

Инструкция

***по интеграции весового контроллера
VESATRUCKLOAD с системами
мониторинга***

VESATRUCKLOAD

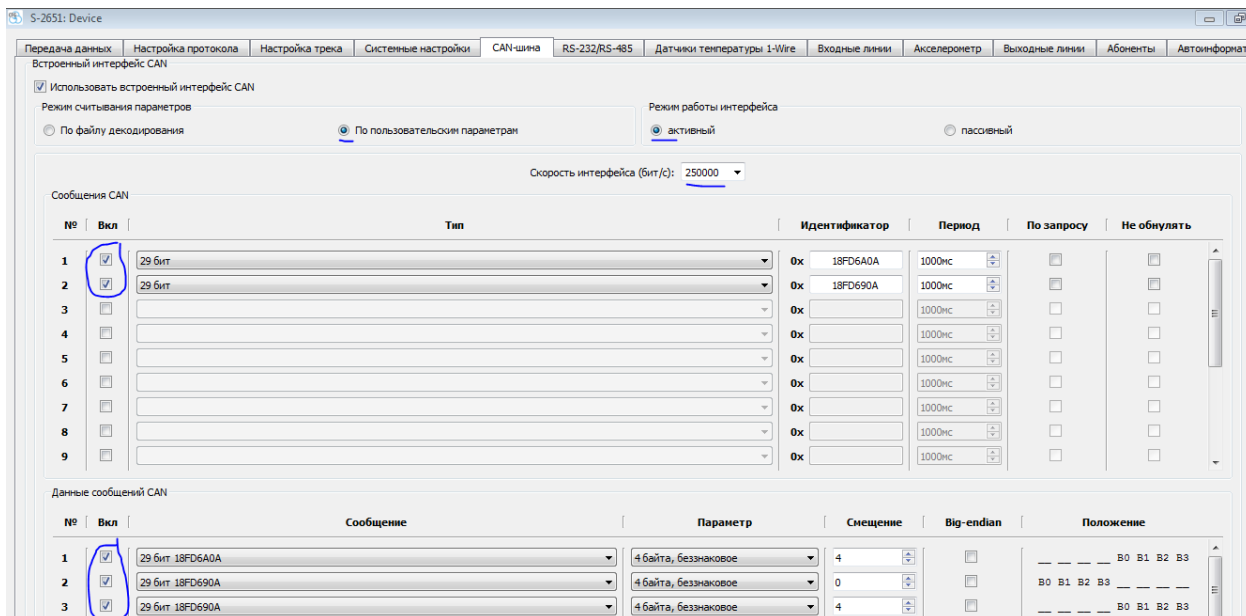
Набережные Челны, 2020г.

