

Состав системы и требование к оборудованию автоматизации КПП



UniServer AUTO — Web-сервер с открытой модульной архитектурой. Конфигурация различных модулей системы позволяет создать территориально-распределенные автоматизированные сервера для сбора, обработки данных и управления технологическим оборудованием.

UniServer AUTO: КОНТРОЛЬ ПРОЕЗДА — WEB приложение для автоматизации процессов учета и контроля проездов транспорта через КПП предприятия. Программный комплекс представляет собой сборку из модулей системы “UniServer AUTO” и поставляется совместно с WEB платформой сервер “UniServer AUTO”.

Состав программного комплекса "UniServer AUTO: КОНТРОЛЬ ПРОЕЗДА"

Программный комплекс «UniServer AUTO: КОНТРОЛЬ ПРОЕЗДА» состоит из различного набора плагинов:

Наименование плагина	Описание
AutoControl	Плагин КПП
Journal	Плагины журналов
Table	Плагины справочников
Camera	Плагин для подключения IP камер
Recognize	Система распознавания автомобильных номеров
UDVV	Плагин для подключения устройства дискретного ввода-вывода
LedPanel	Плагин для подключения LED панелей
ScanRFID	Плагин для подключения считывателей RFID меток

Рекомендуемая конфигурация компьютера для работы одной системы

Параметр	Описание
Процессор	Процессор Intel Core i3 или Intel Core i5 (при использовании системы распознавания номеров Intel Core i5, Intel Core i7 предпоследнего/последнего поколения)
Память	не менее 4 Гб, лучше 8Гб
HDD	500 Гб или более
Видеокарта	при использовании системы распознавания номеров рекомендуем использовать дискретную видеокарту

Параметр	Описание
Интерфейсы	Один лучше два COM порта (RS-232), выведенных на стенку системного блока. Переходник USB-COM не рекомендуем.
ОС	MS Windows 7 или MS Windows 8,10 (64bit)



При использовании на одном ПК несколько копий систем (для двух или более весов) мощность процессора ПК требуется выше и масштабируютсяратно количеству установленных систем.



Стабильная работа ПО возможна только при загрузке процессора **не выше 75%** от процессорного времени ПК.



Работа системы на виртуальной машине возможна с ограничениями, уточняйте в техподдержке.

Особенности лицензирования

Одна копия программного комплекса «**UniServer AUTO: КОНТРОЛЬ ПРОЕЗДА**» поставляется в виде неисключительной лицензии на право использования ПО «**UniServer AUTO: КОНТРОЛЬ ПРОЕЗДА**» - **для одного, двух или трех КПП**.

Требования к оборудованию КПП. Ограничение использования

Программный комплекс «**UniServer AUTO: КОНТРОЛЬ ПРОЕЗДА**» позволяет управлять оборудованием автоматизации КПП.

Рекомендуемый список оборудования для «**UniServer AUTO: КОНТРОЛЬ ПРОЕЗДА**»

Требования к IP-Камерам

Универсальные камеры, которые подходят для задач **распознавания**:

HIKVISION DS-2CD2043G0-I - рекомендуем!

HIKVISION DS-2CD2642FWD-IS - рекомендуем!

MDC-N6290WDN-36HA

RVI-IPC43S V.2
IPTRONIC IPT-IPL1080BM(3,6)P
Proto IP-Z2W-SH20F36IR
PolyVision PN-IP2-B3.6 v.2.5.4

Минимальные требования к IP-камерам:

Разрешение **1920x1080 (FullHD)**

Частота кадров **25 Гц**

Фокусное расстояние **4мм**

Формат сжатия видео **h.264**

Передача потоковых данных по протоколу **RTSP**

Наличие **опубликованного RTSP-запроса** к видео-потoku IP-камеры

Требования к устройствам дискретного ввода-вывода

УДВВ: на основе модуля **ВесыСофт УДВВ 4x4 (8x8)** либо модуля **ОВЕН МК110-224.8Д.4Р.**



Модули ОВЕН в линейке **МК110** представлены в нескольких вариантах исполнения. При самостоятельном выборе оборудования рекомендуется выбирать модуль **МК110-224.8Д.4Р.**

Датчики контроля расположения ТС и контроля проезда

Оптические датчики: **Smartec ST-PD102BD-МС** или аналогичные им.

Считыватели меток: ближнего действия, например **EM-Reader-232w**, или UHF-считыватель, например **Smartec ST-LR 320.**

Шлагбаумы

Безопасность

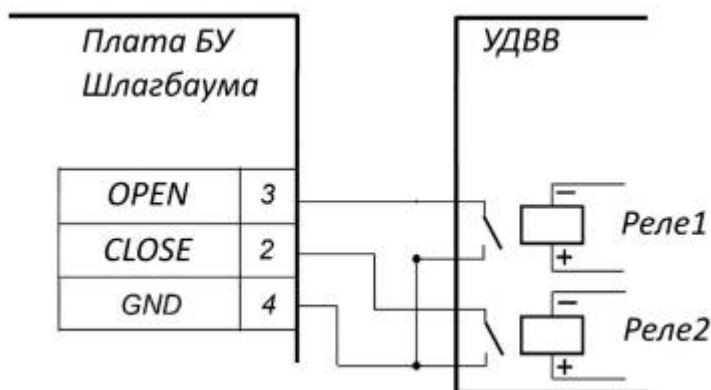


ВНИМАНИЕ! Эксплуатация шлагбаумов без штатных Фотоэлементов безопасности, подключенных в блок управления шлагбаумом **НЕДОПУСТИМА!** Независимая от программного обеспечения штатная система контроля предотвратит опускание стрелы шлагбаума, когда в проёме находится автомобиль

Управление

Управление шлагбаумом осуществляется подачей на контакты сигналов **OPEN** - открыть и **CLOSE** - закрыть клеммной колодки платы блока управления шлагбаумом сигнала с контакта

GND



Основным требованием для нормальной работы системы управления шлагбаумом является наличие в схеме управления шлагбаума отдельных входов (для сигналов OPEN и CLOSE). Каждый из этих входов (OPEN/CLOSE) должен подключаться на нормально открытый выход реле дискретного устройства ввода-вывода. Управление должно происходить **ПОСТОЯННЫМ СИГНАЛОМ**.



Подключаться ко входам Шлагбаума (OPEN или CLOSE), работающим кратковременным импульсом (или пошаговым управлением) **не рекомендуется**, в этом случае система может неправильно определить состояние шлагбаума.

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

Permanent link:
https://docuwiki.vesysoft.ru/doku.php?id=uniserver:treboborudsostav_autocontrol

Last update: 2025/10/07 15:34

