

Este documento descreve as novas funcionalidades da versão de firmware V10.10 para os rastreadores RST.

Informações da versão:

Número da versão: V10.10

Data da liberação: 01/09/2025

Funcionalidades:

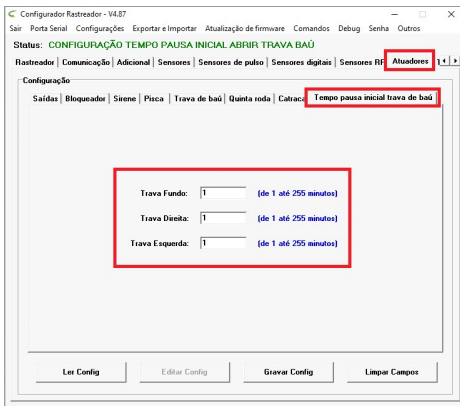
Versão do configurador a ser utilizado: V4.87 ou superior.

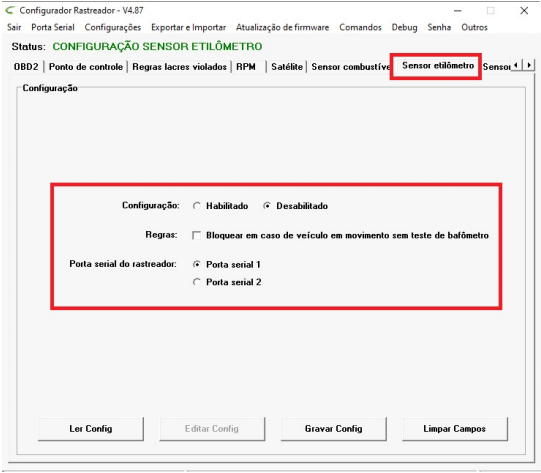
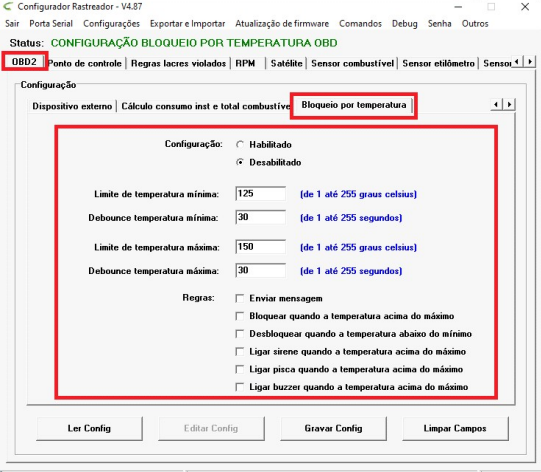
Detalhes:

M – Melhorias. Alterações que adicionam funcionalidades.

A – Alterações. Mudanças para melhorar o desempenho em recursos existentes.

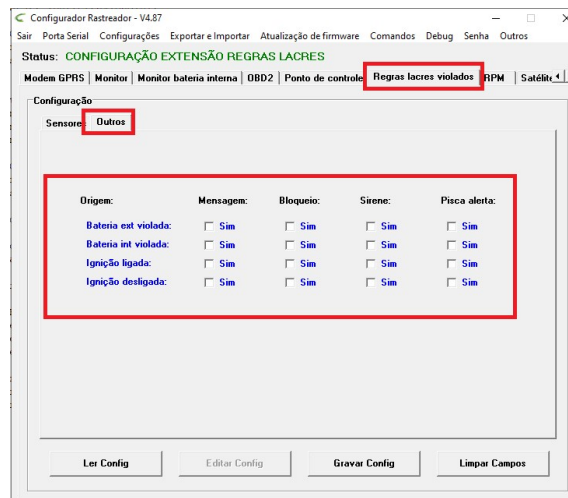
C – Cancelamento. A remoção da função ou capacidade.

1	Inclusão do parâmetro de configuração para o tempo inicial de pausa para a abertura da trava de baú (antes o tempo era fixo em 1 minuto). 	M
2	Inclusão de eventos separados para as portas de baú referente as travas de baú direita e esquerda.	M
3	Novas regras para a cerca eletrônica e redução do tempo de debounce da velocidade máxima dentro da cerca de 5 para 2 segundos.	A
4	Remoção da rotina de repetição de envio das mensagens via satélite pelo Globalstar.	A
5	Inclusão da verificação da violação das regras de lacres pelos sensores de pulsos quando configurados para sensores digitais.	A
6	Inclusão de limites para a leitura do valor do RPM via rede CAN (OBD), conforme especificado na norma (limite de 0 até 8031.875 RPM).	A

7	Inclusão do tratamento do sensor de etilômetro. 	M
8	Inclusão da função de bloqueio por alta temperatura do motor via rede CAN (OBD). 	M
9	Inclusão do envio da mensagem para o sistema do ID de passageiro, quando habilitado. 	A

Nova função para as regras violadas.

