

Статика 3

Настройка с АВИОН

Версия 1.0 от 09.02.2021

Оглавление

ВВЕДЕНИЕ	2
АЛГОРИТМ РАБОТЫ	2
ОСИ ПРИ СЪЕЗДЕ (КЛАССИЧЕСКИЙ СПОСОБ).....	2
ОСИ ПРИ ЗАЕЗДЕ (НОВЫЙ СПОСОБ).....	2
НАСТРОЙКА	3
НАСТРОЙКА ВЕСОВ	3
НАСТРОЙКА ПОСТА.....	4
НАСТРОЙКА АВИОН.....	4

Введение

ПО Статика 3 осуществляет работу с весами АВИОН посредством протокола TCP/IP, обмениваясь JSON-пакетами друг с другом.

Алгоритм работы

Начиная с версии ПО АВИОН 1.5.47, существует 2 способа получения данных с осевыми нагрузками – при заезде ТС на весы при получении признака стабилизации и при съезде первой оси с весов (съезде ТС с весов).

Использовать тот или иной способ взвешивания можно в зависимости от способа калибровки и поверки весов. Если весы были поверены первым способом – взвешивать нужно только им и наоборот.

Оси при съезде (классический способ)

1. ТС равномерно заезжает на весы;
2. Вес стабилизируется;
3. ТС съезжает первой осью или полностью с весов;
4. Приходят осевые нагрузки.

Оси при заезде (новый способ)

1. ТС равномерно заезжает на весы;
2. Вес стабилизируется;
3. Приходят осевые нагрузки.

Настройка

Ниже приведён пример корректной настройки ПО Статика 3 для работы с весами АВИОН.

Настройка весов

Настройка весов	Настройка камер
ID:	1
Наименование:	Весы 1
Тип работы весов:	IP
<input type="checkbox"/> Только клиент (для преобразователей интерфейса)	
Доп. время стабилизации (сек, рек. 3):	6
Порог начала взвешивания (кг, мин. 0.1):	900,00
Порт сервера:	9378
IP/порт клиента:	2: 127.0.0.1:9379
Тики ошибок (рек. 10):	10
<input type="checkbox"/> Взвешивание животных	
<input type="checkbox"/> Автообнуление после разгрузки	
<input type="checkbox"/> Автообнуление перед загрузкой (КПП)	
<input checked="" type="checkbox"/> Использовать FixStat	
<input type="checkbox"/> Оси на весах	

Варианты настройки:

1. **Автообнуление после разгрузки** – посылается посылка в ПО АВИОН для обнуления весов, после того, как ТС съехало с них и вес является стабильным и находится ниже порога взвешивания;
2. **Автообнуление перед загрузкой** – посылается посылка в ПО АВИОН для обнуления весов перед тем, как ТС начнёт заезжать на весы. Этот вариант работает только в режиме КПП (идентификация ТС перед весами);
3. **Оси на весах** – используется для нового способа. Для работы данной опции требуется дополнительно настроить ПО АВИОН, включив такой режим работы.

Настройка поста

Режим взвешивания:	Тара >> Брутто
Режим работы:	Автоматический
Вид весов:	АВИОН
<input checked="" type="checkbox"/> Принимать оси всегда	

Настройка АВИОН

Для включения нового способа в настройках ПО АВИОН следует включить опцию «**Оси только по заезду**» во вкладке «**Настройка**»:

<input checked="" type="checkbox"/> Оси только по заезду

Порог веса выставляется эмпирически, однако оптимальным значением является 700-900кг. Если при проезде ТС наблюдаются около нулевые последние оси, либо встречаются фантомные оси с небольшой нагрузкой – этот порог следует увеличить.

Фильтр кода	10
Порог веса	700

Для корректной настройки **отдачи флага стабилизации** следует отредактировать файл Sar.ini в корневой папке ПО АВИОН. В файле следует отредактировать параметр «**Таймаут фиксации,сек**». Оптимальным значением является 6 секунд.

```
[Настройки порта]
Номер порта=COM3
Скорость обмена=57600
Протокол обмена=BBS
Таймаут фиксации,сек=6
Буфер порта=1024
Задержка,мс=300
```