

Руководство администратора. Подключение оборудования

Общие понятия и состав системы



ПО "Сервер ВЕСЫ АВТО" — служба Windows, выполняющая функции драйвера оборудования автоматизации взвешивания (IP-камеры, RFID-метки, светофоры, шлагбаумы), а также контроля и аудита за взвешиванием и действиями операторов. Режим независимого полностью автоматического фиксирования и идентификации транспорта в собственный журнал взвешиваний.

Основная задача сервера организовать доступ к оборудованию из внешних программ организующих учет взвешивания транспорта, а также вести журнал событий — производить непрерывный и скрытый от пользователя

контроль за весами. Дополнительная задача — автоматическое взвешивание транспорта с идентификацией.

Особенности лицензирования

Одна копия программного комплекса «**ВесыСофт:Весовой терминал**» поставляется в виде неисключительной лицензии на право использования **ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО»- для одних весов**. Одна лицензия разрешает установку одной копии ПО на одном ПК, т.е. одно подключение к весам (весовому индикатору). ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО» может поставляться как часть программного комплекса «**ВесыСофт:Весовой терминал**», в этом случае в наименование лицензии на программный комплекс будет указано ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО».

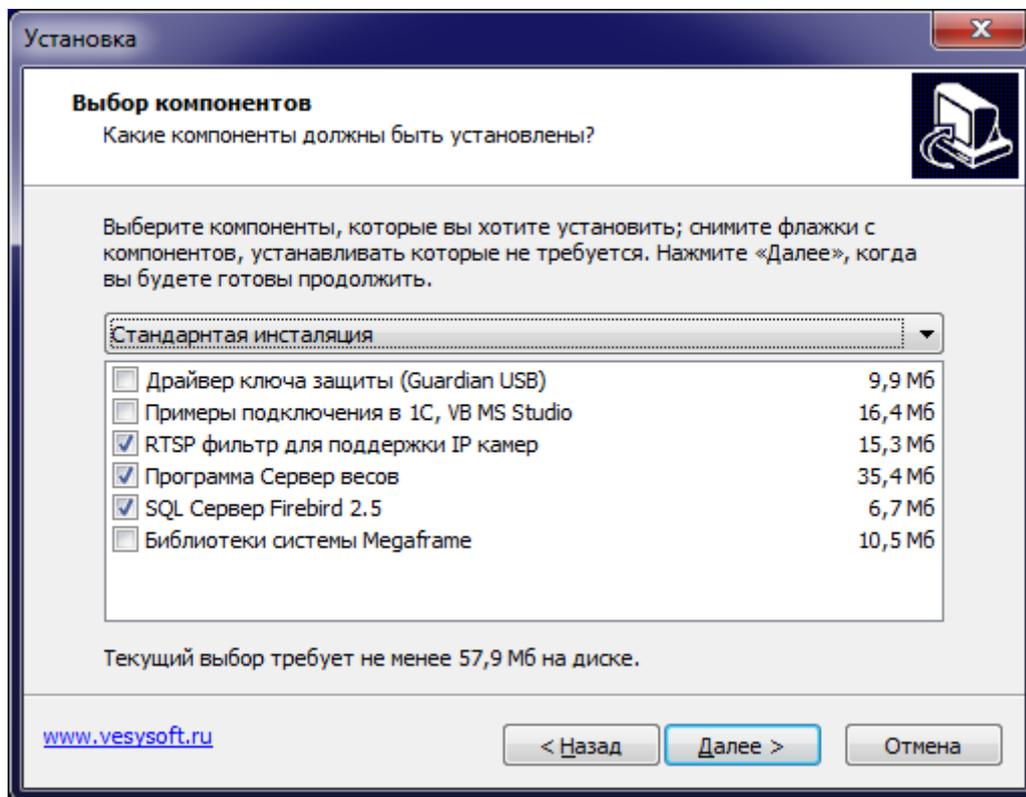
⚠ Для подключения к двум или более весам на одном компьютере требуется дополнительная лицензия на копию ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО»

Рекомендуемая конфигурация персонального компьютера:

Параметр	Описание
Процессор	Процессор 4-х ядерный (Intel Core i3, лучше i5, при использовании 2-х и более IP камер FullHD)
Память	не менее 4 Гб
HDD	500 Гб или более
Видеокарта	при использовании IP камер рекомендуем использовать не встроенную видеокарту
Интерфейсы	Один лучше два COM порта (RS-232), выведенных на стенку системного блока. Переходник USB-COM не рекомендуем.
ОС	MS Windows 7, MS Windows 8 8.1 (64bit) или MS Windows 10 (64bit)

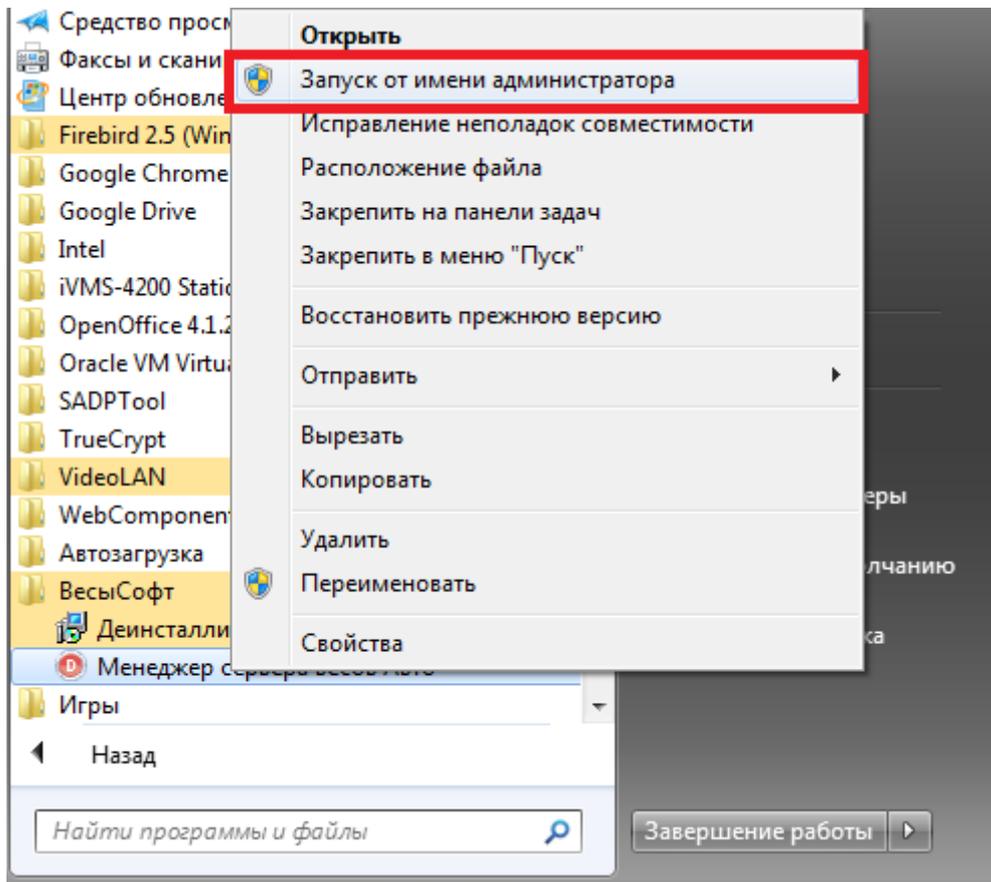
Установка дистрибутива

1. Скачайте [дистрибутив сервер Весы АВТО](#).
2. Запустите установочный файл **setupServerAuto20.exe**.
3. Следуйте инструкциям мастера установки. На странице компонентов рекомендуем выбрать пункты, как показано на изображении ниже.



Пункты «Драйвер ключа Guardant» и «Библиотеки Megaframe» необходимы только для подключения дополнительной системы распознавания Megaframe.

4. Нажимаем **«Далее»** и запускаем процесс установки. В момент установки может обнаружиться, что сервер Firebird уже установлен, в этом случае мастер установки предложит прервать установку сервера баз данных Firebird, необходимо выбрать **«Да»**. Далее остановите службу Firebird и повторите установку системы.
5. Запуск менеджера Сервера ВЕСЫ АВТО. После установки мастер предложит запустить программу «Менеджер Сервера ВЕСЫ АВТО», необходимо согласиться.



Запуск менеджера Сервера ВЕСЫ АВТО. Если менеджер уже закрыт, можно запустить его из меню Пуск → Все программы → ВесыСофт, **запустив от имени Администратора** «Менеджер сервера весов АВТО» (через контекстное меню правой кнопкой мыши).

Демонстрационные возможности программы

Регистрация (лицензирование)

Общие понятия и состав системы



ПО "Сервер ВЕСЫ АВТО" — служба Windows, выполняющая функции драйвера оборудования автоматизации взвешивания (IP-камеры, RFID-метки, светофоры, шлагбаумы), а также контроля и аудита за взвешиванием и действиями операторов. Режим независимого полностью автоматического фиксирования и идентификации транспорта в собственный журнал взвешиваний.

Основная задача сервера организовать доступ к оборудованию из внешних программ организующих учет взвешивания транспорта, а также вести журнал событий — производить непрерывный и скрытый от пользователя

контроль за весами. Дополнительная задача — автоматическое взвешивание транспорта с идентификацией.

Особенности лицензирования

Одна копия программного комплекса «**ВесыСофт:Весовой терминал**» поставляется в виде неисключительной лицензии на право использования **ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО»- для одних весов**. Одна лицензия разрешает установку одной копии ПО на одном ПК, т.е. одно подключение к весам (весовому индикатору). ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО» может поставляться как часть программного комплекса «**ВесыСофт:Весовой терминал**», в этом случае в наименовании лицензии на программный комплекс будет указано ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО».

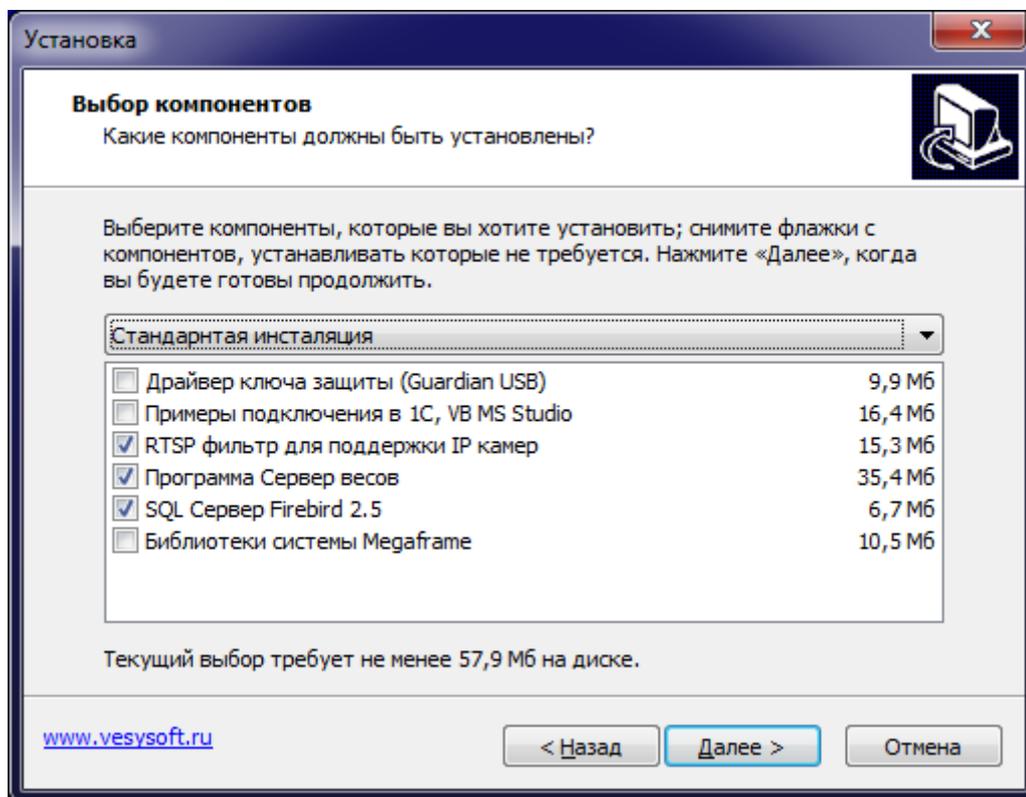
⚠ Для подключения к двум или более весам на одном компьютере требуется дополнительная лицензия на копию ПО «Сервер ВЕСЫ АВТО»

Рекомендуемая конфигурация персонального компьютера:

Параметр	Описание
Процессор	Процессор 4-х ядерный (Intel Core i3, лучше i5, при использовании 2-х и более IP камер FullHD)
Память	не менее 4 Гб
HDD	500 Гб или более
Видеокарта	при использовании IP камер рекомендуем использовать не встроенную видеокарту
Интерфейсы	Один лучше два COM порта (RS-232), выведенных на стенку системного блока. Переходник USB-COM не рекомендуем.
ОС	MS Windows 7, MS Windows 8 8.1 (64bit) или MS Windows 10 (64bit)

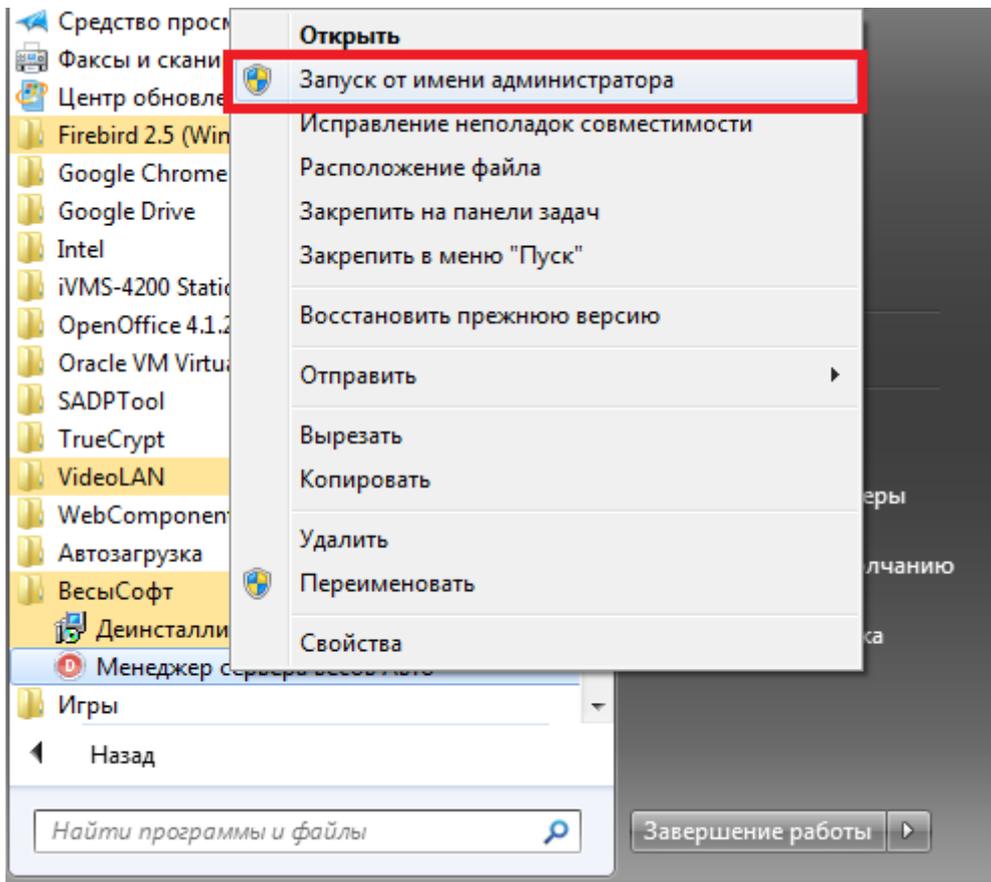
Установка дистрибутива

1. Скачайте [дистрибутив сервер Весы АВТО](#).
2. Запустите установочный файл **setupServerAuto20.exe**.
3. Следуйте инструкциям мастера установки. На странице компонентов рекомендуем выбрать пункты, как показано на изображении ниже.



Пункты «Драйвер ключа Guardant» и «Библиотеки Megaframe» необходимы только для подключения дополнительной системы распознавания Megaframe.

4. Нажимаем **«Далее»** и запускаем процесс установки. В момент установки может обнаружиться, что сервер Firebird уже установлен, в этом случае мастер установки предложит прервать установку сервера баз данных Firebird, необходимо выбрать **«Да»**. Далее остановите службу Firebird и повторите установку системы.
5. Запуск менеджера Сервера ВЕСЫ АВТО. После установки мастер предложит запустить программу «Менеджер Сервера ВЕСЫ АВТО», необходимо согласиться.



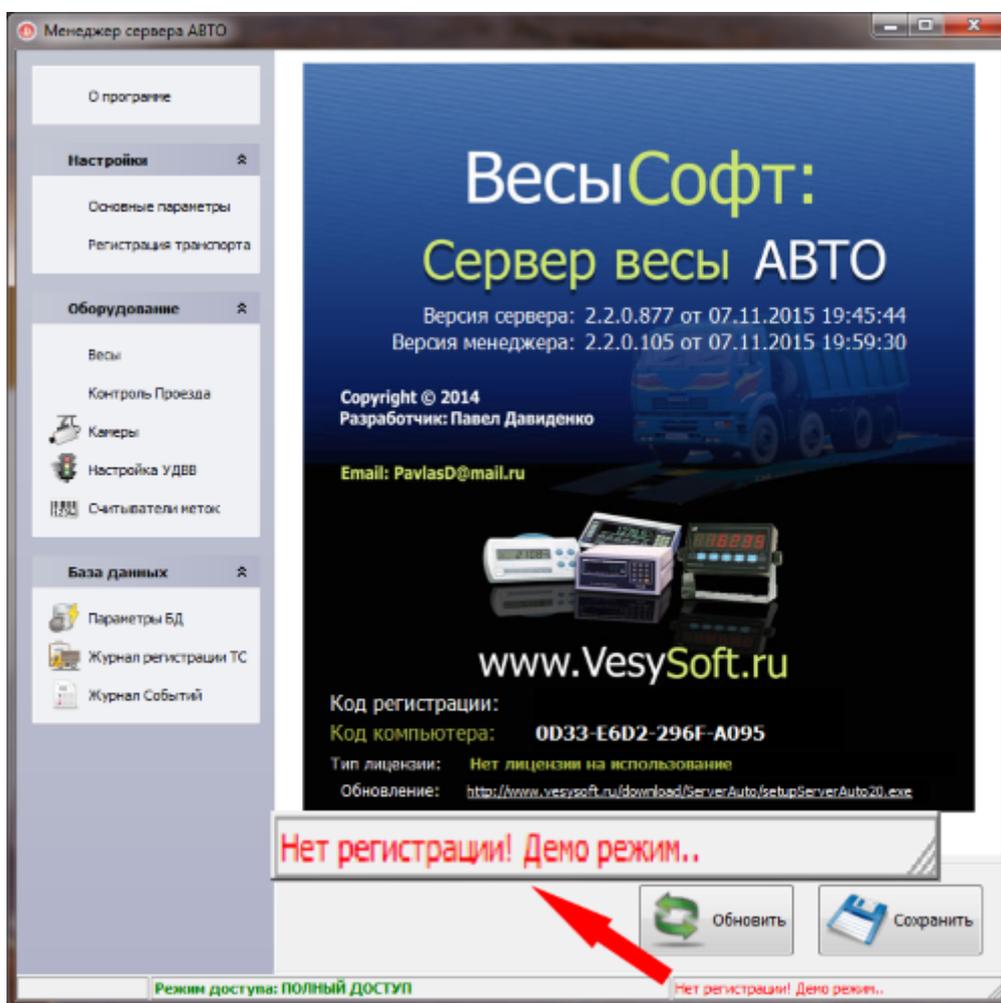
Запуск менеджера Сервера ВЕСЫ АВТО. Если менеджер уже закрыт, можно запустить его из меню Пуск → Все программы → ВесыСофт, **запустив от имени Администратора** «Менеджер сервера весов АВТО» (через контекстное меню правой кнопкой мыши).

Демонстрационные возможности программы



Если у вас есть приобретенная лицензия программного продукта, то пропустите данный пункт и перейдите к следующему пункту "**Регистрация программного продукта**"

После установки программа работает в режиме демонстрации. Данный режим позволяет полноценно протестировать работу программы, проверить подключение к весам или IP-камерам, без необходимости регистрации (приобретения рабочей лицензии). Также для тестирования режимов работы сервера, существует режим «Эмуляции показаний веса». Включить или отключить режим эмуляции можно в закладке «Весы» раздела «Оборудование» (галочка «Эмуляция», далее нажать кнопку «Сохранить» и «Обновить»)

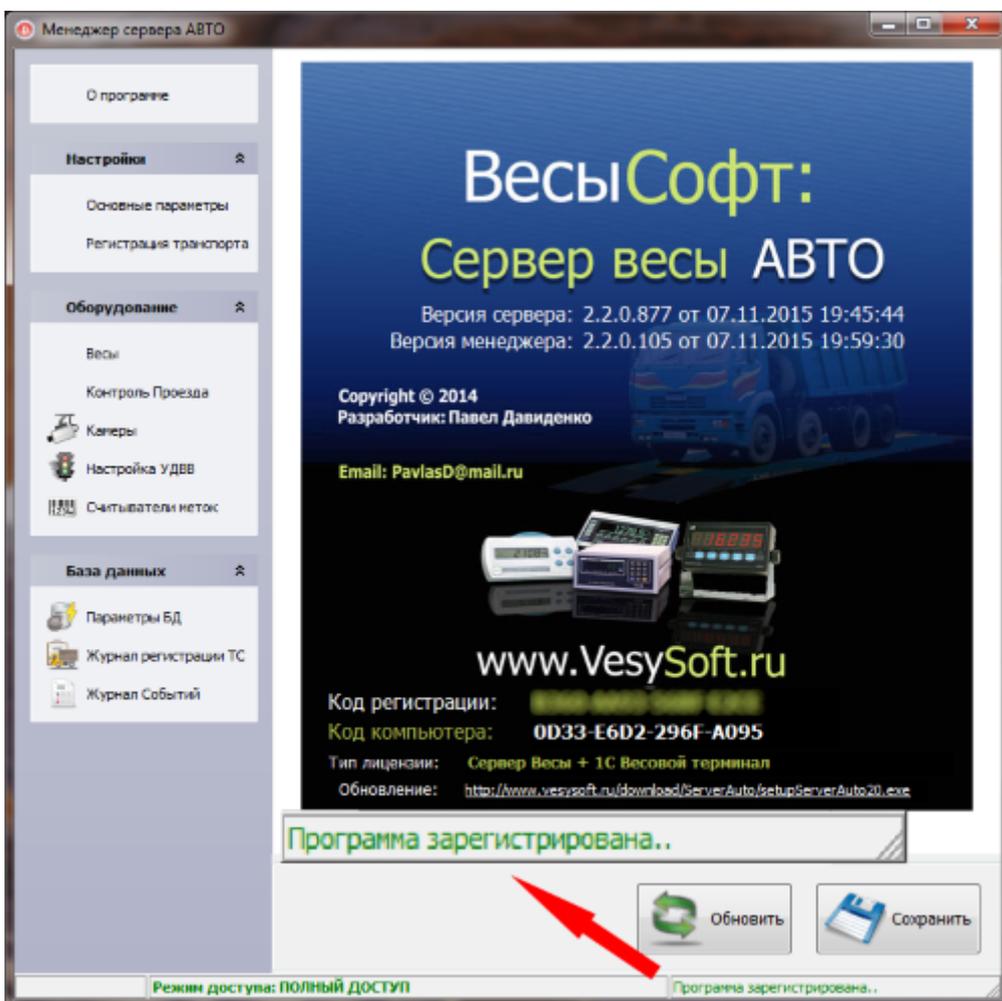


Без регистрации в ПО Сервер ВЕСЫ АВТО **можно подключиться к весовому индикатору и проверить связь**, но передача значений веса в клиентские программы (1С и прочие) происходить не будет, а также не будут передаваться параметры идентификации транспорта и режима автоматического взвешивания.

Регистрация программного продукта

Регистрация PIN кодами (получение лицензии)

1. В открывшемся менеджере Сервера Весов на закладке **«О программе»** скопируйте код компьютера.
2. Далее необходимо зайти на сервер лицензирования <http://lic.vesysoft.ru> и пройти процедуру **«Регистрация. Первый запуск»**. Данные для регистрация - PIN коды вы должны получить при приобретении продукта.
3. Полученный код регистрации, необходимо ввести в поле «Код регистрации» на закладке **«О программе»** и нажать кнопку **«Сохранить»** и **«Обновить»**.
4. Если регистрация прошла успешно в нижней части окна менеджера весов появится зеленая надпись **«Программа зарегистрирована..»**
5. Если надпись **«Нет регистрации..»** не ушла перезапустите Сервер Весы (или перезапустите ПК).



Также обратите внимание в закладке **«О программе»** на тип лицензии. Он может отличаться в зависимости от типа приобретенного Вами продукта.

