

# Режимы работы модуля "AutoScale". Настройка параметров

Для настройки работы модуля «**AutoScale**» необходимо перейти в раздел «**Настройки**» бокового меню и выбрать плагин автовесов «**Весы\***». Откроется меню редактирования основных настроек модуля «**AutoScale**»:

## Основные настройки

- **Наименование весов:** Название весов, которое будет отображаться в программе и печатных формах.
- **Тип весов:** Тип вашей весовой платформы (зависит от типа взвешиваемого ТС и размера весовой платформы).
  1. Автомобильные с полным заездом ТС на платформу
  2. Автомобильные с полным заездом ТС (определение ОСЕЙ) **Требуется дополнительная лицензия!**
  3. Автомобильные короткие, с отдельным взвешиванием по частям
  4. Автомобильные поосные **Требуется дополнительная лицензия!**
  5. Вагонные весы
  6. Вагонные короткие, с отдельным взвешиванием по частям



Если вы укажете тип весов, не соответствующий приобретенной вами лицензии, показания веса ТС отображаться не будут. Вместо этого в окне отображения массы будет написано «**License Not Available**»

- **Разрешить загрузку транспорта на весах.** Включает использование дополнительного режима загрузки транспорта на весах и расчета НЕТТО без съезда с весов
- **Режим взвешивания (определение НЕТТО)** (Двукратный, Тара из Базы, Только брутто): определяет необходимость взвешивания ТС дважды и алгоритм работы ПО при взвешивании транспорта:
  - **Двукратный** - Для расчета массы груза ТС взвешивается два раза (тарифируется и бруттируется).
  - **Только брутто** - Масса груза ТС не рассчитывается;
  - **Тара из Базы** - ТС тарифируется один раз на длительный промежуток времени. Каждое следующее взвешивание ТС программа будет воспринимать как взвешивание брутто, при этом масса груза будет рассчитываться исходя из

текущей массы ТС и значения тары, определенного в момент тарирования ТС.

**Режим взвешивания «Тара из Базы» не гарантирует достоверного расчета значения НЕТТО, т.к. ТАРА со временем может перестать быть актуальной, поэтому рекомендуем применять только в особых случаях.**

- **Период актуальности 1-го взвешивания, для расчета НЕТТО (для режима Двукратный), в часах:** Период актуальности первого взвешивания для расчета НЕТТО (для режима Двукратный). По прошествии установленного периода программа «забывает» первое взвешивание;
- **Допустимые отклонения Тары (для режима Тара из Базы), в дискретах:** В случае, если масса ТС в момент взвешивания будет отличаться не более, чем на значение допустимого отклонения тары, значение Тары ТС будет обновлено на текущее. Данный параметр используется в режиме «Тара из Базы»;
- **Период актуальности ТАРЫ (для режима Тара из Базы), в днях:** Период времени, в течении которого система использует предыдущее тарирование ТС для расчета нетто в режиме работы «Тара Из Базы».

## Идентификация транспорта

**Идентификация транспортного средства** - здесь производится настройка оборудования для автоматической идентификации транспортного средства, заехавшего на весы.



Возможно использование смешанного режима - распознавание номера ТС и считывания меток одновременно. Считыватель меток имеет больший приоритет идентификации.

### Распознавание номерного знака

Источник 1 распознавания гос. номера ТС, направление 1	Recognize1 (Плагин распознавания ном
Источник 2 распознавания гос. номера ТС, направление 1	Не использовать
Источник 1 распознавания гос. номера ТС, направление 2	Recognize2 (Плагин распознавания ном
Источник 2 распознавания гос. номера ТС, направление 2	Не использовать

### Считыватели меток

Источник считывателя метки, направление 1	ScanRFID_1 (Считыватель RFID меток1)
Источник считывателя метки, направление 2	ScanRFID_1 (Считыватель RFID меток1)

[Сохранить](#)

- **Источник распознавания гос. номера ТС направление 1** - укажите плагин распознавания номеров транспорта, движущегося по направлению 1.
- **Источник распознавания гос. номера ТС направление 2** - укажите плагин распознавания номеров транспорта, движущегося по направлению 2.
- **Источник считывателя метки направление 1** - укажите плагин считывателя RFID меток транспорта, движущегося по направлению 1.
- **Источник считывателя метки направление 2** - укажите плагин считывателя RFID меток транспорта, движущегося по направлению 2.

