



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

Utolsó módosítás: 2014-11-24

### WebEye szöveges lekérések

A <http://robot.webeye.hu> szerverről kérhetjük le a WebEye-rendszerben tárolt archív adatokat text/plain formátumban. A lekérdezésekhez a jelszót és a felhasználói nevet a Gr illetve a Pw paraméterben kell megadni. Az időhatárokat (SLO tól - SHi ig) ÉÉÉÉ-HH-NN óó:pp:mm formában kell megadni, ha üresen hagyjuk, akkor a mai és a tegnapi utat kapjuk. Ha nem írjuk ki az időt (vagy egyes elemeit), akkor 0-nak tételezi fel a rendszer, azaz a szimpla dátum az aznap 0:00 órát jelenti.

### Járművek listája

A járművek listáját az alábbi linkkel érhetjük el:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/carlist.txt&Gr=felhasználó&Pw=jelszó>

Az eredménylista soronként egy jármű, az alábbi egymástól | karakterrel elválasztott mezőket tartalmazza:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/carlist.txt&Gr=demo/gps&Pw=demo>

15892|FKS-128|Mercedes|-6|Eurotrade --- Tátra Trans Kft.|Gyújtás| || || |300|  
10332|FLM-734 DT|Volvo FH 12|-6|Lochner 05W1223/2--- Dancsi és Társa  
Kft|Gyújtás| || || |1180|  
15322|HOS-218|Scania 420|-6|V-Sped| || || |1100|  
18046|JZP-197|Ford Fusion|-6|Patent Plusz Kft. --- Asdeka Kft.|Gyújtás| || || |0|  
17043|KZE-134|Mercedes Actros|-6|NASS --- TRANS VILL|Gyújtás| || -leakasztás| || |1200|



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

A mezők rendre az alábbi adatokat adják meg:

1. A jármű WebEye azonosítója
2. A jármű rendszáma
3. A jármű típusa
4. A napi automata adatletöltés időpontja (GPRS járműveknél -6)
5. A jármű tulajdonosa
6. Digitális szenzor (0); mindig a gyújtás
7. Digitális szenzor (1); üres, ha nincs bekötve a szenzor
8. Digitális szenzor (2); üres, ha nincs bekötve a szenzor
9. Digitális szenzor (3); üres, ha nincs bekötve a szenzor
10. Digitális szenzor (4); üres, ha nincs bekötve a szenzor
11. Digitális szenzor (5); üres, ha nincs bekötve a szenzor
12. Az üzemanyagtank térfogata; 0, ha WebEye nem méri az üzemanyagszintet
13. jármű egyéb adata (szín)
14. sofőr neve
15. járműalcsoportok (egy szám, az I, II, III, IV, V, ...-ös alcsoportoknak rendre az 1,2,4,8,16 értékű bitek felelnek meg)

### **A járművek listája xml formátumban**

A járművek listáját az alábbi linkkel érhetjük el:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=xml/cars.xml&Gr=felhasználó&Pw=jelszó>

Az eredmény <cars> tagek között található, minden járműhöz egy-egy <car1> tag tartozik. A <car1> tagnek két attribútuma van, az id a jármű WebEye azonosítója, a lpl pedig a rendszáma. A <car1> tagen belül a járműrekord mezői vannak felsorolva.

### **Sofőrök listája**

A sofőrlistát az alábbi linkkel kérhetjük le:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/drvlist.txt&Gr=felhasználó&Pw=jelszó>

Az eredményben egy fejlécsor után az alábbi adatokat kapjuk:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/drvlist.txt&Gr=demo/gps&Pw=demo>

#|#RecNo|15

Grp|Drv|Nam|Phn|sta|DAM|Mai|Car|Drc|

3842|1648669772|Borbély László|890|0|IJKL|(null)|0|(null)|



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

A mezők rendre az alábbi adatokat adják meg:

1. (Grp) A WebEye felhasználó csoportazonosítója
2. (Drv) A sofőr azonosítószáma (a kártya sorszáma)
3. (Nam) A sofőr neve
4. (Phn) A sofőr telefonszáma
5. (sta) A sofőr státusza (0:dolgozó, 1:kilépett)
6. (DAM) A sofőr szervezeti egysége
7. (Mai) A sofőr e-mail címe
8. (Drc) A digitális tachográf-kártya száma