Регистрация с USB-ключом (прошивка лицензии)

ДАННЫЕ О USB-КЛЮЧЕ

Номер ключа: **Ключ пустой**
Требуется прошивка ключа и регистрация лицензии



1. Зайдите на сервер лицензирования <http://lic.vesysoft.ru>.
2. Выберите пункт «**Лицензия в USB-ключ**» и пройдите процедуру прошивки USB-ключа. Данные с регистрационным номером лицензии Вы должны получить на электронную почту при приобретении продукта.
3. Вставьте USB-ключ в компьютер и запустите «Менеджер сервера весов Авто». Если регистрация прошла успешно в нижней части окна менеджера весов появится зеленая надпись «**Программа зарегистрирована..**»
4. Если надпись «**Нет регистрации..**» не ушла перезапустите Сервер Весы (или перезапустите ПК).



Также обратите внимание в закладке «**О программе**» на тип лицензии. Он может отличаться в зависимости от типа приобретенного Вами продукта.



Если в письме с данными о регистрационном номере лицензии указано, что **USB-ключ не пустой**, регистрация не требуется.

Основные настройки программы

Выбор типа весов

1. На странице «Параметры весов» перейдите на закладку «Параметры взвешивания», снизу от наименования протокола и выберите тип ваших весов.

The screenshot shows the 'Параметры взвешивания' (Weighing Parameters) tab in the WTM-300 software. It features two radio button options for 'Тип весов' (Scale Type): 'Стационарные, с полным заездом ТС на весы' (Stationary, with full vehicle entry on the scale) and 'Короткие, поосные (взвешивание в движении и статике)' (Short, axle-by-axle (weighing in motion and static)). Below these is a dropdown menu for 'Наименьшее значение взвешивания' (Minimum weighing value) set to '100 кг.'. To the right, under 'ОПРЕДЕЛЕНИЕ ОСЕЙ' (AXLE IDENTIFICATION), there is a checked checkbox for 'Определение осей при заезде ТС на весы' (Axle identification when vehicle enters scale).

2. Укажите «Наименьшее значение взвешивания» (по умолчанию 100 кг.).



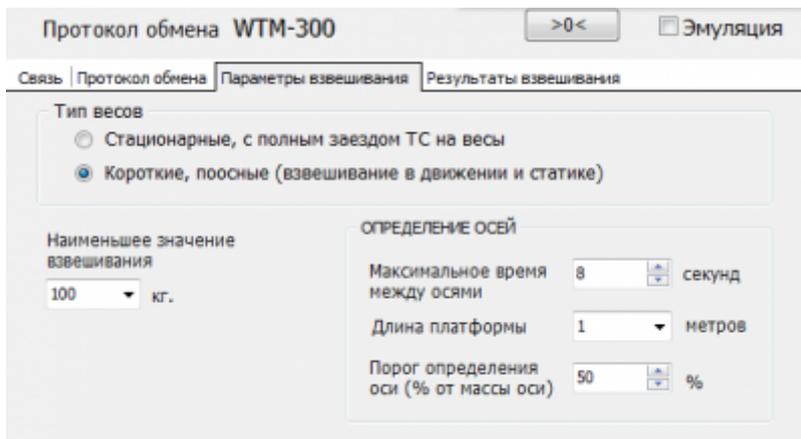
Если ТС полностью заезжает на весовую платформу и взвешивание происходит в статике, то нужно указать тип «Стационарные, с полным заездом ТС на весы». Если весы поосные (короткая весовая платформа), то укажите тип «Короткие, поосные (взвешивание в движении и статике)»



Если вы выбрали тип «Стационарные, с полным заездом ТС на весы», для поосного взвешивания обязательно должен быть активен пункт «Определение осей при заезде ТС на весы» иначе поосное взвешивание невозможно.

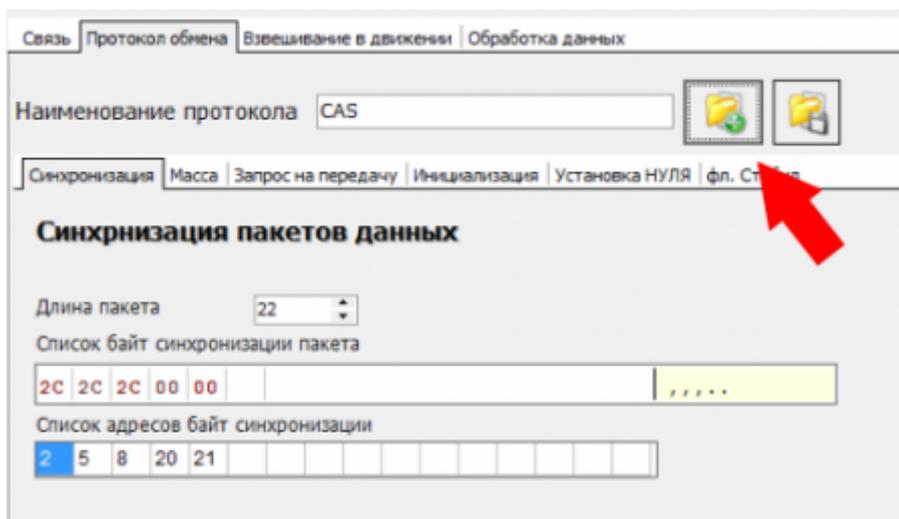
Если вы указали тип «Короткие, поосные (взвешивание в движении и статике)», то необходимо настроить несколько параметров:

1. «Максимальное время между осями» - время, которое программа будет ожидать заезда следующей оси на весовую платформу. Если по истечении этого времени новая ось не заехала на платформу, программа завершит процесс взвешивания и запишет результат в журнал взвешиваний. (По умолчанию 8 секунд)
2. «Длина платформы» - длина вашей весовой платформы в метрах.



Настройка связи с весами

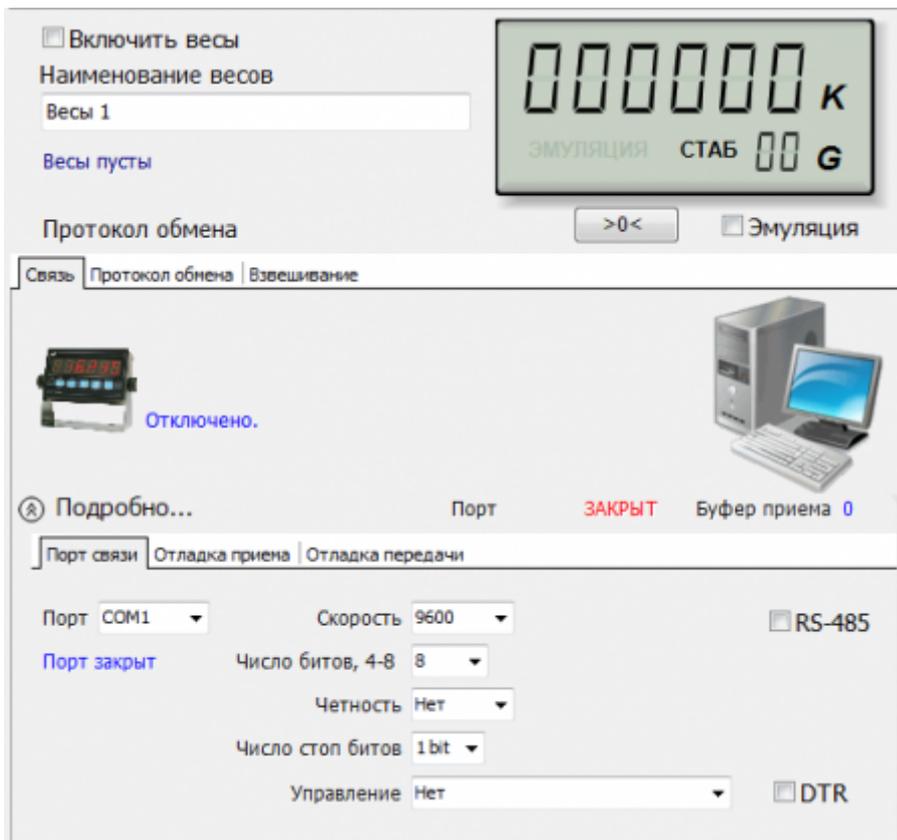
1. На странице «Параметры весов» перейдите на закладку «Протокол обмена», справа от наименования протокола нажмите кнопку **«Добавить»**. Выберите файл настройки протокола обмена по наименованию (типу) весового индикатора и нажмите кнопку **«Открыть»**. Настройки заполнятся параметрами автоматически.



2. Перейдите в закладку «Связь» нажмите кнопку **«Подробнее»** - развернется панель настроек.
3. В панели настроек выберите закладку «Порт связи» и укажите параметры последовательного порта необходимого для обмена с весовым индикатором (наименование порта, его скорость и т.д.).



Стандартные параметры - **COM1, 9600, число бит - 8, стоп бит - 1, управление - нет, четность - нет**



4. Укажите галочку «Включить весы». Нажмите кнопку **«Сохранить»** и **«Обновить»**.

 После любых изменений, чтобы настройки вступили в силу, необходимо убрать галочку «Включить весы», нажать **«Сохранить»** и **«Обновить»**. Далее опять установить галочку «Включить весы», нажать **«Сохранить»** и **«Обновить»**

5. Если инициализация обмена прошла успешно, то на информационной панели будет надпись «Порт COM открыт» и буфер приема начнет расти до 1024. Это означает, что весовой индикатор передает данные в компьютер, а программа их принимает.

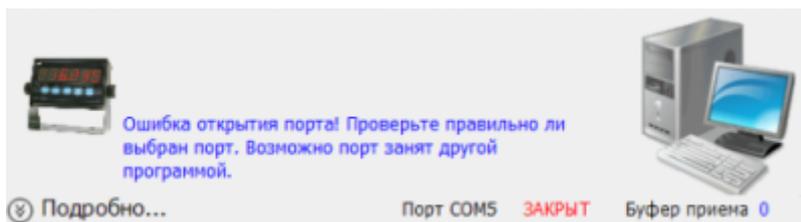


В случае успешной настройки, в панели «показания весов» появится значение веса, а частота пакетов будет отображать значение от 2 до 40, при этом считается нормальным, если значение частоты будет колебаться на +/- 1.



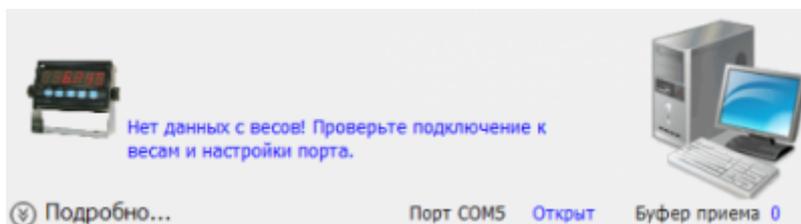
6. Если указанного в п. 5 не произошло, проанализируйте варианты ошибок:

Вариант ошибок 1.



Это означает, что выбранный Вами порт в качестве обмена занят другой программой или не существует. Проверьте, не запущена ли еще какая-либо программа обмена. Попробуйте сменить наименование порта на другой (подобрать). После любых изменений в настройке не забывайте перезапускать весы (убрать галочку «Включить весы», нажать «Сохранить» и «Обновить», далее опять установить галочку «Включить весы», нажать «Сохранить» и «Обновить»).

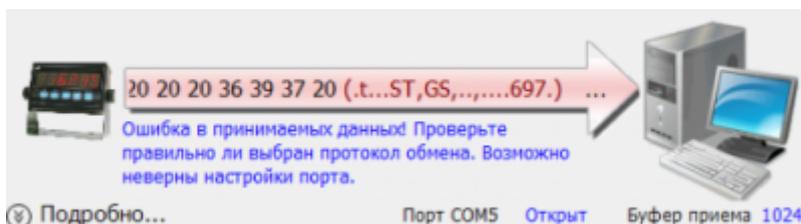
Вариант ошибок 2.



Это означает, что выбранный Вами порт открыт, но прибор ничего не передает:

- прибор не настроен на передачу данных
- не правильно выбраны настройки порта
- не правильно спаян кабель связи

Вариант ошибок 3.



Это означает, что выбранный Вами порт открыт, прибор передает данные, но данные не распознаны. Зайдите в закладку «Отладка приема» для просмотра буфера передаваемых

данных с терминала (обновите буфер, нажав кнопку «Обновить»):

- не выбран или выбран неверный протокол обмена. В закладке «Отладка приема» в буфере видно (угадывается) символьное представление веса. Это значит настройки связи выбраны правильно, а протокол обмена нет.

