode definir:

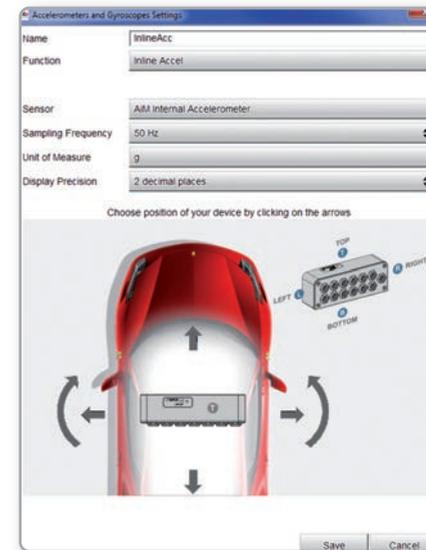
- n o nome do canal
- n a função
- n o sensor conectado
- n a frequência de amostragem
- n a unidade de medida
-
-
-



Para definir os acelerômetros três axiais EVO4S:

n Clique na célula "Acelerômetro" no coluna de sensor

n O painel à direita aparece, permitindo você deve definir os acelerômetros



10.1.2 Configuração de fluxo ECU



Empurre a guia " ECU Stream ".

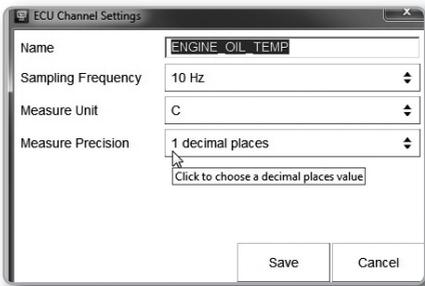
Aqui você configura o driver da ECU, bem como habilita ou desabilita os dados vindos de sua ECU e habilita / desabilita o resistor final de 120 OhmCAN 1.

Para definir o driver da ECU do seu veículo, clique em " Alterar ECU " e selecione Fabricante de ECU e modelo de ECUM.



Cada canal ECU pode ser ativado / desativado e você pode definir:

- n Nome
- n Frequência de amostragem
- n Unidade de medida
- n Medir precisão



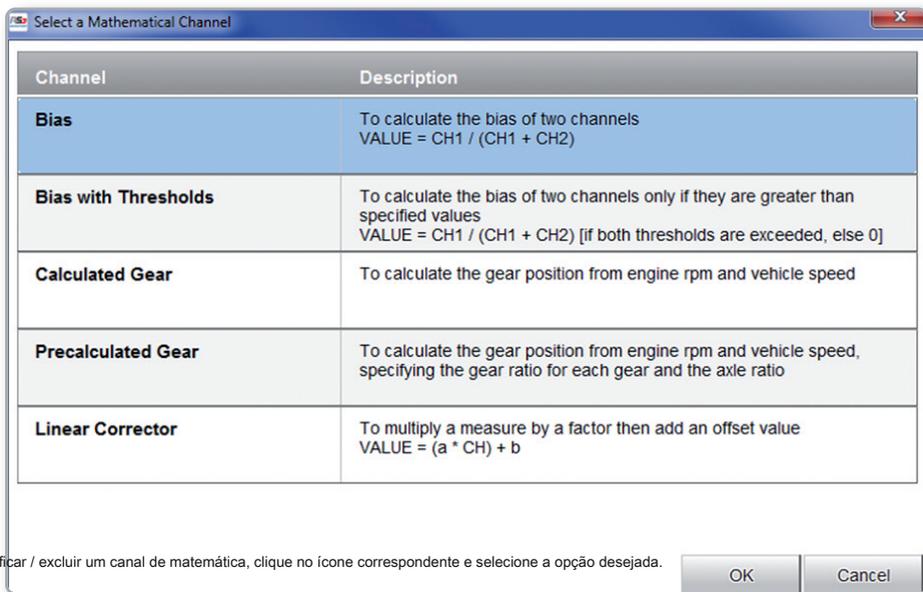
10.1.3 Configuração do resistor CAN

Uma linha CAN terminando com um resistor de 120 Ohm pode ser habilitada / desabilitada por meio desta caixa de seleção.