### Felhasználói pontok listája

A pontok listázásához az alábbi link használható:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/poolist.txt&Gr=felhasználó&Pw=jelszó>

Az eredményben a fejlécsor után az alábbi adatok szerepelnek:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/poolist.txt&Gr=demo/gps&Pw=demo>

```
Grp|Txt|Lat|Lon|Crc|Nam|Cla|Typ|Phn|Dsc|Cod|Poi*  
1511|609|47346001|19050900|-125|Abroncs Kereskedőház|0|2|||  
1511|496|47291429|19064856|60|AGIP Bp Kőbányai x Könyves K|6|2|||
```

A mezők jelentése rendre:

1. (Grp) A WebEye felhasználó csoportazonosítója
2. (Txt) A pont azonosítója a WebEye adatbázisban
3. (Lat) Szélességi fok (az első két számjegy a fok, a második kettes csoport a perc, az utolsó négy jegy a tízezredpercet jelenti)
4. (Lon) Hosszúsági fok
5. (Crc) A pontot reprezentáló kör sugara méterben, negatív érték esetén a pontot, egy ilyen féloldalhosszú négyzettel fedjük le
6. (Nam) A pont neve
7. (Cla) A pont minősítése (a webes felületen való 0,A..G kategóriába osztást rendre a 0..7 számok reprezentálják)
8. (Typ) Az objektum típusa: 0=vonal, 1=sokszög, 2=pont
9. (Phn) A telephely telefonszáma
10. (Dsc) A telephely leírása
11. (Cod) A telephely felhasználói kódja
12. (Poi) Vonal vagy sokszög esetén a koordináta-sorozat.



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

### Felhasználói pont felvitele

Felhasználói pont felvitelére a

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/poi.txt&Op=Add&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&Lat=szélesség&Lon=hosszúság&Nam=név>

hívás szolgál. A paraméterek:

1. **Gr** A felhasználó azonosítója.
2. **Pw** A felhasználó jelszava.
3. **Op=Add** Saját pont felvitele.
4. **Txt** Az új pont azonosítója. Ha nem adjuk meg, akkor a WebEye generál egy új kulcsot.
5. **Lat Lon** Szélességi és hosszúsági fok  $fok*1000000 + perc*10000 + tizedredperc$  formában.
6. **Nam** A pont felirata.
7. **Crc** A pont környezetének sugara. Ha nem adjuk meg, akkor 100 méter lesz.
8. **Cod** A pont felhasználói kódja.

### Felhasználói pont módosítása

Felhasználói pont módosítására a

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/poi.txt&Op=Mod&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&Txt=azonosító>

hívás szolgál. A paraméterek:

1. **Gr** A felhasználó azonosítója.
2. **Pw** A felhasználó jelszava.
3. **Op=Mod** Saját pont módosítása.
4. **Txt** A pont azonosítója (a pontok listázásából deríthető ki).
5. **Lat Lon** Szélességi és hosszúsági fok  $fok*1000000 + perc*10000 + tizedredperc$  formában. Ha nem adjuk meg, akkor nem változik.
6. **Nam** A pont felirata. Ha nem adjuk meg, akkor nem változik.
7. **Crc** A pont környezetének sugara. Ha nem adjuk meg, akkor nem változik.
8. **Cod** A pont felhasználói kódja. Ha nem adjuk meg, akkor nem változik.



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

## Felhasználói pont törlése

Felhasználói pont törlésére a

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/poi.txt&Op=Del&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&Txt=azonosító>

hívás szolgál. A paraméterek:

1. **Gr** A felhasználó azonosítója.
2. **Pw** A felhasználó jelszava.
3. **Op=Del** Saját pont törlése.
4. **Txt** A pont azonosítója (a pontok listázásából deríthető ki).

A felhasználói pontokat manipuláló eljárások válasza két sor lesz, az elsőben a műveletet jelzi vissza, a másodikban a listázáshoz hasonló formában a pont rekordjának új értéke.