47	53	2C	00	8A	2C	20	30	32	37	38	30	30	20	GS,...	027800
20	74	20	0D	0A	53	54	2C	47	53	2C	00	8A	2C	t ..ST,GS,...	
20	30	32	37	38	30	30	20	20	74	20	0D	0A	53	027800 t ..S	
54	2C	47	53	2C	00	8A	2C	20	30	32	37	38	30	T,GS,...	02780
30	20	20	74	20	0D	0A	53	54	2C	47	53	2C	00	0 t ..ST,GS,..	
8A	2C	20	30	32	37	38	30	30	20	20	74	20	0D	., 027800 t .	
0A	53	54	2C	47	53	2C	00	8A	2C	20	30	32	37	.ST,GS,...	027

- передаваемые данные искажены, из-за того что выбраны неверные настройки связи порта (скорость, четность и пр.). В закладке «Отладка приема» в буфере видны нечитаемые данные.

13	82	81	81	74	90	43	E1	53	AA	96	D4	C5	02t.C.S.....	
29	2C	4B	26	26	13	13	82	81	81	74	90	43	E1),K&&.....t.C.	
53	AA	96	D4	C5	02	29	2C	4B	26	26	13	13	82	S.....),K&&...	
81	81	74	90	43	E1	53	AA	96	D4	C5	02	29	2C	..t.C.S.....),	
4B	26	26	13	13	82	81	81	74	90	43	E1	53	AA	K&&.....t.C.S.	
96	D4	C5	02	29	2C	4B	26	26	13	13	82	81	81),K&&.....	
74	90	43	E1	53	AA	96	D4	C5	02	29	2C	4B	26	t.C.S.....),K&	

- передаваемые данные испорчены. В закладке «Отладка приема» в буфере видны нечитаемые данные. Аналогично предыдущему пункту, но источник сбоя другой. Такое возможно при отсутствии правильного заземления весового индикатора и компьютера, а также обрыва линии заземления в коммуникационном кабеле связи.

Настройка формата массы в килограммах



Все режимы работы Сервера ВЕСЫ АВТО predeterminedены для работы в килограммах (целые числа). По этому, перевод отображения массы в килограммы необходимо сделать обязательно.

Если вес отображаемый на дисплее индикатора и на панели показаний весов отличается, или значение веса отображается в тоннах, необходимо привести показания веса к значению в килограммах. Установите в закладке «Масса» формат вывода 6.0 (это значит 6 цифр 0 после запятой). Установите дискретность 20 (это дискретность для 60 - 80 т. весов). Установите делитель таким образом чтобы привести значение веса в килограммы. Если вес на индикаторе в тоннах делитель должен быть 0,001.

Связь | Протокол обмена | Взвешивание в движении | Обработка данных

Наименование протокола: CAS

Синхронизация | Масса | Запрос на передачу | Инициализация | Установка НУЛЯ | фл. Стабил

Определение массы

Список адресов байт представления массы (от старшего к младшему)

10	11	12	13	14	15	16													
----	----	----	----	----	----	----	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

Формат данных:

- Строковое представление
- Целое число
- Число с плав. запятой (Float)
- Двоично-десятичный код (тетрады по 4 бита)
- Байто-кодированная посылка

Формат вывода массы: 6.0

Дискретность: 1

Делить на: 1



После любых изменений, чтобы настройки вступили в силу, необходимо убрать галочку «Включить весы», нажать «**Сохранить**» и «**Обновить**». Далее опять установить галочку «Включить весы», нажать «**Сохранить**» и «**Обновить**»

Настройка подключения IP камер

1. На странице подключения видеокамер в поле «Источник» выберите вариант, подходящий Вам. При выбранном источнике «RTSP/RTMP поток IP камер» или «HTTP поток JPEG/MJPEG» заполните адресную строку URL/HTTP запроса, введите имя пользователя и пароль.
Примеры URL запросов:
 - `rtsp://admin:admin123@192.168.0.2/user=admin&password=admin&channel=1&stream=0.sdp` (HIK VISION)
 - `rtsp://admin:123456@192.168.0.3:554/mpeg4` (ONVIF камера)
2. Настройте частоту кадров. Чем выше этот параметр, тем больше величина нагрузки на процессор компьютера. **Минимально для нормальной работы системы распознавания номеров ТС достаточно 7-10 кадров в секунду.** Если мощность процессора позволяет, выберите максимальную частоту. Частоту кадров можно также установить в настройках WEB интерфейса камеры.
3. Укажите галочку «Включить». Нажмите кнопку «**Сохранить**» и «**Обновить**».

2. Если через несколько секунд картинка не появилась, проверьте правильность URL. Обратите внимание, что ошибочный ввод заглавной буквы вместо прописной может привести к ошибке.

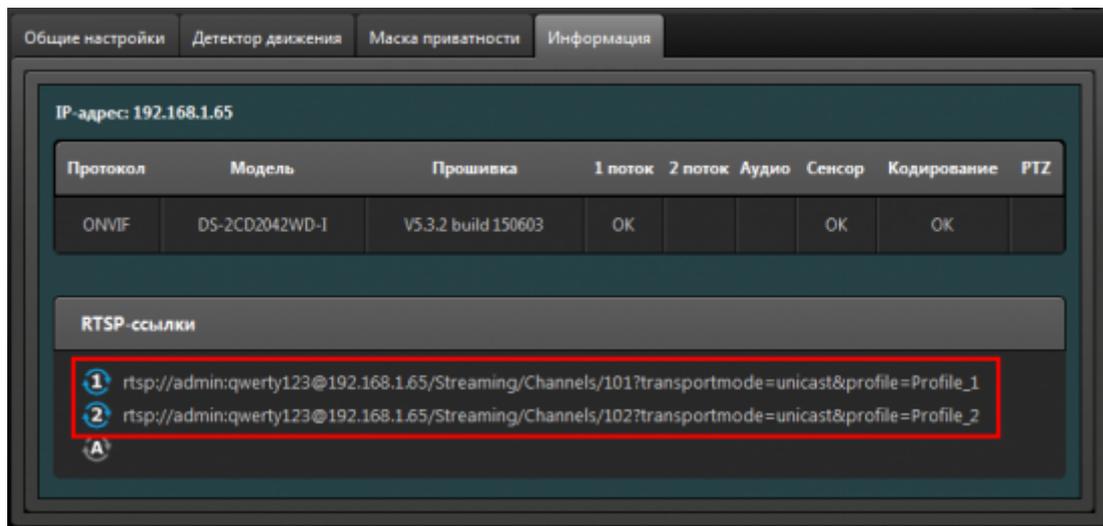


После любых изменений, чтобы настройки вступили в силу, необходимо убрать галочку «Включить», нажать **«Сохранить»** и **«Обновить»**. Далее опять установить галочку «Включить», нажать **«Сохранить»** и **«Обновить»**

Как узнать RTSP-ссылку для IP-камеры

1. Вариант 1. Найти rtsp для нужной камеры в интернете. Воспользуйтесь поисковым запросом в Google, например - **HIKVISION rtsp://**.
2. Вариант 2. Можно использовать стороннюю программу для видеонаблюдения от компании «Линия» (<http://www.devline.ru>). Пройдите на [страницу загрузок](#) официального сайта, скачайте демонстрационную версию программы «Линия 7.X.X» для Вашего типа ОС и установите ее. Запустите ярлык «Наблюдательный пост» на рабочем столе и нажмите на кнопку **«Администрирование»**. В открывшемся окне слева в списке выберите свободную камеру и нажмите на кнопку **«Подключить»**. В появившемся окне нажмите на кнопку **«Найти камеры»**. Откроется список всех подключенных камер. Выберите необходимую Вам и далее заполните поля «Имя» и «Пароль». Если все выполнено верно, в окне появится изображение.

После этого перейдите в закладку «Информация» и Вы увидите RTSP-ссылки, одну из которых необходимо скопировать и вставить в строку URL запроса в Менеджере сервера весов АВТО.



Настройка подключения аналоговых камер

Подключение аналоговой камеры через плату видео-захвата, способную передавать изображение в HTTP потоке JPEG/MJPEG:

- Подключается как на компьютере, где устанавливается плата, так и через обычную локальную сеть с другого компьютера. Дает больше возможностей (параллельный

просмотр видео на других ПК), разгрузку компьютера и непрерывную запись видео картинки.

- Универсальный вариант для системы среднего и высокого качества видео картинки.
- К плате захвата можно подключить любую аналоговую видеокамеру. Работают все каналы видео.



Линия АНД 4x25 Hybrid IP: 4 видео, 4 аудио 25 к/с на канал, разрешение 1280x720. <http://devline.ru>

Линия PCI-E от компании СЦВА «Линия» и аналоговая камера с разрешением не менее 480 твл. с фокусным расстоянием от 3.6 до 9 мм.

Пример HTTP запросов для подключения плат Линия:

`http://admin:passw@127.0.0.1:9786/cameras/0/image?fps=10&resolution=720x576`

`http://admin:passw@127.0.0.1:9786/cameras/1/image`

`http://admin:passw@127.0.0.1:9786/cameras/2/image`

`http://admin:passw@127.0.0.1:9786/cameras/3/image`

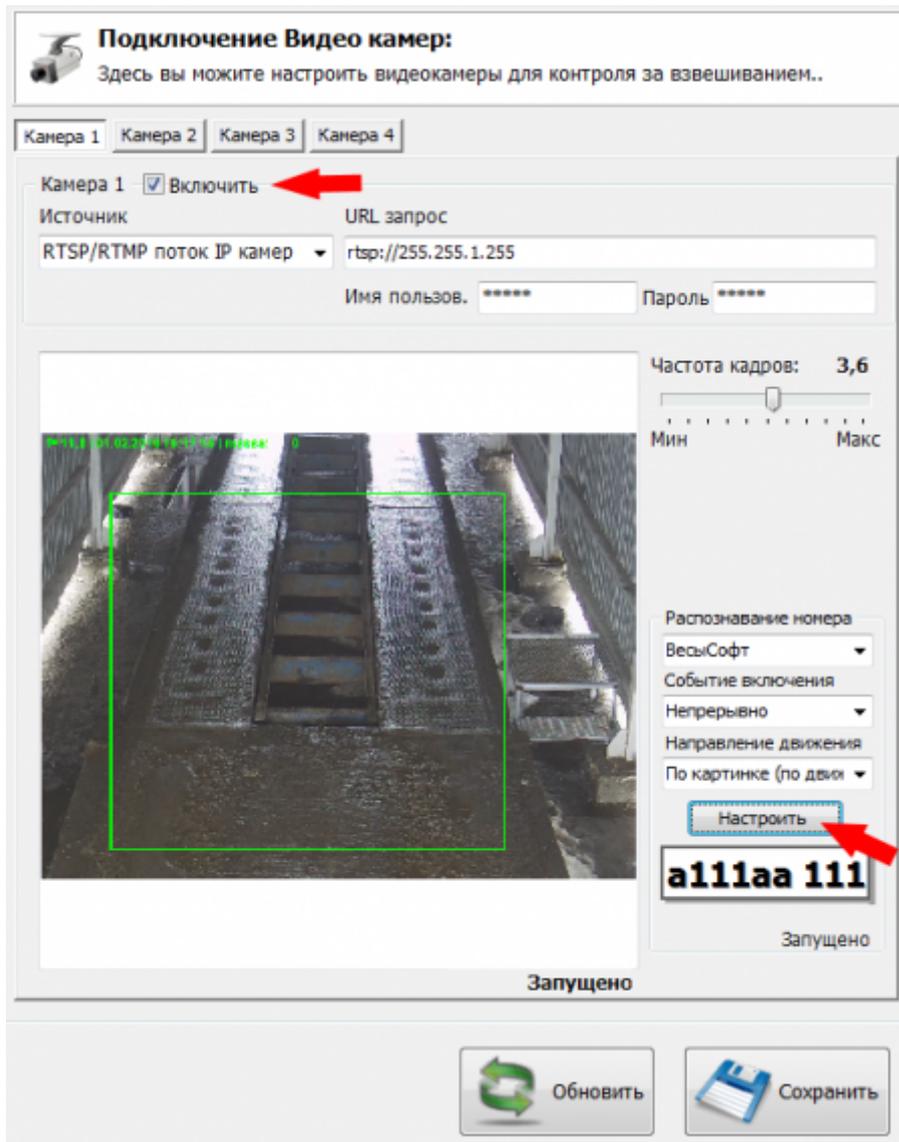
Настройка системы распознавания номеров



Для качественной работы системы распознавания номера рекомендуем использовать IP-камеры от 2 Мрiх позволяющие получать качественные видеоизображения с разрешением Full HD 1920x1080.

