

GPSoverIP zeigt zum 5. VLN Rennen 2014 neue Racing App mit CAN Monitoring

Schweinfurt, 12.07.2014.

Mit dieser Version sei der nächste Schritt getätigt, ein umfangreiches System für den Motorsport zu liefern, so der Hersteller. Die Lösung bietet Features für Zuschauer, Veranstalter und Teams und eröffnet allen Nutzern neue Möglichkeiten.

Mit der aktuellen Erweiterung sind neue Telemetrie-Funktionen für die Rennteams hinzugekommen und somit die heute wichtigste Informationsquelle für modernen Rennsport überhaupt. Die Besonderheit der Lösung ist die multiple Verfügbarkeit der Datensätze und dass eine Archivierung auch erfolgt wenn die Anwendung nicht aktiv ist. Zudem soll keine kostenintensive Infrastruktur aufgebaut werden müssen. Das System sei an jedem Ort der Welt funktionsbereit, so der Hersteller. Gesendet werden die Daten in Echtzeit über das Mobilfunknetz, bei Funkschatten werden gepufferte Daten nachgesendet sobald sich das Gerät wieder eingeloggt hat.

Die Visualisierung wurde an bisherige Systeme zwar angelehnt, bietet jedoch mehr Flexibilität und Attraktivität in der Bedienung, heißt es in einer MEldung des Unternehmens.

Die neue Funktion, welche unter dem Punkt Dashboard CAN/FMS-Daten zu finden ist, steht ausschließlich den Rennteams zur Verfügung. Mit der Monitoring-Funktion steht noch eine Vielzahl weiterer Features bereit. So können z.B. Aufzeichnungspakete ausgewählt und die Werte miteinander kombiniert werden, Werte zum Zeitstempel positionsgenau visualisiert dargestellt werden, Protokolle ausgedruckt werden etc.

Die Einbindung der Monitoring-Funktion ist denkbar einfach. Das GPSauge bietet die Möglichkeit der CAN-Anbindung durch den induktiven Abgriff CANClick. Die im GPSauge MI6 integrierte Datenbank identifiziert automatisch den jeweiligen Fahrzeugtyp und stellt die Telemetriedaten zur Visualisierung in kurzen Zeitintervallen bereit.

[Zur Meldung auf Telematik-Markt.de](#)

http://telematik-markt.de/telematik/gpsoverip-zeigt-zum-5-vln-rennen-2014-neue-racing-app-mit-can-monitoring#.U8ADtvl_ubM