## Отчётность и печать

В данном разделе производится настройка параметров используемых при заполнении отчетов.

### Параметры для печати

Формат печати	PDF ▼
Для отчета. Наименование (дислокация) пункта весового контроля	<input type="text"/>
Для отчета. Наименование весов	<input type="text"/>
Для отчета. Свидетельство о поверке	<input type="text"/>
Для отчета. Период действия свидетельства о поверки весов	<input type="text"/>
Для отчета. Наименование организации	<input type="text"/>

[Сохранить](#)

- **Наименование (дислокация) пункта весового контроля**- местонахождение объекта.
- **Наименование весов**- название весов, модель.
- **Свидетельство о поверке**- серия и номер свидетельства о поверке.
- **Период действия свидетельства о поверки весов.**- дата окончания срока действия свидетельства о поверке.

## Оборудование

**Оборудование** - параметры источников оборудования.

### Настройки оборудования

Весовой индикатор	WeightIndicator1 (Весовой индикатор1) ▾ WeightIndicatorX
Источник фотофиксации 1	Camera1.GetFrameJpg (Получить фото JPG с ▾ CameraX.GetFrameJPG
Источник фотофиксации 2	Camera2.GetFrameJpg (Получить фото JPG с ▾ CameraX.GetFrameJPG
Источник фотофиксации 3	Не использовать ▾ CameraX.GetFrameJPG
Источник фотофиксации 4	Не использовать ▾ CameraX.GetFrameJPG
Источник фотофиксации 5	Не использовать ▾ CameraX.GetFrameJPG
Источник фотофиксации 6	Не использовать ▾ CameraX.GetFrameJPG
Источник сигнала датчика - ТС перед весами, направление 1	UDWV1.In1 (УДВВ1 Вход 1) ▾
Источник сигнала датчика - ТС перед весами, направление 2	UDWV1.In2 (УДВВ1 Вход 2) ▾

- **Весовой индикатор** - выбрать плагин весового индикатора.
- **Источник фотофиксации 1-6** - выбрать плагин камеры.
- **Источник сигнала датчика-ТС перед весами направление 1** - выбор входа на УДВВ, к которому подключен датчик.
- **Источник сигнала датчика-ТС перед весами направление 2** - выбор входа на УДВВ, к которому подключен датчик с другой стороны весов.

## Журналы

**Журналы** - В данном разделе производится настройка журналов, в которых будет храниться информация о взвешивания.. Плагин работает с 2-мя журналами: взвешиваний и документов. В журнале отвесов (взвешиваний) сохраняются все взвешивания (проезды по весам). В журнале документов сохраняются документы взвешивания, которые создаются на основании одного или двух отвесов (ТАРА и БРУТТО) В документе взвешивания содержатся все аналитические поля заполненные во время взвешивания.

### Настройки журналов

Журнал для фиксации взвешиваний	AutoScaleJournal1 (Журнал автовесов 1)
Журнал для документов	DocsJournal (Журнал документов)
Авто создание документа	Всегда
Включить автоматическое пополнение справочника транспорта	включено

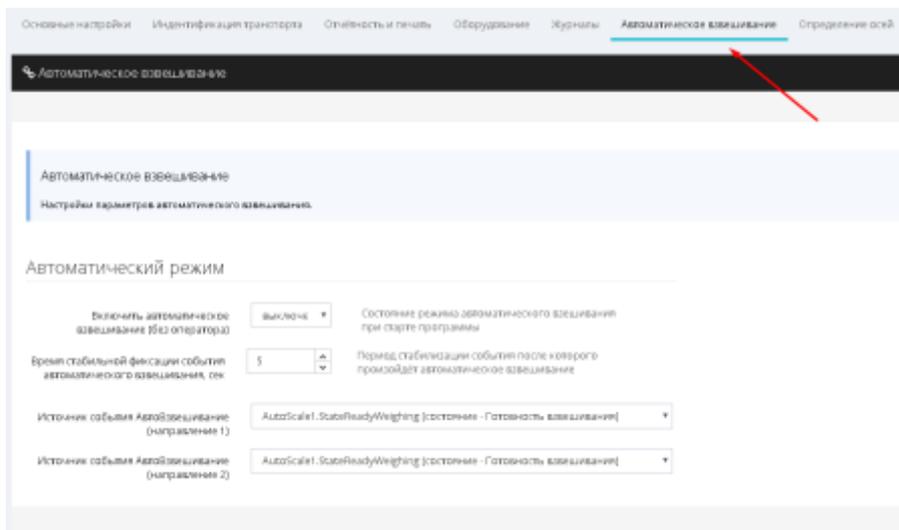
- **Журнал для фиксации взвешиваний** - По умолчанию Журнал автовесов 1, данный параметр изменять не нужно!
- **Журнал для документов** - выбор журнала для записи документа.
- **Авто создание документа** - режим создания документа в журнале(Всегда, При ручном взвешивании, Никогда).
- **Включить автоматическое пополнение справочника транспорта** - автоматическая запись в журнал достоверных номеров ТС. Достоверным номером считается номер ТС, прошедшего 2 двукратных взвешивания (тарирование и бруттирование), в ходе каждого из которых был произведен расчет нетто.