1. Выберите систему распознавания номера - **ВесыСофт**.
2. Выберите событие включения системы распознавания - **Транспорт на весах**:
 - Весы > Готовность взвешивания (при успокоении груза)
 - **Весы > Транспорт на весах (рекомендуется по умолчанию)**
 - Непрерывно (для тестирования)
 - Проезд > Транспорт перед шлагбаумом (используется не для весов)
3. Выберите способ определения направления движения транспорта - **По картинке**:
 - По картинке (по движению или шаблону)
 - Только вперед

- Только назад
 - Весы > Датчик - Контроля расположения ТС
 - Проезд > Датчик - Транспорт перед шлагбаумом (используется не для весов)
4. Нажмите кнопку **«Настроить»**.



Задайте размеры зоны распознавания и границы (зеленая рамка), и нажмите кнопку **«Применить»**.

The screenshot shows a window titled "FormControliANPR" with a close button in the top right corner. The window is divided into two main sections: "Размер зоны" (Zone Size) and "Границы" (Boundaries). In the "Размер зоны" section, there are two spinners: "Минимальная площадь номера:" (Minimum plate area) set to 20000 and "Максимальная площадь номера:" (Maximum plate area) set to 35000. Below these is a blue text note: "Минимальная и максимальная площади номеров ограничивают поиск кандидатов на автомобильные номера. Площадь номера определяется произведением ширины номера на его высоту." (Minimum and maximum plate areas limit the search for license plate candidates. The plate area is determined by the product of the plate width and its height.) In the "Границы" section, there are four spinners: "Лево:" (Left) set to 300, "Вверх:" (Up) set to 100, "Право:" (Right) set to 1600, and "Низ:" (Down) set to 980. At the bottom of the window, there are two buttons: "Применить" (Apply) and "Закрыть" (Close).

5. Укажите галочку «Включить». Нажмите кнопку **«Сохранить»** и **«Обновить»**.

2. Попросите заехать транспорт на весы. При въезде включиться система распознавания и в верхнем левом углу картинки появится надпись **Rec**. При попадании номера ТС в область распознавания (зеленая рамка) произойдет считывание номера ТС.



ВНИМАНИЕ! Качество распознавания номерных знаков ТС зависит от множества факторов. Рекомендации по выбору камер, настройки и правильной установке можно прочесть в руководстве администратора или в документах на сайтах известных систем распознавания. Даже при правильной настройке нет гарантии 100% точности распознавания. Не зависимо от настройки системы, на качество работы могут влиять изменения освещенности объекта, наличие артефактов на поверхности номерных знаков и прочие внешние факторы.

Система распознавания MACROSCOP

Данная система по качеству работы модуля распознавания номеров зарекомендовала себя, как отличное. Распознавание номера происходит даже при не очень удачном расположении камеры, и практически отсутствует ложные определения символов номерного знака.

The screenshot shows the MACROSCOP software interface. At the top, there are tabs for 'Наблюдение', 'Архив', and 'Картотека'. Below this, there are two video feeds from 'Канал 1' showing a white truck. The right feed shows a yellow bounding box around the license plate 'E 093 HU 48'. To the right of the feeds, the recognized license plate is displayed in a box, along with fields for 'Марка авто:', 'Владелец:', and 'Группы:'. Below the feeds, there are search filters for 'Номер авто:', 'Группы:', and a time interval filter set to '11.12.2014 00:00:00' to '11.12.2014 17:19:48'. A 'Поиск' button is also present. At the bottom, there is a table of detected vehicles with columns for 'Номер', 'Канал', 'Время', 'Направление', 'ФИО', 'Группы', and 'Цвет группы'. The table contains several entries, with 'E 093 HU 48' highlighted. At the bottom right, there is an 'Экспорт в *.xls|*.csv' button.

Номер	Канал	Время	Направление	ФИО	Группы	Цвет группы
E 093 HU 48	Канал 1	11.12.2014 13:37:43	Не определено			
E 093 HU 48	Канал 1	11.12.2014 13:37:39	Не определено			
H 130 CP 48	Канал 4	11.12.2014 13:34:43	Въезд			
E 093 HU 48	Канал 1	11.12.2014 13:33:51	Въезд			
A 500 CE 48	Канал 4	11.12.2014 13:33:38	Въезд			
K 666 TM 48	Канал 1	11.12.2014 13:33:22	Не определено			
K 666 TM 48	Канал 1	11.12.2014 13:33:14	Не определено			
K 666 TM 48	Канал 1	11.12.2014 13:31:56	Не определено			
K 666 TM 48	Канал 1	11.12.2014 13:31:39	Не определено			
K 666 TM 48	Канал 1	11.12.2014 13:31:25	Не определено			

1. Выберите **Макроскоп** в качестве системы распознавания.

2. Установите параметр «**Событие включения**» - **Непрерывно**.
3. Нажмите кнопку «**Настроить**».
4. Заполните все необходимые поля в окне параметров связи с сервером MACROSCOP.

Параметры подключения к системе Макроскоп

Параметры связи с сервером MACROSCOP

IP адрес и TCP/IP порт:
пример: 192.168.1.10:8080

Наименование канала:
если пусто, то все

Имя пользов.: Пароль:

Применить Закрыть

Поле «Пароль». В поле **Пароль** необходимо указать пароль, сконвертированный по алгоритму хеширования MD5. Для конвертации пароля в MD5 можно использовать любой онлайн-сервис.

Поле «Наименование канала». Для того, чтобы узнать наименование канала, необходимо послать информационный запрос к системе **Макроскоп**. В браузере выполните запрос: <http://127.0.0.1:8080/configex?responsetype=json&login=Логин&password=Пароль>, где **Логин** - логин для входа в систему Макроскоп, **Пароль** - пароль в MD5. В ответ на данный запрос в окне браузера откроется страница с набором параметров. Наименование канала содержится в поле **Id**.

```
{  
  "Id": "b757bc12-45e1-485f-95d6-50f98574cd97",  
  "Name": "Канал 3",  
  "Description": "",  
  "DeviceInfo": "RTSP/RTP device RTSP/RTP device",  
  "AttachedToServer": "a6aeab73-b043-441a-90a6-99e05eeda59e",  
  "IsDisabled": true,  
  "IsSoundOn": false,  
  "IsArchivingEnabled": true,  
  "IsSoundArchivingEnabled": true,  
  "AllowedRealtime": true,  
  "AllowedArchive": true,  
  "IsPtzOn": false,  
  "IsTransmitSoundOn": false,  
  "ArchiveMode": "AlwaysOn",  
  "Streams": [  
    {  
      "StreamType": "Main",  
      "StreamFormat": "H264",  
      "RotationMode": "None"  
    }  
  ],  
  "ArchiveStreamType": "Main"  
}
```



Настройки подключения к серверу Macroscop вводятся отдельно для каждого видео канала.



ВНИМАНИЕ! Для улучшения качества распознавания номерных знаков ТС пользуйтесь документацией и рекомендациями технической поддержки компании **«Макроскоп»**

~~DISCUSSION|Обсуждение и комментарии к материалу~~

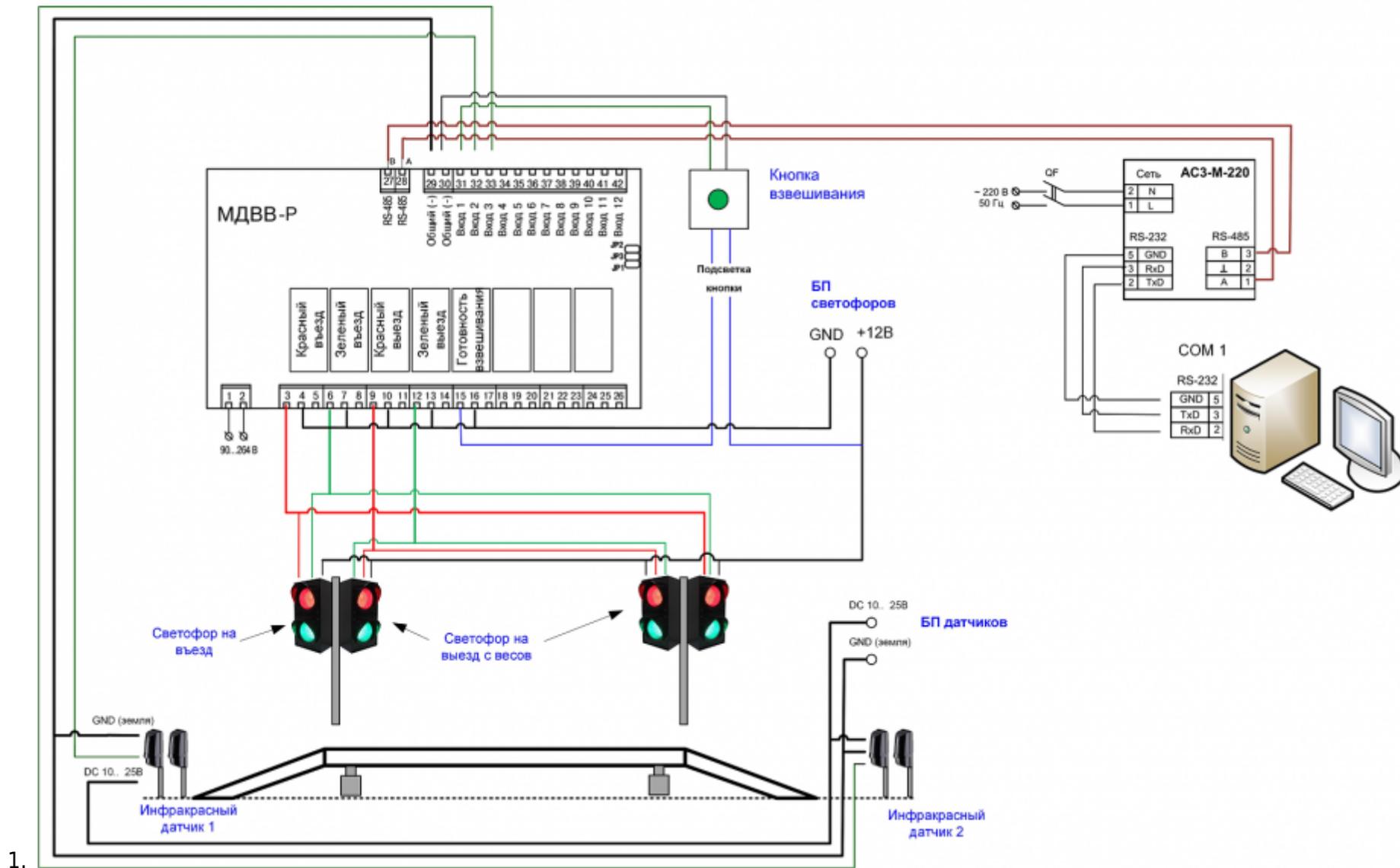
Настройка подключения к УДВВ (управление светофорами и шлагбаумами)

МДВВ-Р



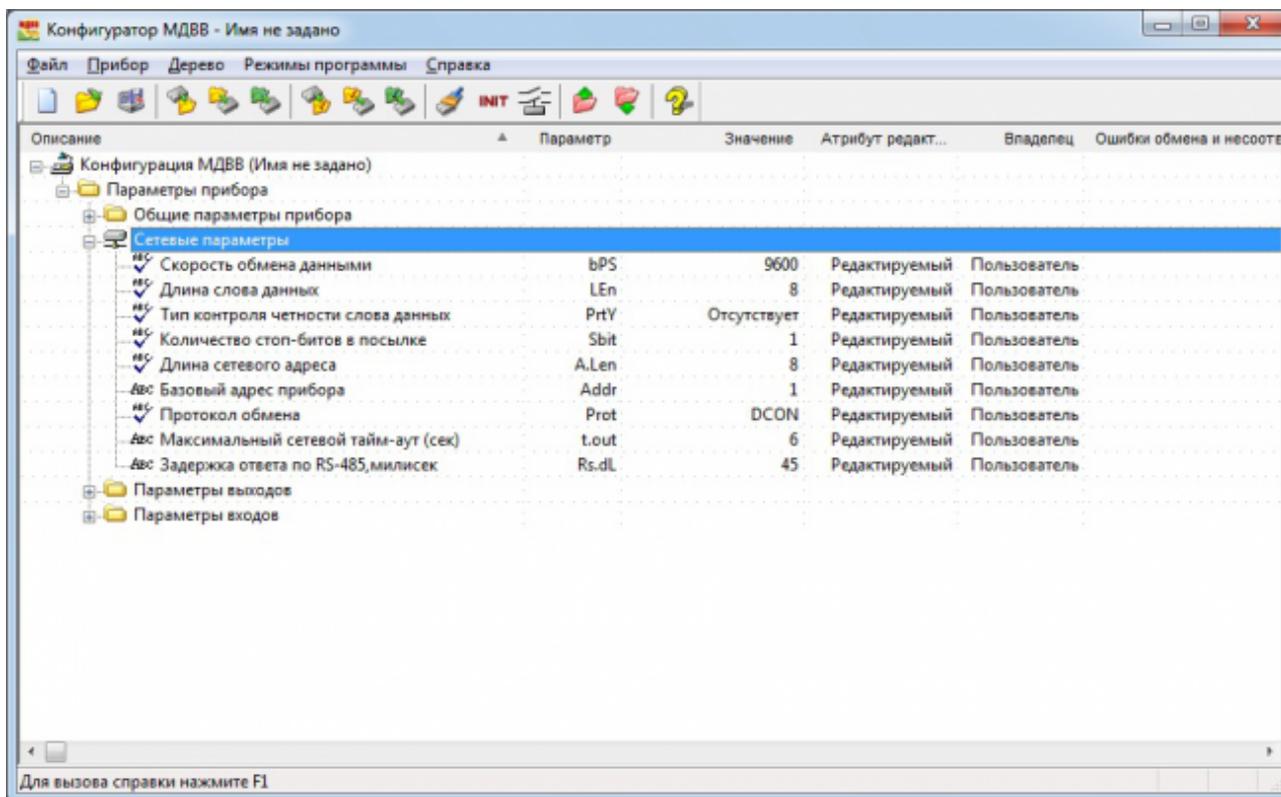
1. Подключите модуль к ПК согласно данной схеме.