## Járművek csoportosítása

Járműveinket az I-XXXI alcsoportokba rakhatjuk szét, egy jármű akár több csoportba is tartozhat. A csoportosítást az alábbi linkkel szabályozhatjuk:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/CarTool.sql&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&...>

A paraméterek: A rendszámából (Lpl) vagy a járműazonosítóból (C) elég az egyiket megadni. Ha sem a járműazonosítót, sem a rendszámot nem adjuk meg, akkor az összes járművünkre vonatkozik a művelet.

1. **Gr** A felhasználó azonosítója.
2. **Pw** A felhasználó jelszava.
3. **Op** Az elvégzett művelet kódja.  
**Op=DelGrp** A jármű törlése a kijelölt csoportból  
**Op=SetGrp** Jármű hozzárendelése a csoporthoz
4. **C** A jármű azonosítója.
5. **Lpl** A jármű rendszáma.
6. **G** Az adott alcsoport sorszáma (1-30, arab számmal)



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

## Jármű publikálása

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/CarTool.sql&Op=Public&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&...>

A paraméterek: A rendszámból (Lpl) vagy a járműazonosítóból (C) elég az egyiket megadni.

1. **Gr** A felhasználó azonosítója.
2. **Pw** A felhasználó jelszava.
3. **Op** Az elvégzett művelet kódja. (**Public**)
4. **C** A jármű azonosítója.
5. **Lpl** A jármű rendszáma.
6. **Nam** Felhasználói név a járműhöz, /Csoportnévvel kiegészítve kell belépéshez használni.
7. **Pwd** Jelszó a járműhöz.
8. **Tm1** Láthatósági alsó időhatár, üres esetén az idők kezdetétől.
9. **Tm2** Láthatósági felső időhatár, üres esetén végtelenségig.

## Egy jármű állomásainak lekérdezése

Egy jármű álláspontjait két dátum (időpont között) az alábbi linkkel kérhetjük le:

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?L=0&Xlat=txt/waypath.txt&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&C=jármű&SLo=tól&SHi=ig>

A jármű azonosítóját az első pontban leírt járművek listájából tudhatjuk meg. Az eredménylista az alábbi:

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?L=0&Xlat=txt/waypath.txt&Gr=demo/gps&Pw=demo&C=18046&SLo=&SHi=>

Érk;Ind;Vár;km;Üa;Cím;Poi;Sns;Lat;Lon;Drv;Pid  
;2007-03-04 00:07;;0 km;;H, Győr-Sopron megye, Mosonmagyaróvár 9200, Szent István király út 25;;;47521199;17162299;Kiss Béla;  
2007-03-04 00:12;2007-03-04 01:48;1:36;2 km;0;H, Győr-Sopron megye, Mosonmagyaróvár 9200, Rév út 42;;;47513900;17174100;Kiss Béla;  
2007-03-04 01:51;2007-03-04 04:11;2:21;4 km;0;H, Győr-Sopron megye, Máriakálnok 9231, Széchenyi utca 43;;;47513400;17189099;Kiss Béla;



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

A mezők jelentése rendre (egymástól ;-vel elválasztva):

1. (Érk) Érkezési idő az álláspontra (ha ez az útvonal kiindulási pontja, akkor üres)
2. (Ind) Indulási idő az álláspontról (ha ez az útvonal érkezési pontja, akkor üres)
3. (Vár) Várakozási idő, óra:perc formában (az első és az utolsó pont esetében üres)
4. (km) Megtett km a pontra érkezésig
5. (Üa) Üzemanyagszint a pontra érkezéskor (ha van mérhető üa-jel, egyébként üres)
6. (Cím) Az álláspont címe (ország, megye, település irányítószám, utca, hászám formában)
7. (Poi) A felhasználói pont neve, amennyiben ilyen ponton áll a jármű, egyébként üres
8. (Sns) Digitális szenzorok, amelyek aktívak voltak a ponton (pl ajtónyitás, emelőhátfal, billentés...)
9. (Lat) Az álláspont koordinátája, szélességi fok.
10. (Lon) Az álláspont koordinátája, hosszúsági fok.
11. (Drv) A sofőr neve.
12. (Pid) A saját pont azonosítója, ha telephelyen áll a kocsi.

Ha megadjuk a Wgs=1 paramétert is, akkor a digitális szenzorok után az álláspontok GPS-koordinátáját is megkapjuk.