Журнал достоверных номеров ТС используется для оптимизации и улучшения качества работы системы распознавания номеров.

## Автоматическое взвешивание

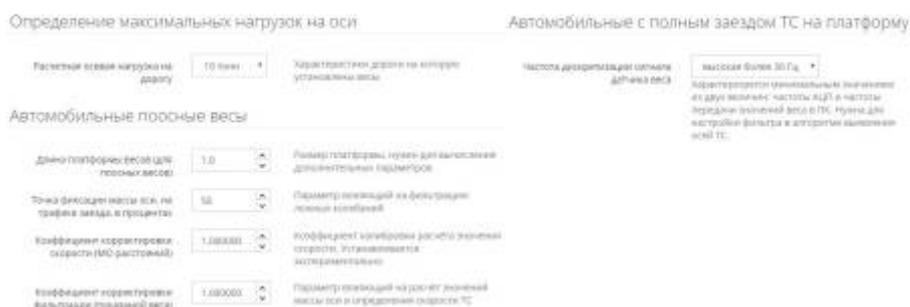
Данный режим обеспечивает полную автоматизацию процесса взвешивания. Система производит автоматическую (без оператора) регистрацию ТС, проезжающих по весам. Если в системе настроена идентификация транспорта, то производится автоматический расчет НЕТТО. Оператор при этом может отсутствовать или периодически посещать систему для мониторинга или ввода дополнительной аналитической информации по взвешиваниям.



- **Включить автоматическое взвешивание (без оператора):** включает или отключает режим автоматического взвешивания транспорта.
- **Время стабильной фиксации события автоматического взвешивания, сек:** период времени, в течение которого показания весов должны быть стабильны до момента автоматической фиксации веса.
- **Источник события АвтоВзвешивание (направление 1):** Внутреннее событие модуля «AutoScale», которое позволяет произвести автоматическую фиксацию веса ТС, заехавшего на весы по направлению 1 (по умолчанию: **Готовность взвешивания**).
- **Источник события АвтоВзвешивание (направление 2):** Внутреннее событие модуля «AutoScale», которое позволяет произвести автоматическую фиксацию веса ТС, заехавшего на весы по направлению 2 (по умолчанию: **Готовность взвешивания**).

## Определение осей (при наличии дополнительной лицензии)

**Определение осей** - настройки режимов определения нагрузок на оси автотранспорта.



- **Расчетная осевая нагрузка на дорогу** - Характеристики дороги на которую установлены весы (6, 10, 11.5 т) нагрузки на покрытие.
- **Длина платформы весов (для поосных весов)** - длина платформы в метрах. Размер платформы, нужен для вычисления дополнительных параметров.
- **Точка фиксации массы оси, на графике заезда, в процентах** - Параметр влияющий на фильтрацию ложных колебаний.
- **Коэффициент корректировки скорости (МО расстояний)** - Коэффициент калибровки расчёта значения скорости. Устанавливается экспериментально.

- **Коэффициент корректировки фильтрации (показаний веса)** - Параметр влияющий на расчёт значений массы оси и определения скорости ТС.
- **Частота дискретизации сигнала датчика веса** - Характеризуется минимальным значением из двух величин: частоты АЦП и частоты передачи значений веса в ПК. Нужна для настройки фильтра в алгоритме выявления осей ТС.

From:

<https://docuwiki.vesysoft.ru/> - База знаний

Permanent link:

[https://docuwiki.vesysoft.ru/doku.php?id=uniserver:settings\\_params](https://docuwiki.vesysoft.ru/doku.php?id=uniserver:settings_params)

Last update: **2025/01/10 20:27**