Схема подключения светофоров, датчиков И КНОПКИ ВЗВЕШИВАНИЯ

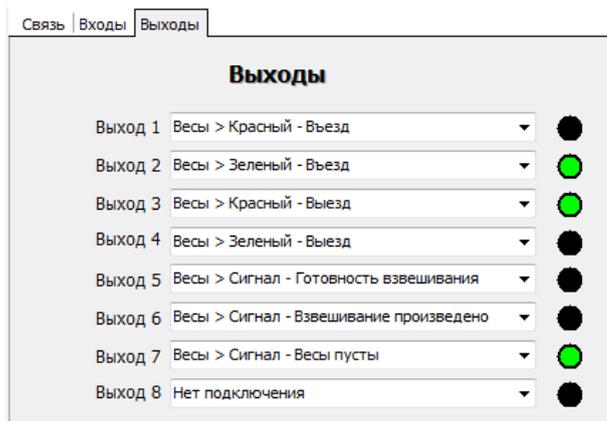
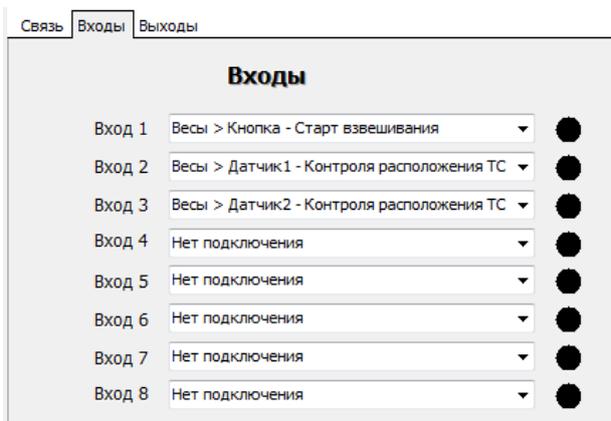
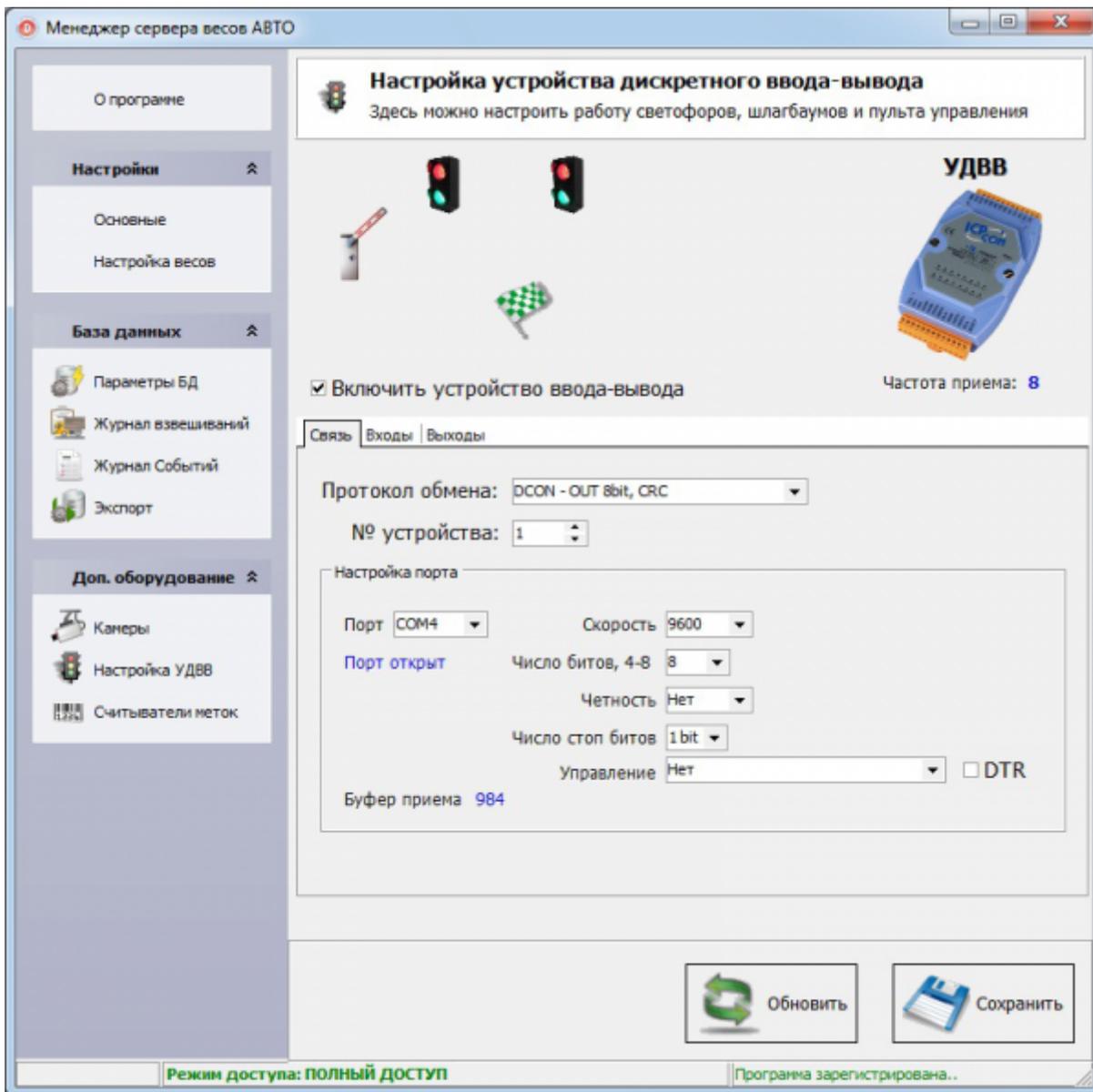


1.

- 1.
2. Скачайте и установите дистрибутив «Конфигуратор МДВВ» с [официального сайта](#)
3. Запустите программу «Конфигуратор МДВВ» и зайдите в настройки.
4. Установите следующие настройки прибора.



5. Сохраните настройки. Выйдите из программы и выключите питание на модуле МДВВ-Р.  После работы с Конфигуратором питание 220В от модуля выключите **ОБЯЗАТЕЛЬНО!!!** Включение и выключение нужно для того, чтобы прибор перешел в режим протокола **DCON**.
6. Через несколько секунд после выключения заново включите питание и запустите программу «Менеджер сервера весов Авто».
7. Зайдите в закладку «Настройка УДВВ» и выставите следующие настройки связи, входов и выходов.



 **Внимание!** Базовый адрес прибора в настройках конфигуратора должен совпадать с номером устройства в настройках Менеджера сервера весов АВТО.

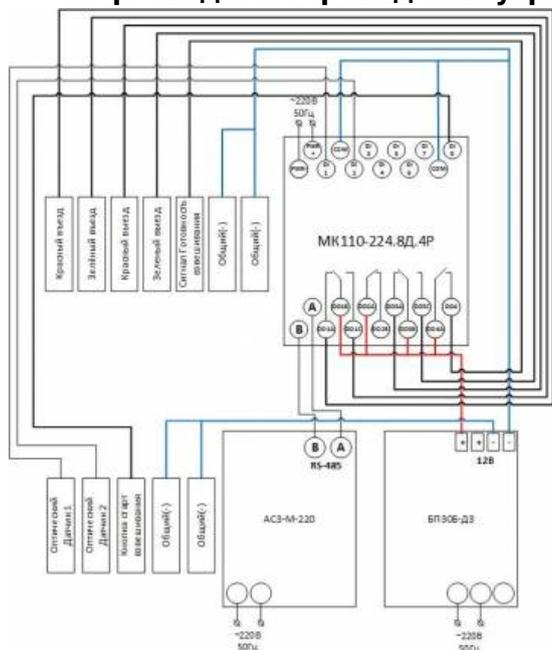
8. После установки нажмите **«Сохранить»** и **«Обновить»**.

При правильной настройке, в закладке «Связь» появятся значения синим цветом: «Порт открыт», буфер приема - 1024 и частота приема - около 8.