Оглавление

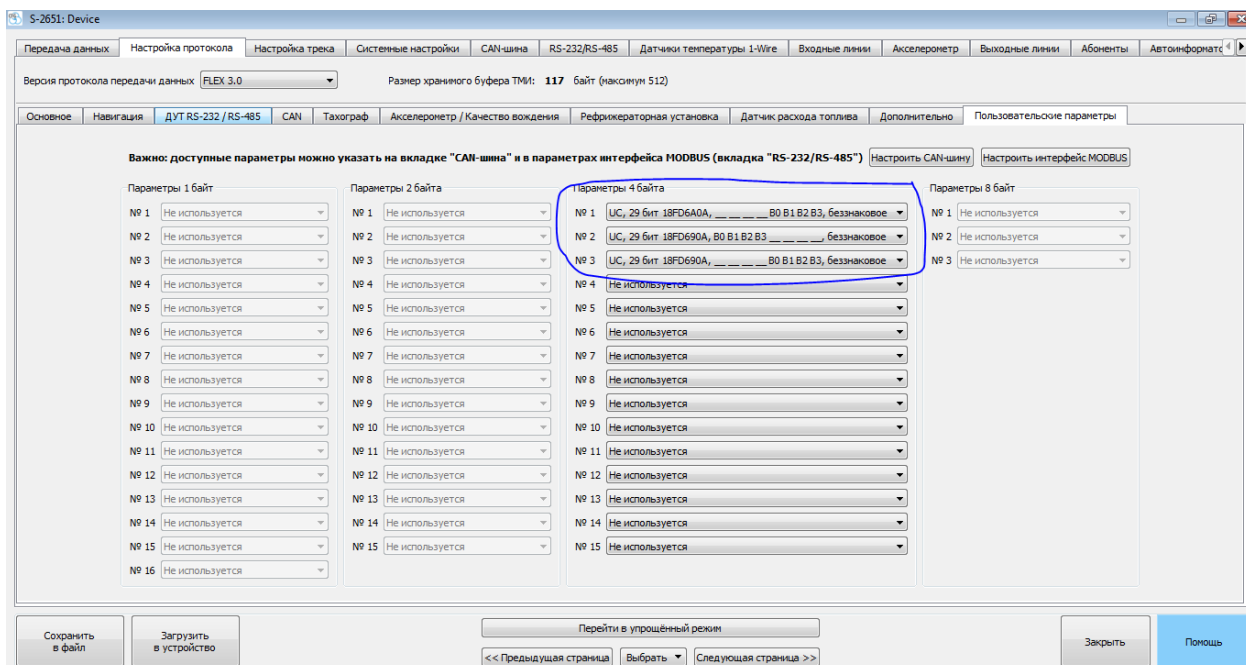
Оглавление.....	2
Обработка сообщений передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD на примере терминала мониторинга СИГНАЛ-2651	3
Обработка сообщений передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD на примере терминала мониторинга Galileosky	4
Обработка сообщений передаваемых по шине RS-485 контроллера VESATRUCKLOAD на примере терминала мониторинга СИГНАЛ-2651	6
Обработка сообщения о нагрузках на ось, передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD в системе мониторинга Wialon	7
Обработка сообщений об общем весе и весе груза, передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD в системе мониторинга Wialon	11
Обработка сообщений об весовых параметрах, передаваемых по шине RS-485 контроллера VESATRUCKLOAD в системе мониторинга Wialon	15

Обработка сообщений передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD на примере терминала мониторинга СИГНАЛ-2651

Во вкладке «CAN-шина» необходимо добавить два сообщения с идентификаторами: 18FD6A0A и 18FD690A. Байты, соответствующие индексу и весу оси, общему весу и весу груза, нужно присвоить трем различным тэгам.



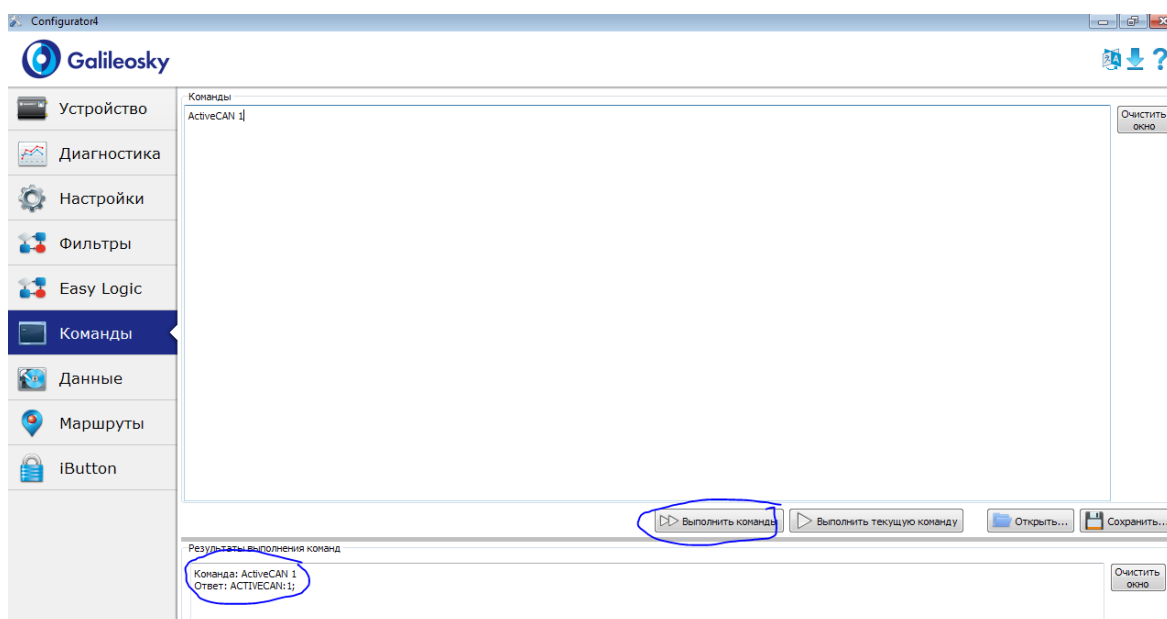
Во вкладке «Настройка протокола» - «Пользовательские параметры» необходимо активировать передачу соответствующих трех тэгов.