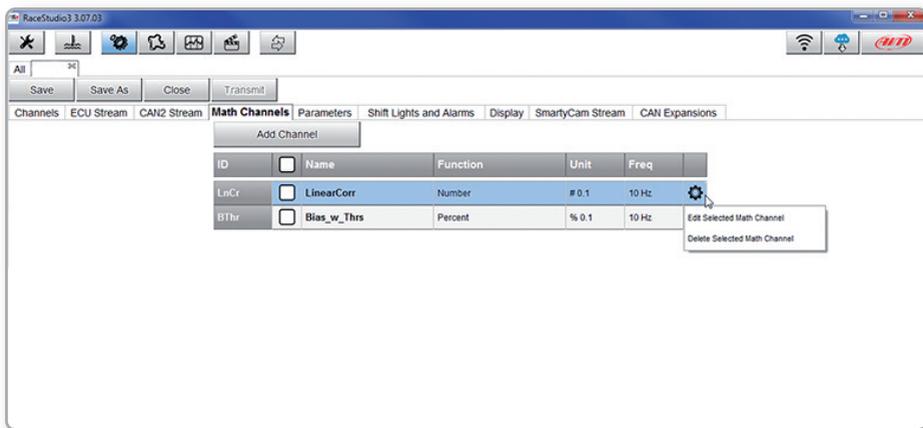


10.1.4 Canais de Caminho

Pressione a guia "Canais matemáticos". Usando o botão " Adicionar Canal " você pode calcular a marcha engatada com uma volta de aprendizagem (marcha calculada) e preenchendo os valores de RPM (marcha pré-calculada). Você também pode configurar canais de polarização e adicionar canais de correção linear.



Para modificar / excluir um canal de matemática, clique no ícone correspondente e selecione a opção desejada.



10.1.5 Parâmetros

Pressione " Parâmetros " aba. Aqui você pode definir a detecção de volta (GPS ou farol óptico), bem como decidir quando iniciar a gravação.



1) Detecção de volta

Você pode escolher entre detectar um sinal de volta do GPS ou usar transmissor-receptor.

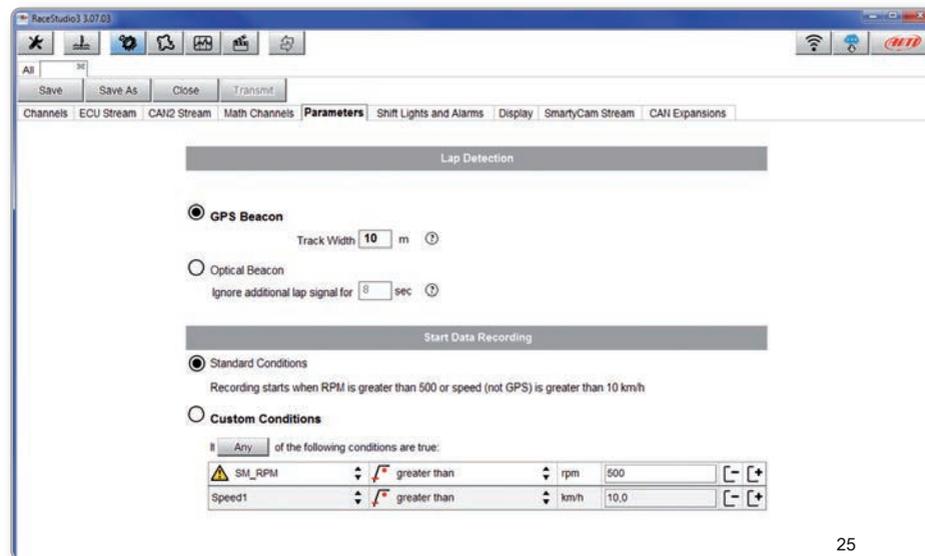
O GPS Beacon requer a largura da trilha, enquanto o Optical beacon requer que você insira um tempo durante o qual o sistema não grava sinais de volta adicionais.

2) Iniciar a gravação de dados

Por padrão, o EVO4S começa a gravar quando o valor de RPM é maior que 500 ou a velocidade do GPS é maior que 10 km / h.

Usando a opção de condição personalizada, você pode definir uma ou mais condições personalizadas e decidir que seu EVO4S comece a gravar quando uma ou todas as condições definidas ocorrerem.

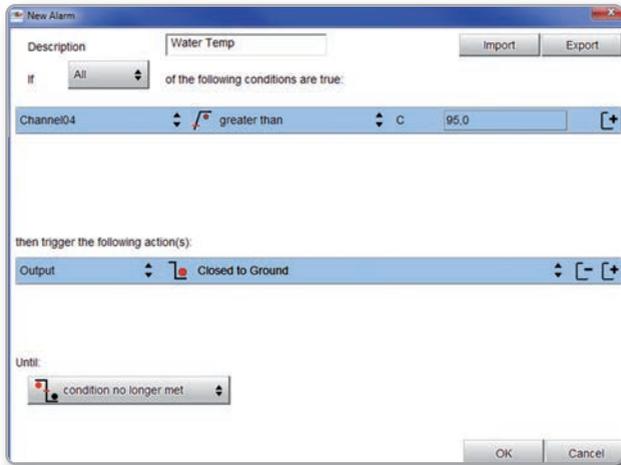
EVO4S



10.1.6 Sinais de saída

Pressione a guia "Sinais de saída" para gerenciar a saída digital EVO4S.