МК110-8Д.4Р

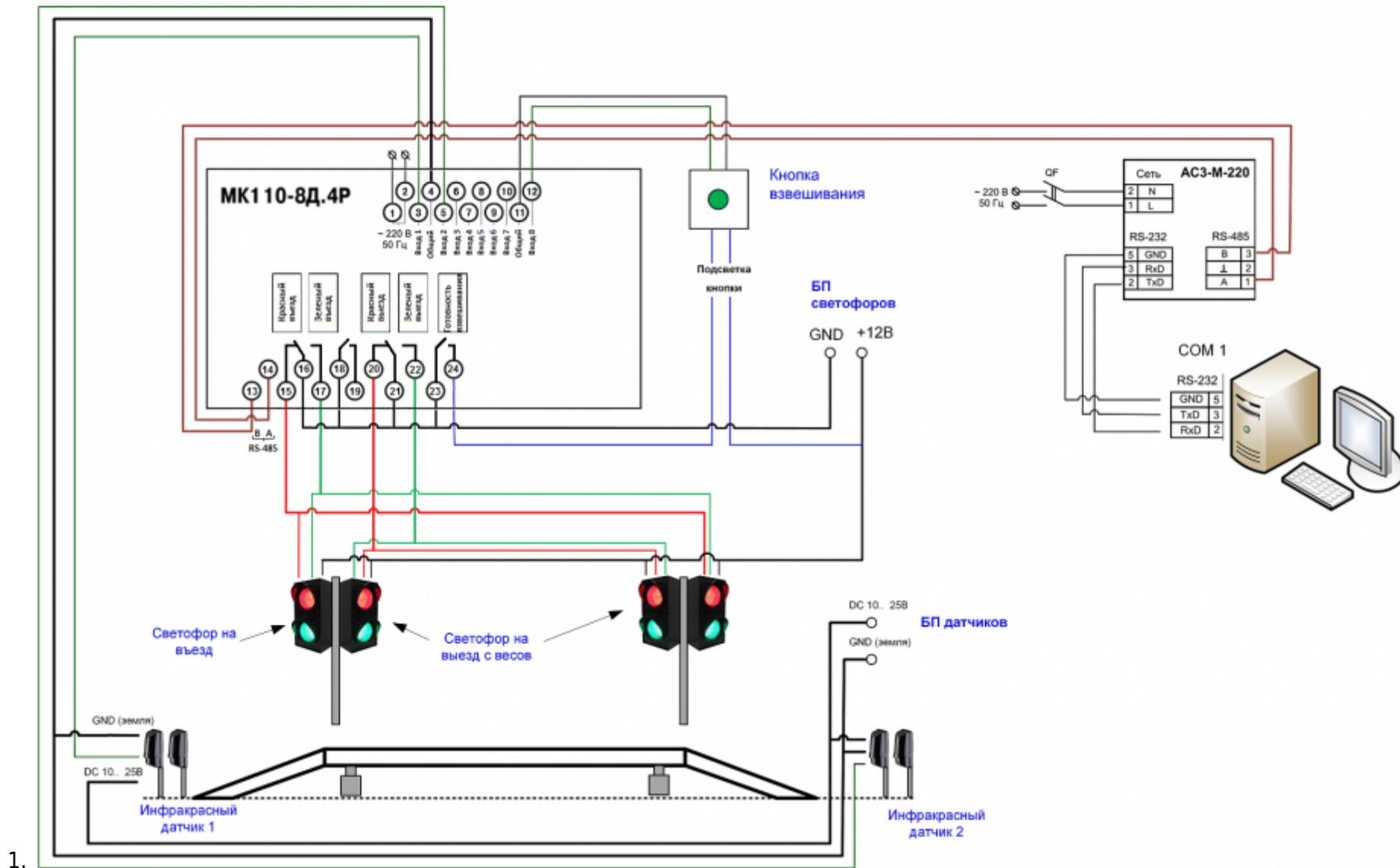


Схема разведения проводки внутри монтажного блока



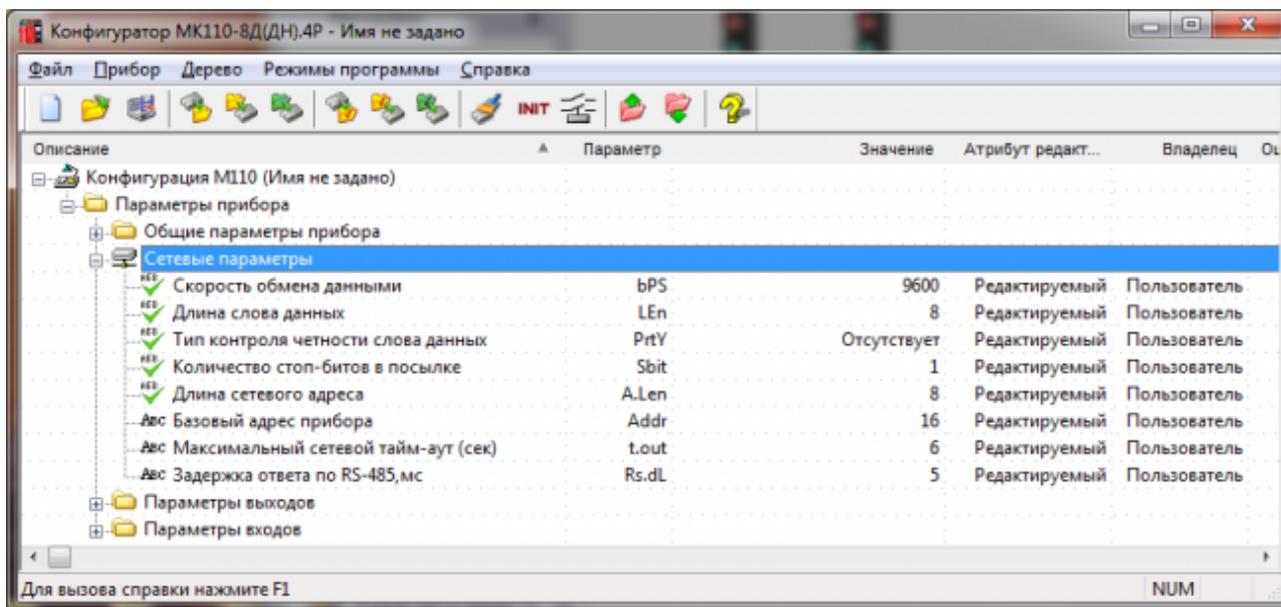
1. Подключите модуль к ПК согласно данной схеме.

Схема подключения светофоров, датчиков И КНОПКИ ВЗВЕШИВАНИЯ

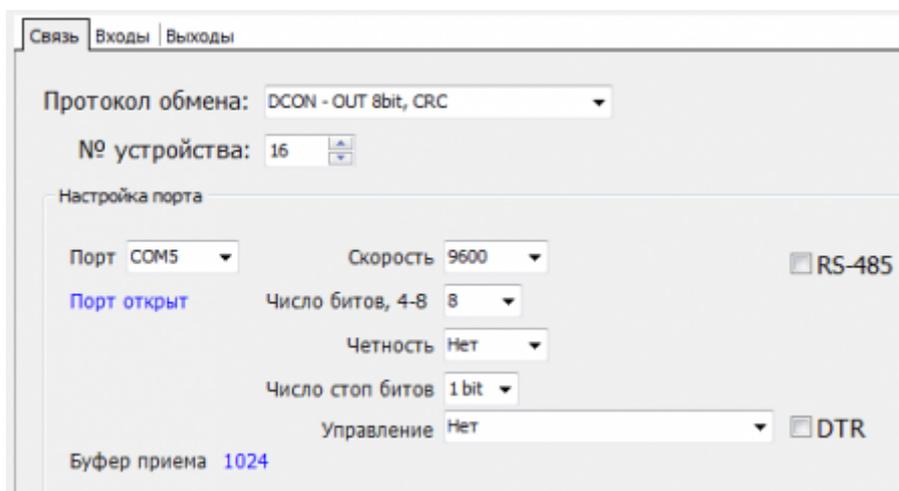


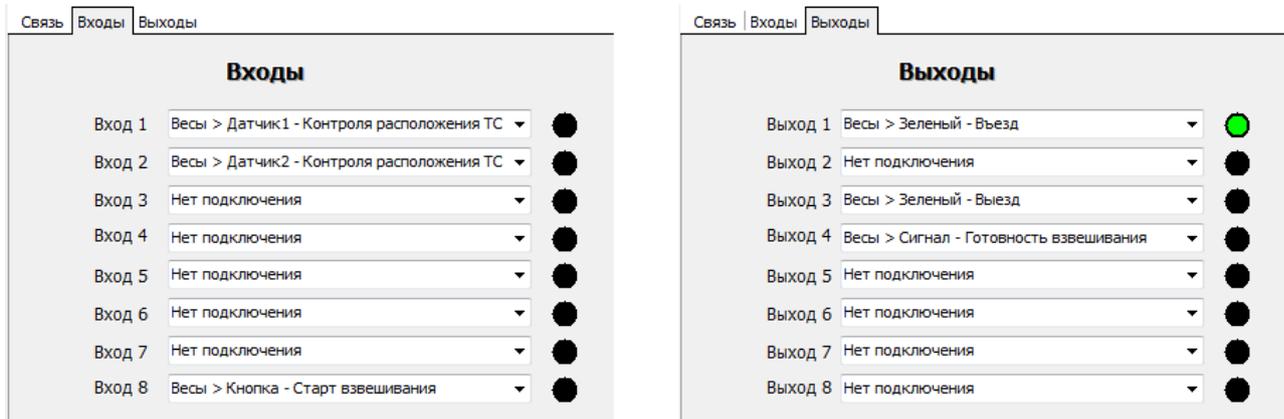
1.

- 1.
2. Скачайте и установите дистрибутив «Конфигуратор Mx110» [с официального сайта](#).
3. Запустите программу «Конфигуратор Mx110» и зайдите в настройки.
4. Установите следующие настройки прибора, сохраните их и выйдите из конфигуратора.



5. Запустите программу «Менеджер сервера весов Авто» и зайдите в закладку «Настройка УДВВ». Выставьте следующие настройки связи, входов и выходов.





 **Внимание!** Базовый адрес прибора в настройках конфигуратора должен совпадать с номером устройства в настройках Менеджера сервера весов Авто.

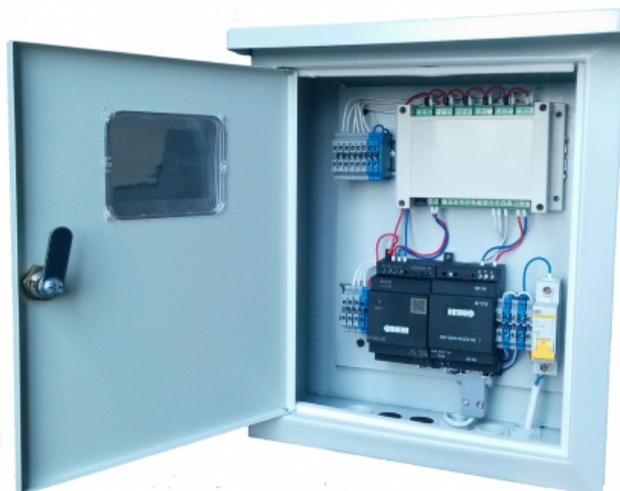
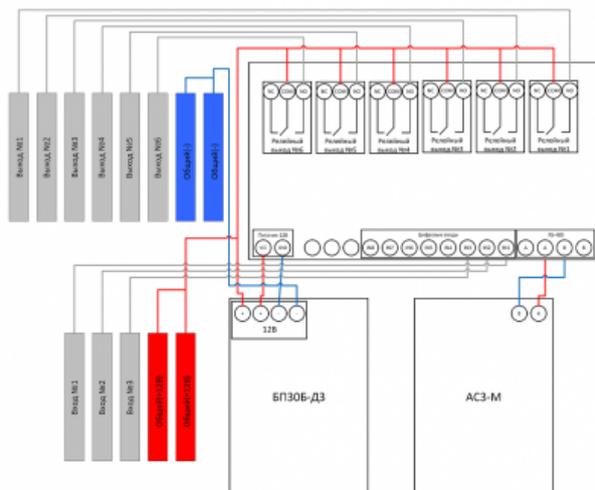
8. После установки нажмите **«Сохранить»** и **«Обновить»**.

При правильной настройке, в закладке «Связь» появятся значения синим цветом: «Порт открыт», буфер приема - 1024 и частота приема - около 8.

УДВВ "ВесыСофт"