Ha egy koordinátára több felhasználói pont is esik, akkor az az útvonal listában duplázza (triplázza..., ahány pont körébe esik) a sorokat, minden lehetséges pontnévvel és sorszámmal megjeleníti (azonos érkezési és indulási idővel).

Ha megadjuk a Midnight=1 paramétert, akkor az éjféli időpontot magukba foglaló álláspontok két sorra bomlanak, az indulási, illetve az érkezési időben a midnight szóval, így láthatjuk a nap végi állapotot.

Ha L=13 paramétert adunk meg L=0 helyett, akkor a tankolások listáját kapjuk meg.

Sum=1 paraméter esetén a lista végén összegzést kapunk a megtett útról:

\*\*\* Total km megtett út km  
\*\*\* Total fuel elfogyasztott üa l  
\*\*\* Avg fuel átlagfogyasztás  
\*\*\* Dep km indulási CAN-km óraállás  
\*\*\* Arr km érkezési CAN-km óraállás  
\*\*\* Dep fuel indulási üa-szint  
\*\*\* Arr fuel érkezési üa-szint

## A jármű teljes útvonalának lekérése

Lekérdezhetjük a jármű összes üzenetét két időpont között:

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?L=9&Xlat=txt/MsgList.sql&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&C=jármű&SLo=tól&SHi=ig>



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

Az eredménylista az alábbi:

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?L=9&Xlat=txt/MsgList.sql&Gr=demo/gps&Pw=demo&C=10332&SLo=&SHi=>

FLM-734 DT|2006-11-26

00:36:22|47228100|19005000|0.0|0|4000000|24.9|620.0|205.1|H, Pest megye,  
Szigetszentmiklós

Az oszlopok jelentése rendre:

1. A jármű rendszáma
2. Az üzenet időpontja
3. Szélességi fok
4. Hosszúsági fok
5. Megtett út (a lista elejéhez képest) [km]
6. Sebesség [km/h]
7. Digitális szenzorok értéke
8. Analóg szenzorok (ahány szenzor be van kötve)
9. A pozíció címe vagy a felhasználói pont neve

Ha megadjuk a NoAddr=1 paramétert, akkor az utolsó oszlop (cím) üres lesz, ezzel nem terheli le a szervert. Ha megadjuk az Eov=1 paramétert, akkor a EOv koordinátákat is megkapjuk az eredménylistában a földrajzi koordináták oszlopa után. A külföldi pozíciónál 0,0 EOv koordinátát kapunk.

MsgCanB=1 paraméter esetén csak a CAN-mérési adatokat kapjuk.

### **A jármű nyers üzenetei**

Az adatbázisban tárolt nyers üzeneteket is lekérhetjük (útvonal- és analóg szenzorszűrés nélkül). (ennél a lekérdezésnél kötelező az időhatárok megadása)

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/MsgDB.sql&Gr=demo/gps&Pw=demo&C=10332&SLo=tól&SHi=ig>

#|#RecNo|5852

Car|Tim|Msg|Lat|Lon|Dir|Spd|Sta|Sns|Par|An0|An1|An2|An3|An4|An5|An6|An7|  
10332|1164930448|2|51021800|9293400|358|0|0|67108864|0|773|305|1|801|1023|1  
023|0|0|  
10332|1164934054|2|51021800|9293400|334|0|0|67108864|0|779|306|1|803|1023|1  
023|0|0|





**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

Az eredmény első sorában a kapott rekordok száma áll, a következő sor a mezők nevét tartalmazza, ezután következnek az adatok. Az eredményül kapott mezők:

1. (Car) A jármű azonosítója.
2. (Tim) Az üzenet időpontja (time\_t időben)
3. (Msg) Az üzenet típusa, 2 jelzi a követést, 1 a pozíciókérés válasza, negatív számok a küldött parancsok, pozitívok a kapott nyugták.
4. (Lat) Szélességi fok
5. (Lon) Hosszúsági fok
6. (Dir) A jármű iránya (fok) (észak 0 fok, kelet 90 fok)
7. (Spd) A jármű sebessége (km/h)
8. (Sta) A koordináta érvényessége (1: jó GPS jel, 0: rossz GPS jel)
9. (Sns) Digitális szenzorok bitjei
10. (Par) Az üzenet egyéb paramétere (pl sofőrazonosító)
11. (An0..An7) Analóg szenzorok nyers jele.