Aqui você pode definir a condição a cumprir e a ação a executar. **No exemplo abaixo, o Canal 4 é um canal de temperatura: quando a temperatura da água for superior a 95 °C, a saída digital fechará o circuito para aterramento até que a condição não seja mais atendida.**

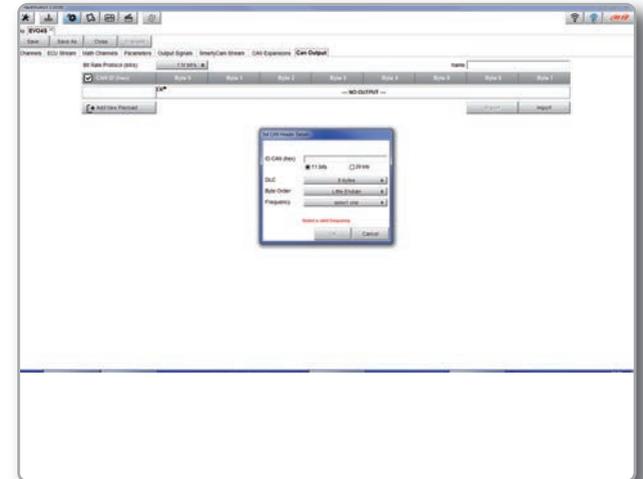


10.1.7 CANOutput

Pressione a guia "CANOutput" para definir um CAN StreamOutput.

Para cada carga útil, você pode definir:
 n ID CAN (Hex)
 n Número do byte (DLC): até 8 bytes
 n Ordem dos bytes: little endian ou big endian
 n Frequência: até 20 Hz

Além disso, você pode transmitir cada campo proveniente de Analógico, digital, canal interno, expansões, ECU ou Módulo GPS.



Esta função permite enviar mensagens diretamente para a rede CAN do seu veículo. O envio de

...ção do veículo, resultando em ferimentos pessoais ou morte. É sua responsabilidade compreender totalmente o uso de seus veículos. A AiM não pode ser responsabilizada por quaisquer danos ou ferimentos causados pelo uso desta função.

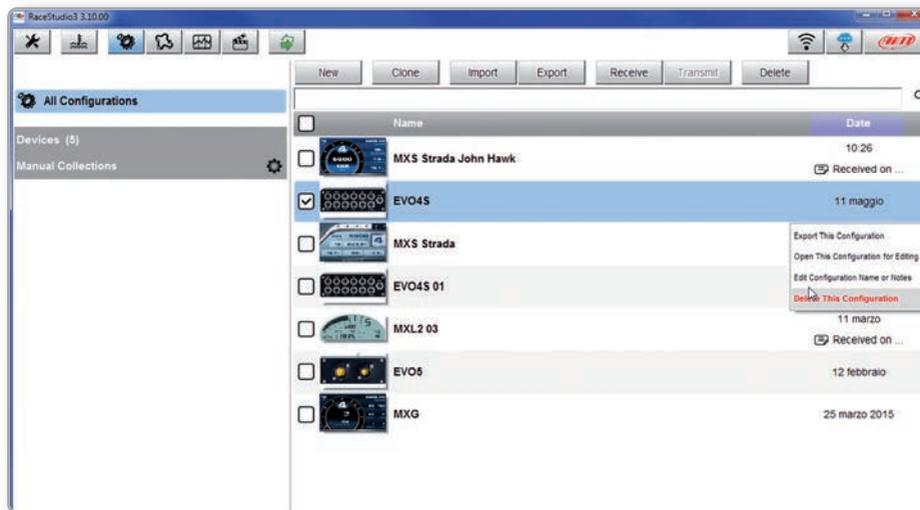
10.2 Modificar ou excluir uma configuração existente

Pressione a guia "Todos" na parte superior esquerda da página RaceStudio3; logo abaixo dos sete botões.



Todas as configurações são mostradas na parte direita da página. Para modificar uma configuração existente, clique com o botão direito sobre ela e selecione a opção desejada.

Para excluir uma configuração existente, clique com o botão direito sobre ela e selecione excluir.



10.3 Conecte seu EVO4S a um PC

Quando você conecta seu EVO4S ao PC, ele é reconhecido automaticamente e no lado esquerdo do display do PC aparece o nome do seu dispositivo, conforme mostrado na imagem.

