

# Инструкция по работе со встроенным обходчиком Toyota CAN в устройстве AgentMS.

Встроенный обходчик Toyota CAN позволяет производить дистанционный запуск двигателя без подключения дополнительного оборудования (А4, А7). Данная функция поддерживается устройством AgentMS начиная с версии ПО **ver.02.23h\_b1\_b2 (тестовая)** и с релиза **ver.02.23h** .

**Внимание!** Если ваш автомобиль уже оборудован штатным устройством дистанционного автозапуска, то установка обходчика не рекомендуется во избежании конфликтов между системами.

## 1. Список поддерживаемых автомобилей:

### LEXUS

IS250\350 с кнопкой запуска 2013-18  
NX200\200t\300h с кнопкой запуска 2014-18  
LX570\450D с кнопкой запуска 2015-18  
LS500 с кнопкой запуска 2018  
RX270\350\200t с кнопкой запуска 2016-18  
RX450h с кнопкой запуска 2016-18

### TOYOTA

Alphard с кнопкой запуска 2015-18  
Camry с кнопкой запуска 2018  
Fortuner с кнопкой запуска 2017-18  
Highlander с кнопкой запуска 2014-18  
Highlander Hybrid с кнопкой запуска 2014-18  
HiLux с кнопкой запуска 2015-18  
LC200 с кнопкой запуска 2015-18  
Land Cruiser PRADO 09.2017-18

## 2. Аппаратное подключение

Для подключения AgentMS необходимо провести следующую коммутацию:

- для разблокировки стартера и рулевого колеса в момент дистанционного запуска необходимо контакт SPL автомобиля замкнуть на массу. Для этого надо установить реле, которое будет управляться со стороны AgentMS. Выход управления этим реле в настройках устройства необходимо назначить как **Выход- Блокировка руля**. Так же к реле надо подключить массу и управляемую клемму SLP.

Подключение к шине CAN выполняется стандартным образом.

## 3. Настройка устройства.

Настройка устройства AgentMS для работы со встроенным обходчиком выполняется с мобильного приложения **car-online** или сайта **new.car-online.ru**. В разделе "Настройки установщика" необходимо сделать ряд изменений.

- обновить программу CAN управления на программу соответствующую вашему автомобилю;
- разрешить запуск двигателя по CAN ;
- задать Тип CAN обходчика - Toyota CAN;
- назначить выход – Блокировка руля;
- отключить настройку автозапуска на реле;

После обновления CAN-программы и сохранения настроек необходимо произвести сброс устройства(например SMS RESET).

После сброса устройства устройство готово к обучению обходчика.

#### **4. Обучение обходчика**

После перезагрузки устройства необходимо провести процесс обучения. Для этого необходимо включить зажигание автомобиля. Затем с кодонаборника войти в режим обучения обходчика. Для этого набрать на кодонаборнике четыре цифры вашего С-кода и 6 (светодиод начнет моргать 6 раз зеленым 1 красным ), затем на кодонаборнике набрать 151(светодиод будет моргать 5 раз зеленым 1 красным ). С этого момента устройство будет предпринимать попытки обучения в течении 2 минут. При успешном обучении светодиод перейдет в режим 4 зеленых 4 красных и в протоколе событий появится 210 событие(успешное обучение обходчика). По окончании 2 минут устройство выйдет из режима обучения автоматически.

Если обучение завершилось успешно, необходимо выключить зажигание, перевести AgentMS в охрану и проверить работу дистанционного запуска, послав команду MOTOR ON с сайта, приложения или смс.