## Szöveges üzenetek

### Üzenet küldése

A járműdobozra kapcsolt PDA-n/PNA-n/lapton futó MDT programra az alábbi URL segítségével küldhetünk üzenetet:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/MdtSend.sql&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&Lpl=rendszer&Txt=Üzenet>

A válasz egy egyszerű szövegfile, ami a jármű azonosítóját, rendszámát és az üzenetet tartalmazza. Ha a rendszám ismeretlen, akkor \*\*\* Lpl Error *rendszer* hibaüzenetet kapunk. A Txt paraméter hossza legfeljebb 211 karakter lehet, ha ez rövidnek bizonyul, akkor Txt1, Txt2... Txt15 néven szintén legfeljebb 211 karakter hosszú folytatósorokat küldhetünk.

### Túrafeladat törlése

A Txt paraméterhez a következő kódot kell beírni:

Túra központi lezárása (törli is):

#JOB;JOB:túraazonosító;STA:DONE#

Túra központi törlése (hibás túrákhoz):

#JOB;JOB:túraazonosító;STA:DELETE#



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

## Üzenetek listázása

Egy jármű (vagy, ha nem adunk meg rendszámot, akkor az összes kocsi) üzeneteinek listázásához az alábbi URL használható:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=txt/MdtList.sql&Gr=felhasználó&Pw=jelszó>

- Xlat=txt/MdtList.sql: a lefuttatott script neve
- Gr: felhasználói név
- Pw: jelszó
- Lpl: a kért jármű rendszáma, opcionális, ha nem adjuk meg, akkor az összes jármű üzeneteit kapjuk
- SLo: az üzenetek lekérdezésének alsó időhatára YYYY-MM-DD hh:mm:ss formában, ha nem adjuk meg, akkor az utolsó 48 órát listázza ki.
- SHi: az üzenetek lekérdezésének alsó időhatára YYYY-MM-DD hh:mm:ss formában, ha nem adjuk meg, akkor a mostani időpontig listáz.

Az eredmény egy sima szövegfile, soronként egy üzenettel, | karakterekkel elválasztva az alábbi oszlopokat tartalmazza:

1. rendszám: a jármű rendszáma
2. időpont: az üzenetküldés dátuma és időpontja
3. az üzenet iránya:
  - MRX: a járműtől a diszpécserhez érkezett üzenet.
  - MTX: a diszpécseről a járműnek küldött üzenet.
  - mtx: a diszpécseről a járműnek küldött üzenet, de még nem kapta meg a sofőr MDT-je.
4. az üzenet szövege

## CAN értékek

A flotta CAN-es kocsijainak első és utolsó CAN-értékét (üzemóra, megtett út, átfolyás) egy adott időszakban az alábbi linkkel kérhetjük le:

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?Xlat=CanPos.htm&Con=text/plain&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&SLo=YYYY-MM-DD&&SHi=YYYY-MM-DD>

A válaszban soronként egy járművet kapunk, az első és utolsó CAN-mérés időpontjával adataival.



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

### Műszak/üzemóra (mind)

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?Gr=felhasználó&Pw=jelszó&L=4&SLo=dátumtól&SHi=dátumig>

Egyéb paraméterek:

- **Con=htm** HTML-formátumú file.
- **Con=txt** CSV-formátumú file.
- **Par0=Work:Car** a C paraméterben megadott egy darab jármű műszakja
- **Par0=Work:All** műszak mind

### Aktuális pozíciók xml-ben

A flotta összes kocsjának pillanatnyi pozícióját megkaphatjuk a

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=xml/last.xml&Gr=felhasználó&Pw=jelszó>

lekéréssel, a válasz xml-formátumú file **<markers>** tagek között járművenként az utolsó üzenet egy-egy **<marker>** tagben. A **<marker>**-en belül levő tagek, az **<an0>...<an7>**, **<can1>...<can7>** tagek elmaradnak, ha az adott üzenet nem hordoz ilyen információt.