Neste ponto, você pode executar as seguintes funções:

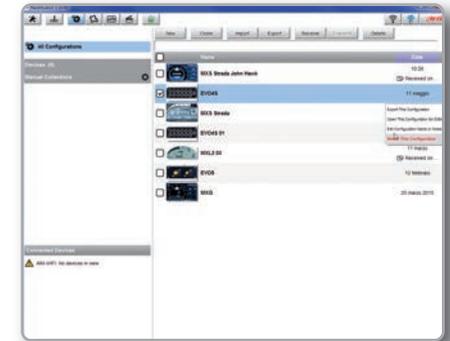
n Transmite a configuração

n Visualização online

n Calibração

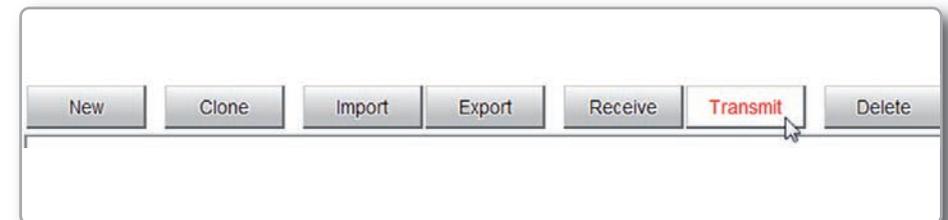
n Download de dados

Isso é explicado nos próximos parágrafos.

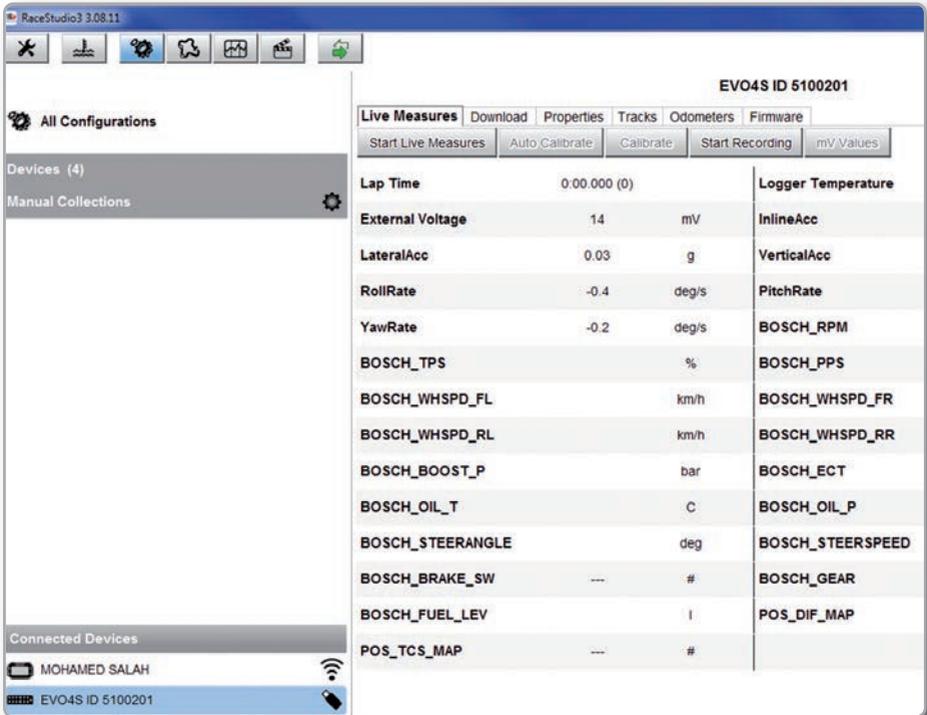


10.3.1 ConfigurationTransmission

Quando você conecta um EVO4S ao seu PC, o botão "TRANSMIT" aparece no topo da página de configuração. Empurre-o e a configuração será transmitida.