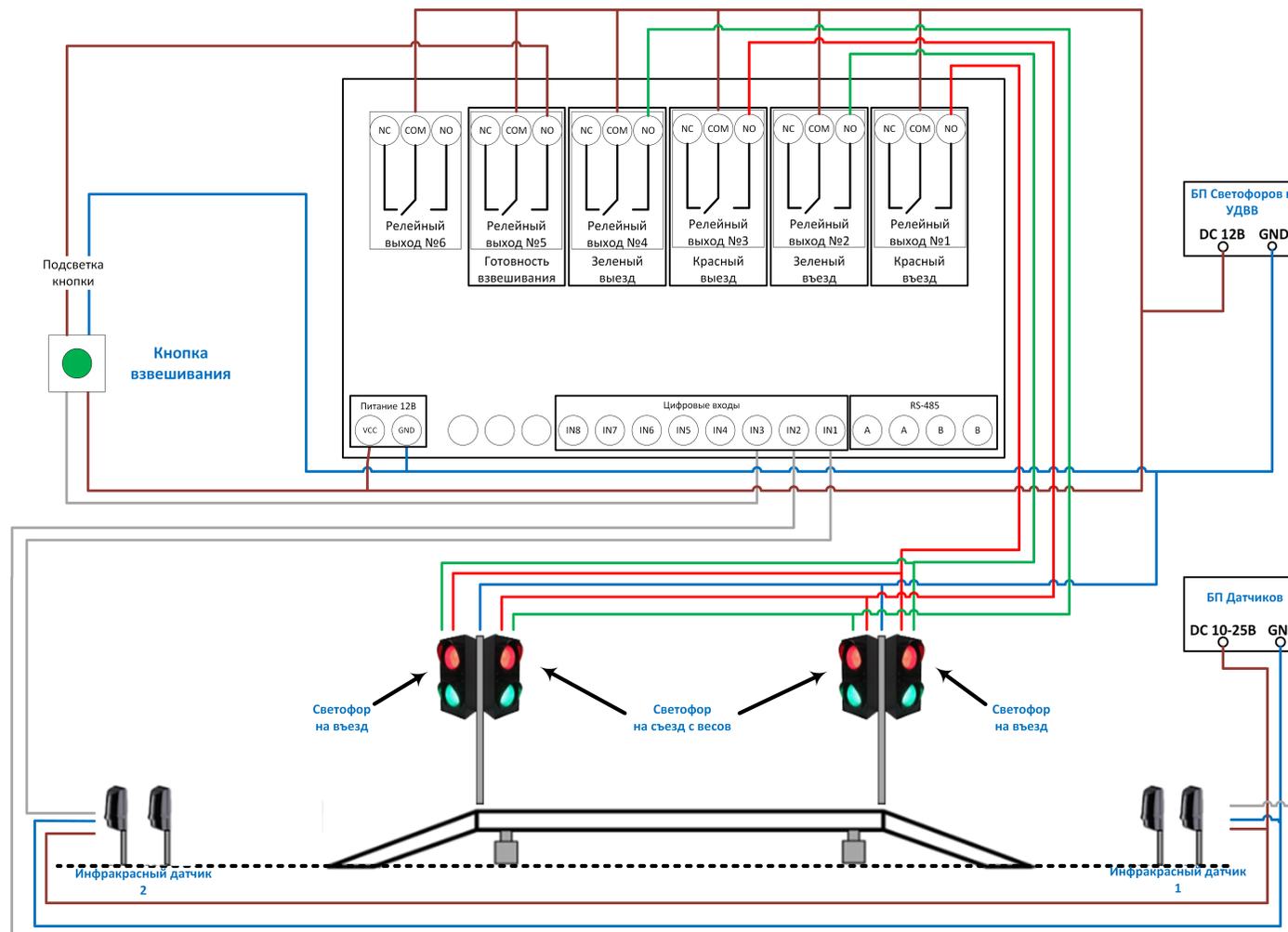


Схема разводки проводки внутри монтажного блока



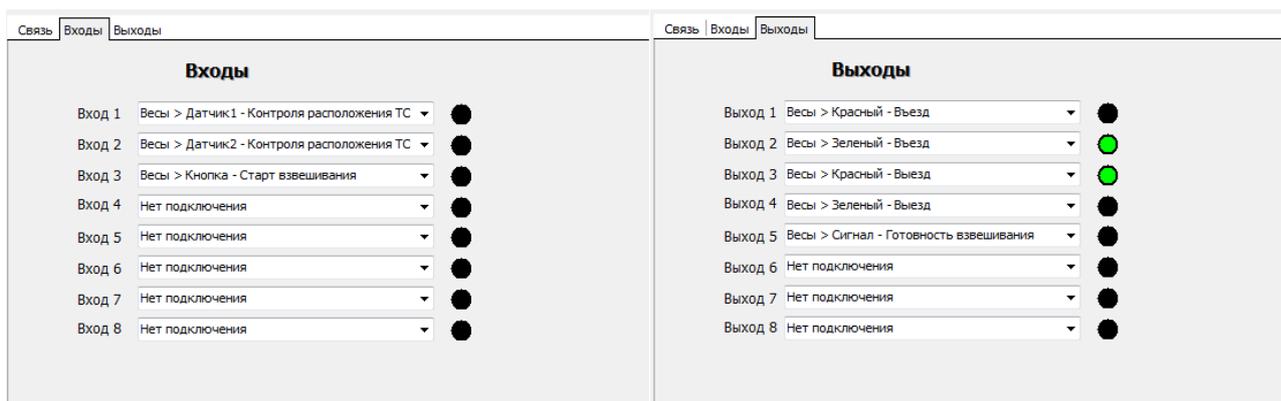
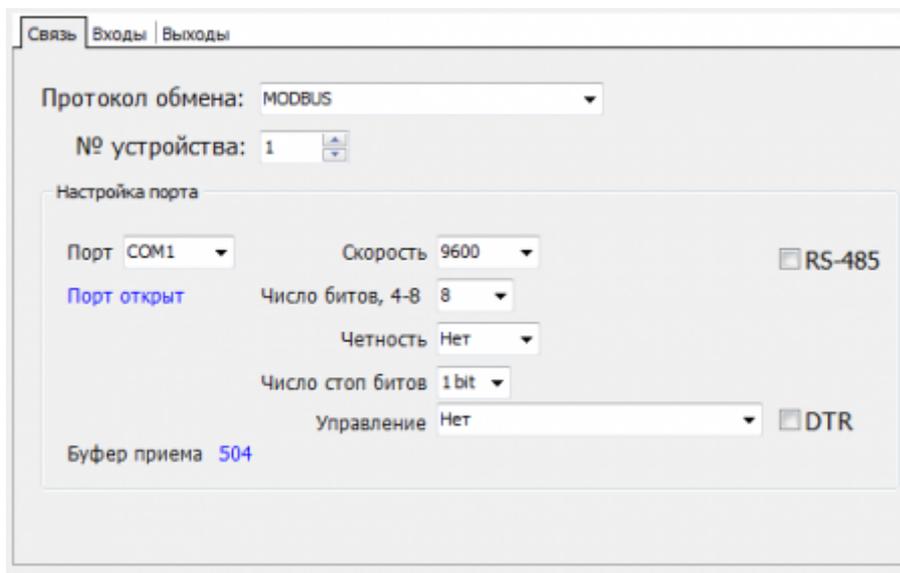
1. Подключите модуль к ПК согласно данной схеме.

Схема подключения светофоров, датчиков и кнопки взвешивания



1.

- 1.
2. Запустите программу «Менеджер сервера весов Авто» и зайдите в закладку «Настройка УДВВ». Выставьте следующие настройки связи, входов и выходов.



3. После установки нажмите «Сохранить» и «Обновить».

При правильной настройке, в закладке «Связь» появятся значения синим цветом: «Порт открыт», буфер приема должен заполниться до значения 1024 и частота приема не равна нулю.

Настройка системы автоматической регистрации транспорта

Для настройки системы автоматической регистрации транспорта перейдите во вкладку «Регистрация транспорта» и в закладке «АВТО регистрация взвешиваний» укажите требуемые параметры.

Параметры системы регистрации ТС:
На этой форме настраиваются параметры системы регистрации в журналах событий и регистрации ТС

Состояние весов: **Весы пусты**
Состояние проезда: **Проезд свободен**

АВТО регистрация взвешиваний | АВТО регистрация проездов | Настройки журнала событий

Автоматическая регистрация взвешиваний ТС

Событие регистрации
Сигнал - Готовность взвешивания

Время стабилизации, сек.

Автоопределение ТАРЫ и расчет НЕТТО

Автоопределение ТАРЫ и расчет НЕТТО

Первое взвешивание актуально, дней

Игнорировать регион
При распознавании номерного знака ошибок в определении региона значительно больше, поэтому данная настройка может помочь при связывании записей ТАРЫ и БРУТТО

Режим тара из базы

ТАРА актуальна, дней
значение 0 - отключает режим "Тара из базы" (обычное двукратное взвешивание)

Допустимые отклонения ТАРЫ

Минимальное значение веса для записи в журнал, кг



На скриншоте представлены рекомендуемые параметры для работы системы автоматической регистрации взвешиваний. Рекомендуем для автоматического режима использование светофоров

Событие регистрации. Событие, при котором будет происходить взвешивание транспорта. 3 разновидности: «Сигнал - Готовность взвешивания», «Кнопка - Старт взвешивания» и «Считыватель меток - Событие считывания метки».

Рекомендуется использовать «Сигнал - Готовность взвешивания». Этот сигнал формируется системой автоматически.

События «Кнопка» и «Считыватель меток» требуют использования дополнительного оборудования.

Время стабилизации. Время успокоение веса, после которого произойдет автоматическая регистрация транспорта и запись в журнал.

Автоопределение ТАРЫ и расчет НЕТТО. Данная функция позволит системе объединять события взвешивания в одно при совпадении номерного знака транспорта. Расчет НЕТТО будет проводиться в автоматическом режиме на основании двух взвешиваний. **⚠️ Работает только с**

использованием системы идентификации транспорта.

Первое взвешивание актуально, часов. Максимальный период времени, после которого первое взвешивание будет забыто. Обычно 1-2 дня. Возможное время нахождения транспорта на территории.

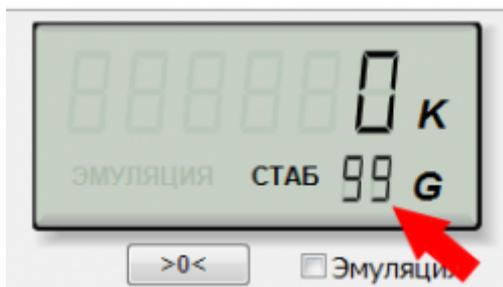
Игнорировать регион. При распознавании номерного знака, ошибок в определении региона значительно больше, поэтому данная настройка может помочь при связывании ТАРЫ и БРУТТО.

Режим тара из базы позволяет рассчитывать значение НЕТТО для транспорта, который проходит с ТАРОЙ через весы не каждый раз при загрузке/выгрузке транспорта, а лишь один раз за определенный период

Допустимые отклонения ТАРЫ. Колебания значения ТАРЫ в течение указанного периода.

Требования и ограничения системы определения нагрузок на оси

1. Взвешивание производится при заезде транспорта на весы на скоростях от 1 до 5 км/ч.
2. Частота передачи пакетов данных с весового индикатора на компьютер должна быть выше 10 посылок в секунду (рекомендуется не менее 40).



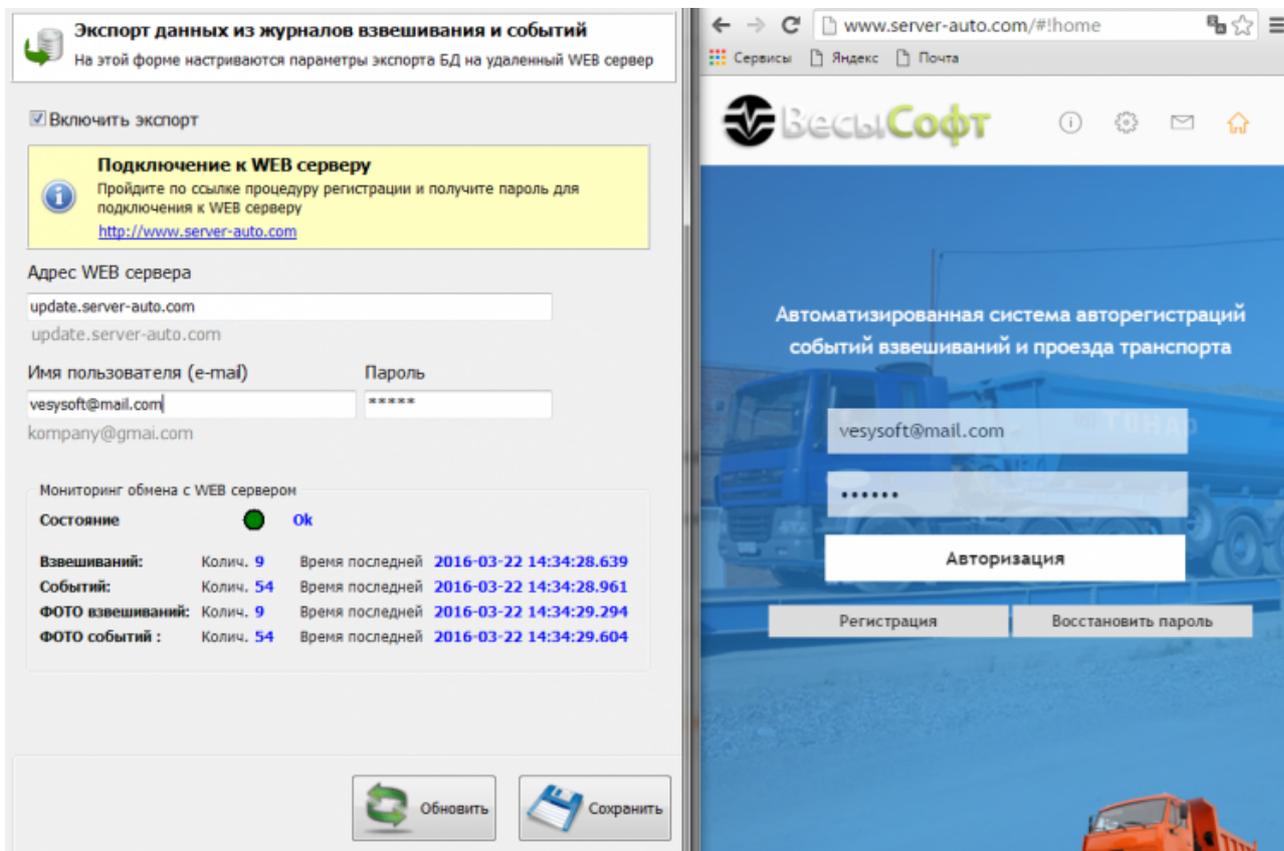
3. В весовом индикаторе должна быть отключена фильтрация (установлена в минимальное значение).
4. Если при заезде ТС на платформу наблюдаются большие колебания платформы (более 20% от массы оси), то необходимо отрегулировать весы, чтобы снизить эти колебания.
5. Угол наклона пандуса относительно платформы весов должен быть минимальный или отсутствовать.
6. Относительная погрешность измерения массы оси от 1% до 7%, при условии выполнения описанных требований.
7. Если масса оси не превышает 400 кг., то система её проигнорирует.



При невозможности выполнения указанных требований, максимально допустимая скорость заезда ТС на весы должна быть не более 1-2 км/ч.

Экспорт журналов взвешивания и событий на облачный WEB сервер

1. Пройдите по [ссылке](#) процедуру регистрации и получите пароль для подключения к WEB серверу.



2. Введите «Имя пользователя (e-mail)» и «Пароль» в соответствующие поля на вкладке «Экспорт на WEB сервер». **⚠️ Они должны совпадать с именем пользователя и паролем, введенными на сайте Web-сервера удаленных баз взвешиваний.**
3. Установите галочку «Включить экспорт», нажмите кнопку «**Сохранить**» и «**Обновить**».

Через некоторое время начнется выгрузка данных на WEB сервер, это может занять некоторое время. Зайдите на WEB сервер, авторизуйтесь и получите возможность удаленного мониторинга.

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

Permanent link: <https://docuwiki.vesysoft.ru/doku.php?id=manager:manual>

Last update: **2021/01/28 16:44**

