

# KMC-38GPS

MICROFONO ALTAVOZ CON  
RECEPTOR GPS INCORPORADO

**5-tone** **FleetSync**  
by KENWOOD

El nuevo micrófono-altavoz KMC-38GPS añade un receptor compacto de GPS con antena integrada que incrementa las prestaciones del conocido KMC-25.

Este nuevo micro-altavoz permite, en unión con un transceptor portátil TK-x180, conocer la ubicación geográfica del equipo de forma remota.

Gran variedad de servicios pueden ser ahora monitorizados y seguidos para una rápida localización en caso de supervisión o de urgencia.

#### Características Generales :

- Compatible con portátiles TK-2180/3180E
- Micrófono con cancelación de ruido
- Altavoz 0.5w
- Salida para auricular (3.5mm)
- Clip giratorio
- Normas MIL-STD-810 C/D/E/F, Normas MIL-STD "Driven-Rain"
- Normas IP-54/55 sobre intrusión de agua y polvo
- Margen de funcionamiento -30°C a +60°C
- Dimensiones de 62 x 81 x 36 mm (Ancho/Alto/Fondo)
- Peso aproximado de 240g

#### Especificaciones GPS:

- Recepción de 12 canales en paralelo
- Sensibilidad: -142dBm (captura), -136dBm (adquisición)
- Formato de datos GPS: NMA 0183
- Actualización de datos GPS: 1 por segundo
- Tiempos típicos de activación del GPS: 70 segundos (No Activo), 38 segundos (Semi Activo) y 8 segundos (Activo)
- Batería interna de Ion-Litio para mantenimiento de datos. Permite la puesta en marcha en modo activo/semiactivo. Se recarga desde el portátil al estar éste en funcionamiento.
- Autonomía batería interna 10 días
- Información de latitud, longitud, altitud y cobertura GPS en el display de los terminales.
- Autonomía media portátil TK-2180/3180+KGS-38GPS de 6/7 horas con KNB-31 o KNB-33 y de 9/10 horas con KNB-32, con el ciclo típico 5-5-90 y función ahorro batería activo.



Listen to the Future

El sonido siempre ha unido a Kenwood con las personas. Ahora en Kenwood queremos ampliar los horizontes del sonido escuchando a nuestros clientes y anticipándonos al futuro, a medida que nos adentramos en un porvenir lleno de innovación, inspiración y satisfacciones compartidas.

Kenwood sigue una política de continuos avances en desarrollos técnicos. Por esta razón las características y/o especificaciones pueden diferir de las aquí descritas. Los colores pueden asimismo diferir de los aquí mostrados.

©2007

Todas las marcas, nombres de marcas, logotipos y tecnologías aquí descritas pertenecen a sus respectivos propietarios o licenciatarios.

Kenwood Ibérica, S.A.

Bolivia, 239  
08020 Barcelona (España)  
<http://www.kenwood.es>



# KENWOOD

Listen to the Future

# KGS-3

Software Gestor AVL Posicionamiento  
GPS/Mensajería FleetSync®



# KGS-3

## Software Gestor AVL Posicionamiento GPS/Mensajes FleetSync®



**FleetSync™**  
by KENWOOD

Simple, flexible e intuitivo  
Interface gráfico MapPoint 2004 ó MapPoint® 2006 de Microsoft®  
Compatible con Equipos TK-x180 y TK-x8  
Hasta 100 usuarios\*1  
Protocolo Interface FleetSync®

### OPERATIVA AVL con GPS

- La señal procedente de los satélites del Sistema Global de Posicionamiento GPS es recibida por la antena del receptor GPS, y una vez procesada la información de posición, ésta es enviada al transceptor vía puerto serie.
- El Transceptor recibe los datos GPS de Longitud, Latitud, Tiempo UTC, Velocidad y Rumbo.
- Se transmite la información de posición en formato FleetSync® vía radio a la base.
- El móvil TK-x180 de base conectado al PC a través del puerto serie facilita la información de identidad y posición.
- El PC recibe los datos y muestra la posición en el mapa



### REQUERIMIENTOS

Para poder utilizar el KGS-3, son necesarios los siguientes dispositivos de software:

- Sistema Operativo Windows® 2000 o XP<sup>\*2</sup>
- Software MapPoint® 2004 ó MapPoint® 2006<sup>\*2</sup>
- Software FleetSync® AVL KGS-3

y de hardware:

- Pentium III 1 Ghz, 256 MB, 20 MB HDD, CD Rom, puerto serie y XGA (1024 x 768)
- Programación Terminales Kenwood en protocolo FleetSync® (no 5 tonos, no MPT-1327)
- Base: Terminal TK-x180 con la función Datos-GPS activada y una Conexión serie estándar<sup>\*3</sup>

### REQUERIMIENTO EN MÓVILES TK-x180

Disponer de un Receptor GPS y de una Antena GPS.