10.3.2 On LineView e calibração



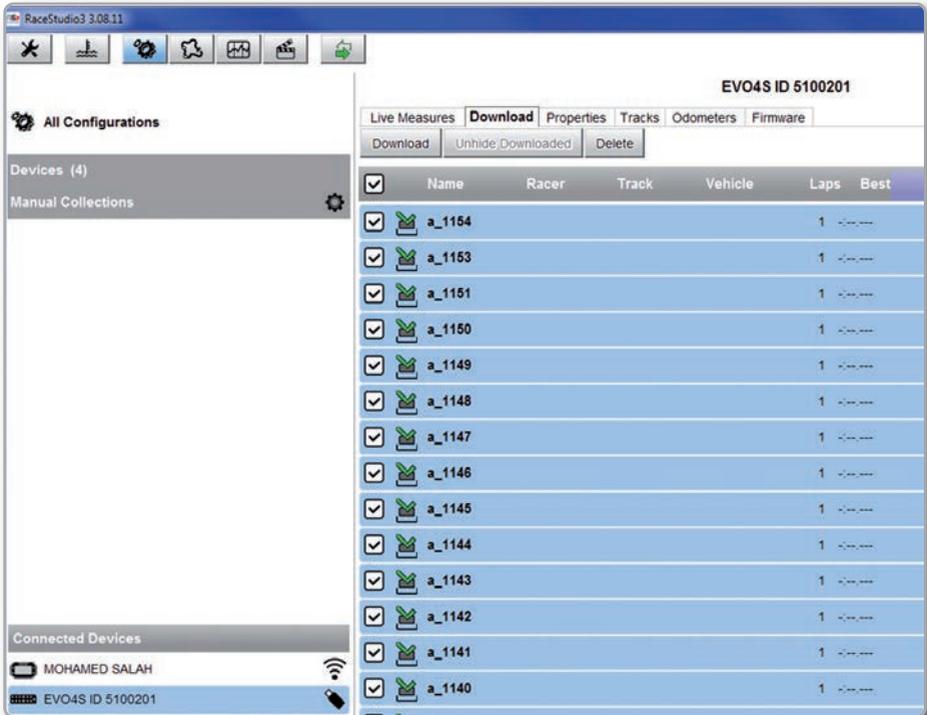
Assim que o EVO4S estiver conectado, clique nele para entrar na visualização On Line.
 Selecione a guia "MEDIDA AO VIVO" para ver os dados provenientes de seu EVO4S.
 Você pode alterar a unidade de medida clicando duas vezes na medida.
 Na guia "Medidas ao vivo", você pode calibrar ou calibrar automaticamente os canais usando os botões de pressão relacionados no teclado da camada superior.

Sensores a serem autocalibrados são normalmente aqueles sensores que emitem dados usando unidades primárias de medidas como, por exemplo, comprimento ou pressão.

Sensores a serem calibrados são aqueles sensores que emitem dados usando unidades secundárias de medidas como porcentagem, graus ou radianos.

Painéis autoexplicativos irão ajudá-lo a realizar esta operação.

10.3.3. Download de dados



Para baixar os dados, clique no nome do EVO4S no painel "Dispositivos conectados", no canto inferior esquerdo da página principal do software.

A janela do dispositivo aparece à direita.

Pressione a aba "DOWNLOAD" para baixar os dados gravados em seu EVO4S.

Você verá as informações sobre os arquivos gravados no sistema: dimensão e data / hora de criação do arquivo.

Selecione um arquivo e pressione "DOWNLOAD" para transferi-lo para o seu PC.

11. GPS and Track Management

O Módulo GPS incluído no kit EVO4S, fornece as seguintes informações, atualizadas dez vezes por segundo

- a posição (latitude, longitude, altitude)
- a Rapidez
- a aceleração longitudinal
- a aceleração lateral

Se o EVO4S conhece a linha de chegada da pista e as coordenadas de divisão, ele pode calcular e mostrar:

- os Tempos de volta
- os Tempos parciais

Para transmitir / receber informações de trilha para EVO4S, use o recurso "Trilhas", conforme explicado na seção a seguir