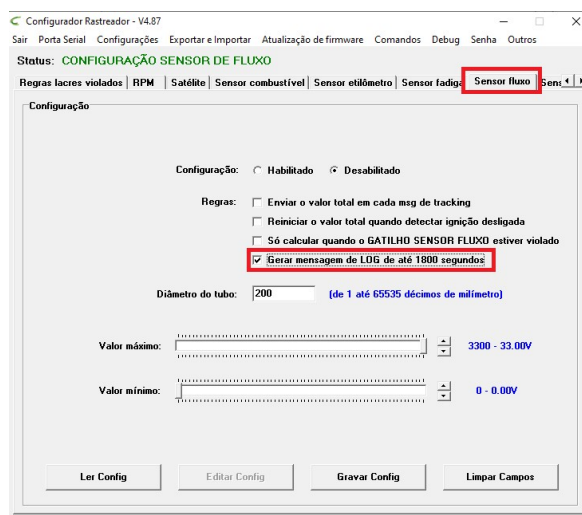
10



M

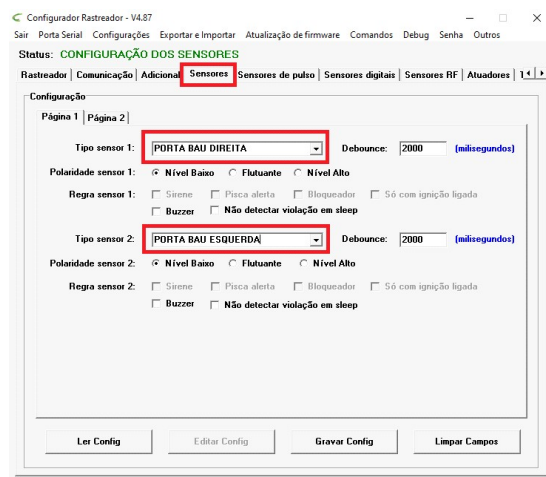
Inclusão da função de tratamento do log para o sensor de fluxo.

11

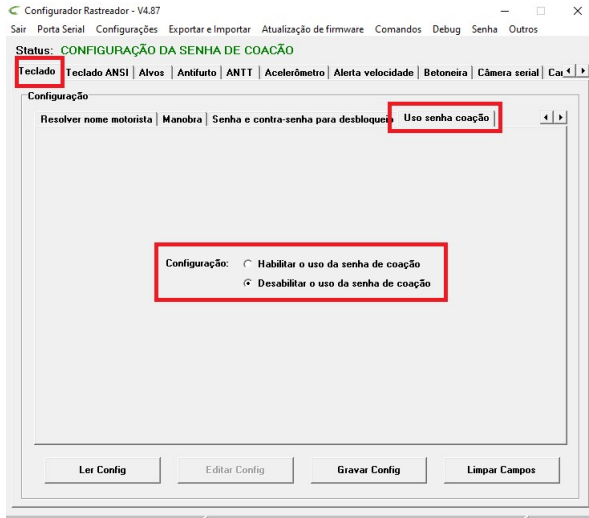
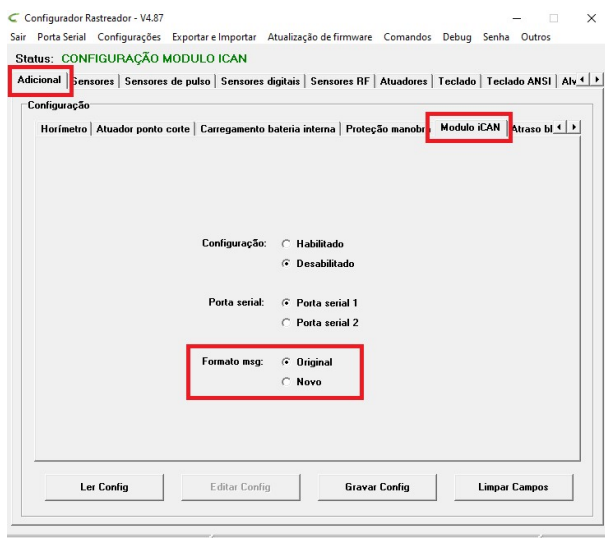


Inclusão de novos tipos de sensores para o tratamento das travas de baú separadamente.

12



M

13	Novas funcionalidades e melhorias para o teclado ANSI.	A
14	Inclusão da configuração para uso ou não da senha de coação para o teclado. 	M
15	Inclusão de uma nova configuração para o modulo ICAN externo. 	A
16	Alteração no tratamento das mensagens ASCII recebidas via TCP, agora o rastreador irá verificar se há mais de um comando na mesma mensagem e irá separar cada uma delas, com limite até 4.	A
17	Correção no comando de configuração da micro cerca eletrônica para o protocolo ASCII e quando há 13 elementos no comando recebido.	A
18	Inclusão de uma regra para atualização da latitude e longitude do GPS quando o veículo estiver parado somente quando a velocidade estiver acima de 1.5 Km/h e o metro percorrido for maior que 3 metros, para evitar pequenos pulos do GPS.	M