- **Ign=1** paraméter: csak a gyújtáson levő kocsik (default 0)
- **MinSpd** paraméter: csak az ennél gyorsabb (= is) kocsikat listázza ki (default 0)
- **MaxSpd** paraméter: csak az ennél lassabb (= is) kocsikat listázza ki (default c)

Az eredmény tagjai:

- **<id>** A jármű WebEye azonosítója.
- **<name>** A jármű rendszáma.
- **<date>** Az üzenet dátuma YYYY-MM-DD formában.
- **<time>** Az üzenet időpontja hh:mm:ss formában.
- **<lat>** Szélességi fok, tizedestört fok formában
- **<lng>** Hosszúsági fok, tizedestört fok formában
- **<spd>** A jármű sebessége, km/h
- **<dir>** A jármű iránya, fok
- **<ign>** 1, ha van gyújtás; 0, ha nincs
- **<an0>** A tápfeszültség (Analóg0 szenzor) nyers értéke
- **<an1>..<an7>** Az Analóg1..Analóg7 szenzor nyers értéke
- **<can1>** A CAN-üzemóra nyers értéke, valós érték órában: *0.0166\*érték*
- **<can2>** A CAN-üzemanyagszint értéke, a teljes tank-térfogat 1/250-ed része az egység.
- **<can3>** A hűtővíz hőmérséklet, a mért érték C fokban: *érték-40*
- **<can4>** A fordulatszám értéke [ford/perc]
- **<can5>** A tengelynyomás [kg]



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

- **<can6>** A km-óra állása, [100 méter]
- **<can7>** Az átfolyt üa mennyisége [liter]
- **<land>** Az ország autójele, ahol a kocsí éppen tartózkodik

### MDT státuszok listázása

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?Gr=felhasználó&Pw=jelszó&Lpl=rendszer&Xlat=Txt/MdtAddr.htm&Con=text/plain&SLo=YYYY-MM-DD&SHi=YYYY-MM-DD&FUNC=funkció>

A FUNC funkció paraméter lehet:

- **EXP** Költségek listája
- **TNK** Tankolások listája
- **KON** Tevékenységek listája
- **TRL** Pótkocsí fel/le kapcsolások listája

### MDT státuszlistázás kiterjesztése csoportra

<http://robot.webeye.hu/avlw.cgi?Gr=felhasználó&Pw=jelszó&Xlat=Txt/MdtAddr.htm&Con=txt&SLo=YYYY-MM-DD&SHi=YYYY-MM-DD&FUNC=funkció>

A **Con** funkció paraméter lehet:

- **txt** Szöveges formátum: lehetőség CSV-be menteni
- **htm** HTML formátum
- **xml** Excel táblázatot generál

### Fuvarmegbízás küldése

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?>

Paraméterek:

- **Xlat=Txt/MdtJobF.sql** a futtatandó scriptfile.
- **Gr=felhasználói név** a felhasználó neve.
- **Pw=jelszó** a felhasználó jelszava.
- **C=járműazonosító** a címzett jármű sorszáma.
- **Jid=túraszám** a megbízás azonosítója. [32 karakter]
- **JName=túranév** a túra megjeleníthető neve.
- **JText=megjegyzés** megjegyzés az egész feladathoz (opcionális). [64 karakter]
- **JTime=dátum** a túra dátuma (tól-ig időszak)
- **Sn=állomások száma** a feladat állomásainak száma, az állomások lenti adatai 1-től eddig az értékig indexelődnek