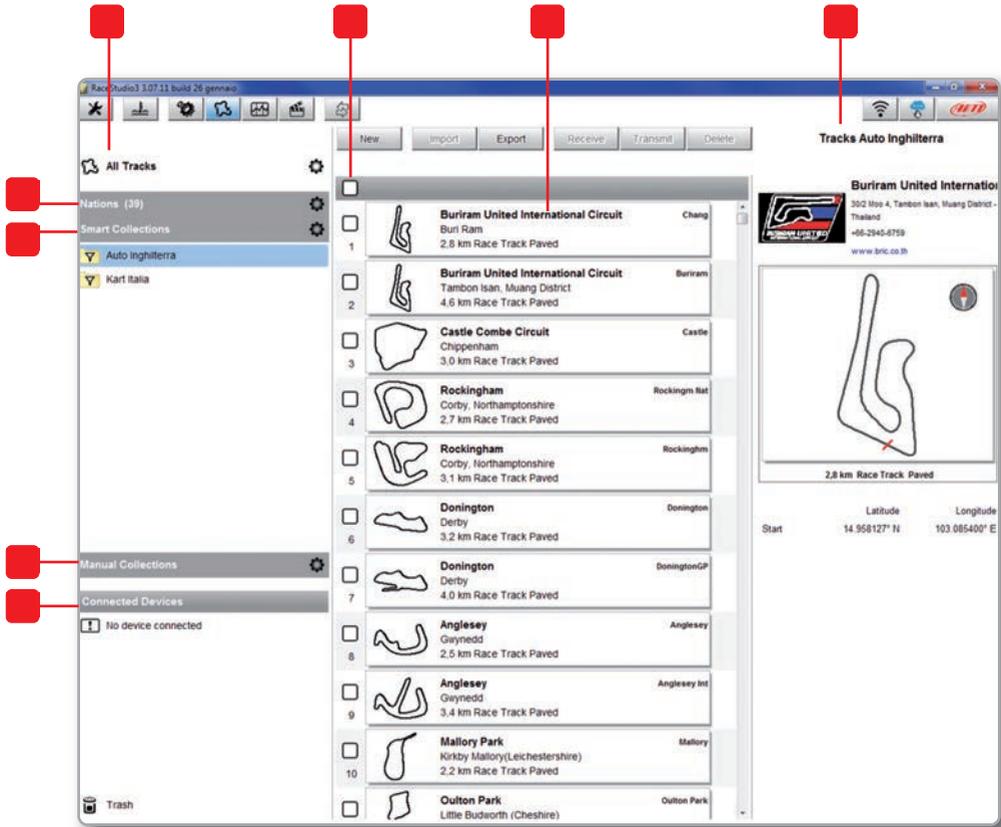
11.1 Recurso de trilhas

Com "Trilhas" você pode atualizar, modificar, transmitir e receber de e para o EVO4S as coordenadas da linha de partida / chegada e pontos de divisão de todas as pistas em que você vai correr.

Abrindo o software, sem logger conectado ao seu PC, você verá a tela mostrada aqui à direita. Como você pode ver, a tela está dividida em três partes. À esquerda estão as coleções de trilhas e dispositivos conectados

Central é a lista de trilhas. Se disponível, cada etiqueta de pista mostra o layout da pista, seu endereço e o tipo de veículo que normalmente corre nessa pista.

No lado direito da tela, se disponível, você encontrará a página da trilha com seu logotipo, endereço, informações de contato, site e coordenadas.



Mostra todas as trilhas disponíveis

Selecione todas as trilhas da lista

Informações sobre a trilha

Página de rastreamento

Mostra todos os dispositivos conectados

Mostra coleções manuais

Mostra coleções inteligentes

Mostra todas as nações cujas trilhas estão incluídas no banco de dados

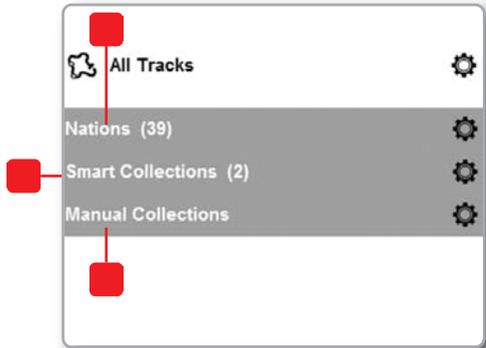


11.2 Coleções de trilhas

Você pode ver coleções de faixas selecionando a nação a que pertencem (1), definindo alguns critérios de filtragem e criando coleções inteligentes (2) ou selecionando algumas faixas e criando coleções manuais (3).

1) Nações

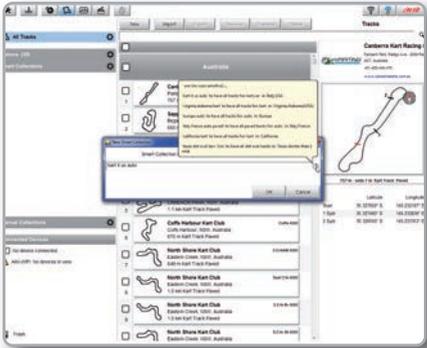
Selecione uma nação e você verá apenas as faixas pertencentes a esse país.



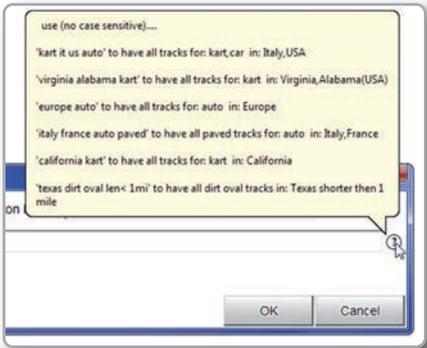
2) Coleções inteligentes

Para criar uma coleção inteligente de faixas clique no ícone de configuração destacado no canto superior esquerdo da página do software.

O painel "Critérios de seleção" é exibido.

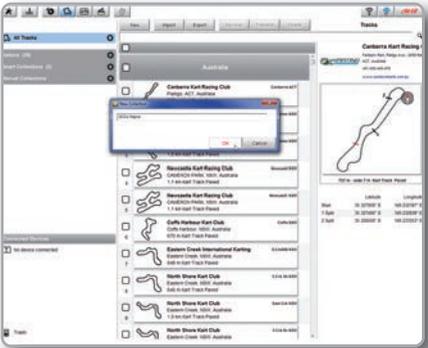


Para saber como realizar uma pesquisa, clique no ponto de interrogação à direita e alguns exemplos aparecem em um painel pop-up amarelo, conforme mostrado aqui à direita.