El receptor GPS puede ser interno o externo:

Cuando es externo, combina Antena y Receptor "todo en uno" y se conecta al transceptor vía conector ACC25. Cuando el receptor GPS es interno, se instala en el interior del transceptor y la antena es cableada hasta el exterior del vehículo.

### REQUERIMIENTO EN PORTÁTILES TK-x80 Y TK-x180

KMC-38GPS, receptor GPS integrado en micro-altavoz



### Funciones AVL

- Avance/Retroceso: Similar Microsoft Internet Explorer
- Zoom In/Out
- Scroll (Pan)
- Centrado: Selección de centro inicial
- Fuente Mapa: Super-grande Grande, Media, Pequeña, Super-pequeña
- Mostrar u Ocultar Lugares: Muestra u Oculta puntos de interés
- Buscar (Dirección, plaza, Lon/Lat)
- Posición por defecto: Selecciona la posición de la base y permite memorizarla
- Ver vehículo: Busca y muestra el vehículo seleccionado en el centro del mapa
- Traza Vehículo: mantiene al vehículo en el centro del mapa
- Requerir Posición: Solicitar la posición del vehículo

### Características

- Vista de árbol
- Menú principal: Ventana de mapa, Lista Vehículos, activación Históricas
- Barra de estados
- Configuración Iconos
- Configuración Fichero Históricos
- Configuración Estación Base
- Configuración Vehículos
- Mensajes Texto Largos/Cortos
- Configuración Mensajes Predefinidos
- Configuración Lista de estados
- Mensajes de estados
- Llamadas de Voz
- Histórico Actividad

### FUNCIONES DEL SOFTWARE

#### CONFIGURACIÓN DE VEHÍCULOS

Puede configurarse la información de vehículos según diversas variantes: Tipo de vehículo, ID Flota, ID Unidad, Nombre e Icono que se le asigna, color del icono (hasta 8 colores). La administración de configuración está protegida mediante un Password.

#### ICONOS

Posibilidad de configurar la asignación de Nombre de Iconos: Nombre, ID Flota, ID Unidades, Nº Estados, Velocidad, Tiempo. Asignación de hasta 20 colores.

#### LLAMADAS DE VOZ

Las llamadas de voz pueden hacerse de forma selectiva,

con las siguientes variantes

- Llamada Selectiva (ID + Flota)
- Llamada Flota (Flota)
- Llamada Grupo (ID + Flota)
- Llamada Supervisor (ID + todas las flotas)
- Llamada General (Todos)

#### MENSAJES DE ESTADO

Posibilidad de pre-configurar hasta 80 estados de libre utilización.

### MENSAJES LIBRES

Posibilidad de enviar Mensajes libres de Texto, tanto cortos (hasta 48 caracteres) como Largos (hasta 4096 caracteres). Los mensajes cortos se visualizan en el display de los terminales. Se dispone de una Rellamada de mensajes (hasta 20 mensajes) para re-envío rápido.

### EMERGENCIAS

A la recepción de una llamada de emergencia con posición, la pantalla mostrará la ubicación y la identidad del equipo a pantalla completa con alerta acústica.

### HISTÓRICO

Se genera un fichero de Histórico, que puede gestionar las siguientes opciones: Registro de Posiciones, Mensajes, Estados y Llamadas de voz.

Puede hacerse igualmente un seguimiento en tiempo real del envío y recepción de Estados, de Mensajes y de Llamadas de voz.

En el display se mostrarán en diversos colores cada uno de los tipos de mensaje:

- Cian: Recepción Mensaje estado
- Verde: Recepción Mensaje Texto
- Rojo: Recepción Mensaje Estado Emergencia
- Rosa: Fallo envío Mensajes Estado/Texto
- Negro: Otras actividades

### ESTACIÓN BASE

Es posible configurar parámetros tales como Nombre de la Estación, Puerto COM, sistema de Unidades (Millas/Km), Longitud de los mensajes, Fichero de sonido.

\*1 En la práctica el tamaño de la flota puede variar dependiendo del tipo y carga del sistema, la frecuencia de interrogación de los vehículos, canales mixtos voz y datos o canales dedicados a datos.

\*2 Solo mapas Microsoft® MapPoint® 2004/2006; los mapas personalizados no pueden ser importados. Microsoft® y MapPoint® son marcas registradas de Microsoft® Corporation U.S.A

\*3 Solo se soporta una estación base. KGS-3 no soporta operaciones via redes IP de estación simple o múltiple