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

- **Ord=pont sorrend** F vagy V (F Fix: nem állíthatja a sofőr a sorrendet, V Variable: Sofőr átvariálhatja a pontok sorrendjét)
- Az egyes állomások adatai: (az index 1-től Sn-ig fut)
  - **Feladat**
  - **Type1=** az első állomás típusa: 1=felrakó, 2=lerakó, 4=konténer felrakás, 8=konténer lerakás, 10=pótkocsi felakasztás, 20=pótkocsi leakasztás, 40=komp kezdet, 80=komp vég, 100=rola kezdet, 200=rola vég, 400=vámolás, 800=vásárlás, 1000=karbantartás
  - **Text1=megjegyzés** megjegyzés az első állomáshoz (opcionális).
  - **Time1=időablak** tervezett időablak az első állomáshoz (opcionális). [16 karakter]
  - **Megbízás**
  - **Task1=feladatszám** az elemi feladat azonosítója. [40 karakter]
  - **TNam1=feladatnév** a feladat megjeleníthető neve.
  - **TTxt1=megjegyzés** megjegyzés az első feladathoz.
  - **Cím**
  - **Name1=állomásnév** az első állomás neve. [\*]
  - **Poisl1=POI azonosító** az első állomás pontjának azonosítója
  - **City1=cím** az első állomás helye: település, irányítószám. [\*]
  - **Addr1=cím** az első állomás címe: utca, házszám. [\*]
  - **PTxt1=megjegyzés** megjegyzés az első címhez (opcionális). [\*] ([\*] összesen 180 karakter)
  - **PTim1=időablak** a cím nyitva tartása
  - **PWgs1=cél koordináta** (LAT LON 6 tizedes pontossággal)
  - **WayP1=köztes pontok** sorban LAT LON, LAT LON, .... (6 tizedes pontossággal)
  - **Rakomány**
  - **Crld1=azonosító** a rakomány azonosítója (opcionális). [32 karakter]
  - **Carg1=leírás** a rakomány leírása (opcionális). [80 karakter]
  - **CrTx1=megjegyzés** megjegyzés a rakományhoz. [80 karakter]

### A hagyományos WebEye-felület

Ha alkalmazásunkból meg akarjuk jeleníteni a hagyományos WebEye-felületet, akkor az alábbi linket használhatjuk:

<http://robot.webeye.hu/exec.cgi?Gr=demo/gps&Pw=demo&Xlat=AvlWayFr.htm>

A paraméterek:

1. Gr: a WebEye login név (kötelező)
2. Pw: a WebEye jelszó (kötelező)
3. Xlat=AvlWayFr.htm: a WebEye oldal neve (kötelező)
4. C: a kijelölt jármű WebEye-azonosítója



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

5. Lang: a felhasználói felület nyelve (hu,en,de,es,ro)
6. SLO: a lekérdezés alsó időhatára (ÉÉÉÉ-HH-NN óó:pp formában)
7. SHI: a lekérdezés felső időhatára (ÉÉÉÉ-HH-NN óó:pp formában)
8. L: a menetlevél lista kódja (0=Álláspontok, 1=Útvonal, ...)
9. OK=1: ha megadjuk, akkor magától megnyomja a WebEye felületen az OK-gombot

### Wap-os interfész linkjei

Járműlista

<http://www.webeye.hu/exec.cgi?Xlat=carmenu.wml&Lang=hu&Gr=felhasználó&Pw=jelszó>

Egy jármű pozíciója

<http://www.webeye.hu/glast.cgi?Lang=hu&Gr=felhasználó&Pw=jelszó&C=járműkód>

---

### WebEye online interfész dll

Az online interfész egy dll formájában kerül terjesztésre, a dll tartozó interfész pas modulja az alábbi.

```
unit wetrki;           {***** WebEye élő flottainterfész. *****}
```

#### interface

```
{*** A modul inicializálása és lezárása. ***}
```

```
procedure TrkInit(aSrv, aUsr, aPwd: string); { Inicializálás. }
```

*Bejelentkezés a WebEye-szerverre, az aSrv a WebEye szerver neve (vagy IP-címe) és portja, például: 'www.webeye.hu:65002' A modul egy TCP-kapcsolatot épít ki a szerver megadott portjára (hasonlóan, mint az AvIG program). Az aUsr és az aPwd paraméterek a felhasználói nevet és a jelszót adják meg. Ezt az eljárást a program indulásakor kell meghívni.*

```
procedure TrkDone;           { Bontás. }
```



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

*A TrkInit eljárással felépített kapcsolat bontása  
(a programból való kilépés előtt kell meghívni).*

```
*** A TCP-kapcsolat állapota. ***}
type TTrkStat = ( { A kapcsolat állapota. }
    trkDisc, { Nincs kapcsolat. }
    trkDial, { Kapcsolódás folyamatban. }
    trkConn, { Kapcsolat rendben. }
    trkDrop { Bontás folyamatban. }
);
function TrkStat: TTrkStat; { Az állapot lekérdezése. }
```