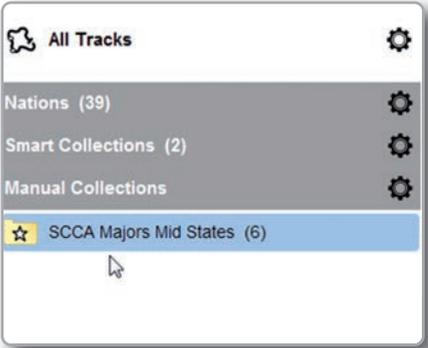
3) Coletas manuais

Para criar uma coleção manual de faixas, clique no ícone de configuração, preencha o nome da coleção e clique em OK.

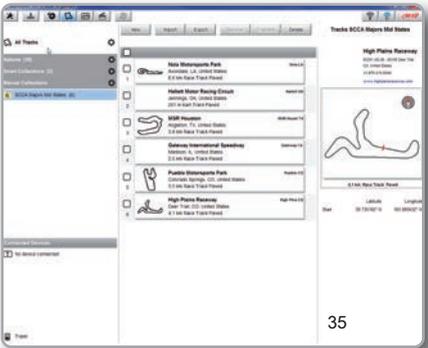


A nova coleção aparece na lista de coleções manuais.

Arraste e solte as faixas que deseja inserir na coleção do painel central.

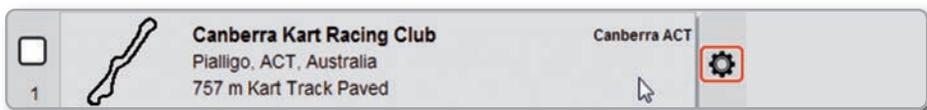


Clique no nome da lista Manual e as faixas que você incluiu aparecem no painel central.



11.3 Como modificar dados de rastreamento no banco de dados do PC

Clique no ícone de configuração que aparece à direita do rótulo da trilha passando o mouse sobre ele. Selecione "Editar" para modificar todas as informações da faixa.



11.4 Como excluir uma trilha do banco de dados do PC

As faixas que você encontra no software por padrão e fornecidas pela AIM não podem ser excluídas. Para excluir uma faixa que você importou, basta selecioná-la e pressionar "Excluir" no teclado central superior do software.



11.5 Como transmitir informações de rastreamento para EVO4S

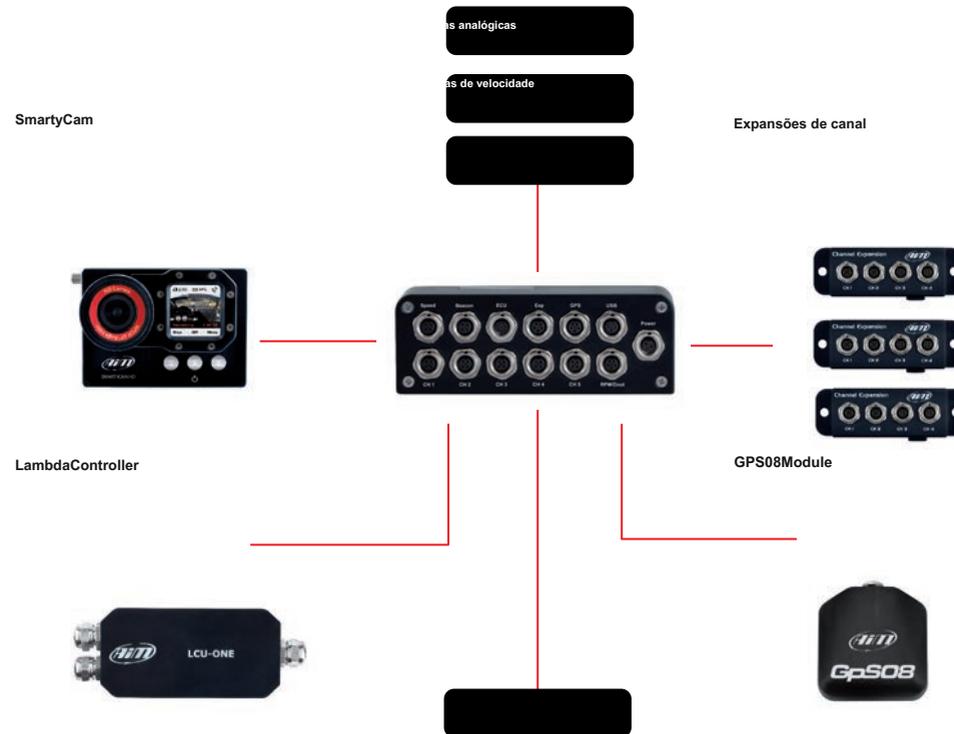
Para transmitir informações sobre as faixas para o seu EVO4S, selecione as faixas que deseja carregar no EVO4S e clique em "Transmitir" no teclado central do software.



12. Expansões

Usando nosso barramento CAN integrado, adicione módulos de expansão como GPS, expansões de canal, controladores lambda. Estes são apenas alguns dos

ítems que podem ser adicionados à nossa faixa EVO4S para incrementar o desempenho e os dados adquiridos.

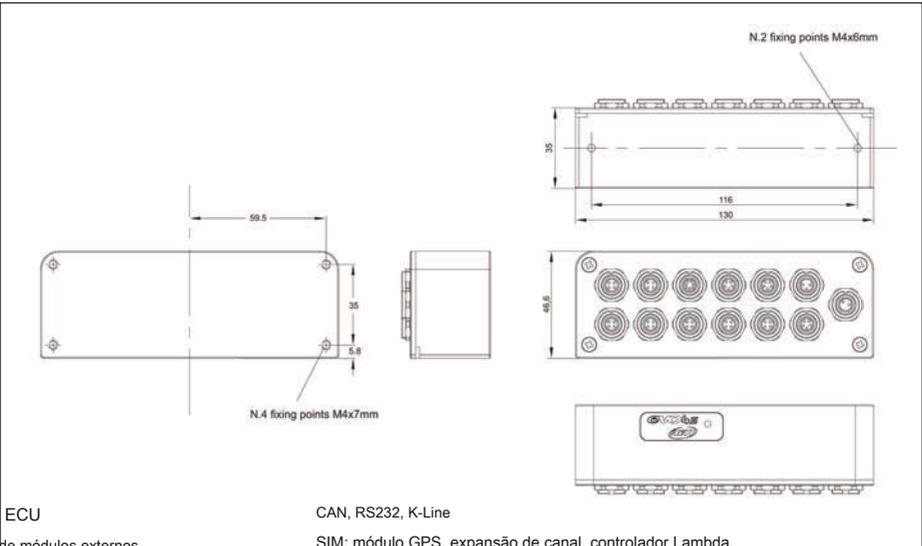


13. EVO4SPinout



<p>Speed (external view)</p> <p>1 - Speed1 2 - GND 3 - +Vb out 4 - Speed2</p>	<p>Beacon (external view)</p> <p>1 - Magnetic Lap 2 - GND 3 - +Vb out 4 - Optical Lap</p>	<p>ECU (external view)</p> <p>1 - CAN1+ 2 - CAN1- 3 - 9-15V Power in 4 - RS232TX 5 - RS232RX 6 - K Line 7 - Battery GND</p>	<p>Exp (external view)</p> <p>1 - CAN+ exp 2 - GND 3 - +Vb out CAN 4 - CAN- exp 5 - +Vbext CAN</p>	<p>GPS (external view)</p> <p>1 - CAN+ exp 2 - GND 3 - +Vb out CAN 4 - CAN- exp 5 - +Vbext CAN</p>	<p>USB (external view)</p> <p>1 - USB D+ 2 - USB D- 3 - GND</p>	<p>Power (external view)</p> <p>1 - 9-15V Power in 2 - Battery GND</p>
<p>CH1 (external view)</p> <p>1 - Analog Input 1 2 - Analog GND 3 - +Vb out 4 - Vreference</p>	<p>CH2 (external view)</p> <p>1 - Analog Input 2 2 - Analog GND 3 - +Vb out 4 - Vreference</p>	<p>CH3 (external view)</p> <p>1 - Analog Input 3 2 - Analog GND 3 - +Vb out 4 - Vreference</p>	<p>CH4 (external view)</p> <p>1 - Analog Input 4 2 - Analog GND 3 - +Vb out 4 - Vreference</p>	<p>CH5 (external view)</p> <p>1 - Analog Input 5 2 - Analog GND 3 - +Vb out 4 - Vreference</p>	<p>RPM/Dout (external view)</p> <p>1 - RPM 2 - GND 3 - nc 4 - nc 5 - Digital output</p>	

14. Desenhos Técnicos



- conexão ECU	CAN, RS232, K-Line
- Conexão de módulos externos	SIM: módulo GPS, expansão de canal controlador Lambda, SmartyCamHD
- Entradas analógicas	5 totalmente configuráveis: termopares 0-5V, 0-12V, K. Freq máx. 1 KHz cada
- Entradas digitais	Bobina RPM e 2 entradas de velocidade
- Plataforma inercial	3 eixos internos + acelerômetro -5G + giroscópio de 3 eixos
- Memória interna	4 gigabytes
- Saídas digitais	1, até 1 Amp
- corpo	Alumínio anodizado
- Dimensão	130X46,6X35mm
- Peso	330g
- À prova d'água	IP65



Nosso site aim-sportline.com é constantemente atualizada.

Por favor, verifique-o frequentemente e baixe as últimas versões do firmware de seus produtos.