*A kapcsolat aktuális állapotának lekérdezése, normál működés alatt trkConn állapotot kell kapnunk, ha a TCP-kapcsolat megszakad, akkor a modul magától újra megpróbálja felépíteni, a felépülés alatt kapjuk a trkDial állapotot.*

```
*** A járművektől érkező üzenetek rekordja. ***}
type TAvlMsg = record {***** A jármű üzenete.*****}
    msgMsg: integer; { Az üzenet típusa. }
    msgTim: integer; { Az üzenet időpontja. (time_t) }
    msgLat: integer; { Szélességi fok. }
    msgLon: integer; { Hosszúsági fok. }
    msgSpd: integer; { Sebesség. [km/h] }
    msgDir: integer; { Irány. [fok] }
    msgSta: integer; { GPS-állapot (1,0). }
    msgSns: integer; { Digitális szenzorok. }
    msgPar: integer; { Az üzenet paramétere. }
    msgAna: array [0..7] of integer; { Analóg szenzorok. [mV] }
end;

type PAvlMsg = ^TAvlMsg; { Mutató egy üzenetrekordra. }
```



**ARCHICOM**  
MŰHOLDAS FLOTTAKÖVETÉS

**WebEye** Group  
Telematics

*A koordinátákat szolgáltató eljárások egy ilyen struktúrában adják meg a jármű helyzetét. A járműveket a rendszámukkal azonosítjuk, de a rendszámokból csak a betűket és a számokat figyeli*

*a program, a többi karaktert (szóköz, kötőjel...) kiszűri.*

*Az msgMsg az üzenet típusa (az esetek 99.99%-ában 2, ez a normál követés üzenetet jelenti, az 1 a pozíciókérő SMS-re érkezett válasz, a nagyobb számok a konfigurációs parancsok nyugtáit jelentik.*

*Az msgTim az üzenet időpontja time\_t időben, téli/nyári eltolással.*

*Az msgLat és msgLon a szélességi és a hosszúsági fok, a számjegyek rendre a fokot (2-3 jegy), a percet (2 jegy) és a tízezred percek (4 jegy) jelzik. A nyugati hosszúságok és a déli szélességek negatív előjelűek.*

*Például a Bp Keleti pályaudvar 47300000, 19050000.*

```
{*** A jármű utolsó ismert pozíciójának lekérdezése.          ***}  
procedure TrkLast(aLpl: string; var rMsg: TAVIMsg);
```

*Megadja a jármű utolsó pozícióját, amit a kommunikációs modul ismer, ha a járműtől még nem érkezett üzenet, akkor 0-kal tölti fel a rekordot.*

```
{*** A járművektől érkező pozíciókat jelentő eljárások típusa.  ***}  
type
```

```
  TrkTrackProc = procedure(sLpl: string; rMsg: TAVIMsg; iCar: integer) of object;  
procedure TrkSetTrackCB(cb: TrkTrackProc);
```

*Ha üzenet érkezik egy járműtől, akkor a modul ezt az eljárást hívja meg.*

*Az sLpl a jármű rendszáma (csak betűk és számok, kötőjel, szóköz... nélkül),*

*az rMsg rekord tartalmazza a jármű helyzetét, az iCar a jármű WebEye azonosítószáma.*

*Az értesítési eljárást címét a TrkSetTrackCB eljárással adhatjuk meg, ezt szintén a program elején a TrkInit után kell meghívni.*

```
{ A jármű koordináta küldési sűrűsége, ennyi másodpercenként adja az  }
```

```
{ msg_track üzenetet. Ha 0, akkor minden üzenetet megkapunk.      }
```

```
{ A default érték 15 perc.                                         }
```

```
{ Ha a rendszám nil, akkor az összes járműre vonatkozik a beállítás. }
```

```
procedure _pos_freq(sLpl: PCHAR; iSec: integer); cdecl external 'WeTrkDll.dll';
```

*A kapott koordináták ritkítását befolyásolja, alaphelyzetben az interfész*

*nem árasztja el az alkalmazást a járművektől 15 másodpercenként érkező jelekkel,*

*ha az összes koordinátát szeretnénk, akkor (nil,0) paraméterrel kell meghívni az eljárást.*

```
implementation {*****}
```