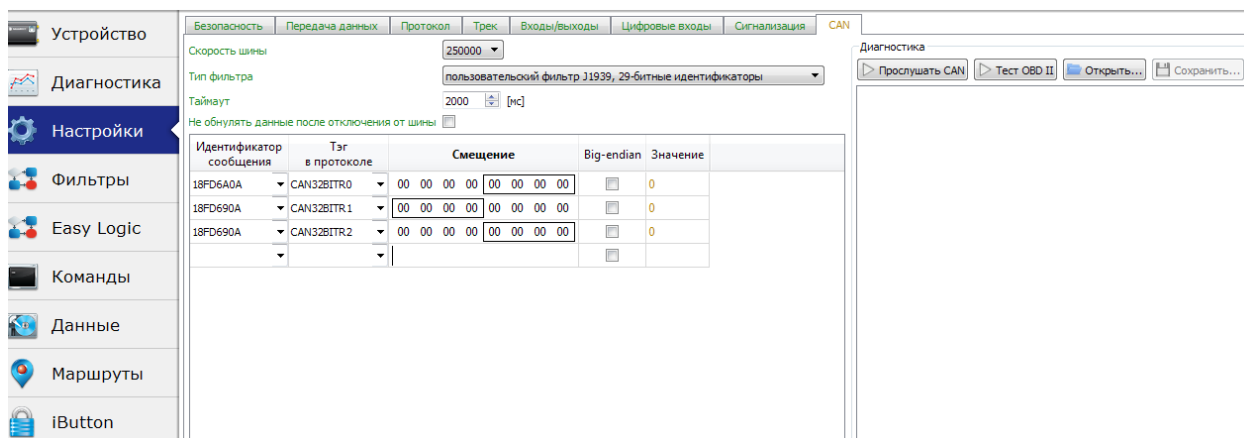
Далее загружаем соответствующие изменения в устройство. Переходим к настройке получения и обработки данных с терминала в системе мониторинга.

Обработка сообщений передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD на примере терминала мониторинга Galileosky

Необходимо включить активный режим работы CAN интерфейса командой «ActiveCAN 1» во вкладке команды.



Во вкладке «CAN» необходимо добавить два сообщения с идентификаторами: 18FD6A0A и 18FD690A. Байты, соответствующие индексу и весу оси, общему весу и весу груза, нужно присвоить трем различным тэгам.



Во вкладке «Протокол» необходимо активировать передачу соответствующих трех ТЭГОВ

Configurator4

Galileosky

Устройство | Безопасность | Передача данных | Протокол | Трек | Входы/выходы | Цифровые входы | Сигнализация | CAN

	Первый пакет	Основной пакет
iButton 2	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
пробег по данным GPS/ГЛОНАСС	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Состояние ключей iButton	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN16BITR0 CAN-LOG. Нагрузка на ось 1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN16BITR1 CAN-LOG. Нагрузка на ось 2	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN16BITR2 CAN-LOG. Нагрузка на ось 3	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN16BITR3 CAN-LOG. Нагрузка на ось 4	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN16BITR4 CAN-LOG. Нагрузка на ось 5	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN32BITR0 CAN-LOG. Полное время работы двигателя	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN32BITR1 CAN-LOG. Топливо, л	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN32BITR2 CAN-LOG. Произвольный префикс	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
CAN32BITR3 CAN-LOG. Произвольный префикс	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CAN32BITR4	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Обработка сообщений передаваемых по шине RS-485 контроллера VESATRUCKLOAD на примере терминала мониторинга СИГНАЛ-2651

Во вкладке «RS-232/RS-485» необходимо указать тип устройства, параметры передачи данных. Каждый датчик соответствует определенному весовому параметру (нагрузка на ось, общий вес, вес груза), которому присвоен свой адрес в сети RS-485. Каждому датчику в программе нужно задать соответствующий сетевой адрес.

The screenshot shows the configuration window for the RS-232/RS-485 interface. The RS-485 section is highlighted with a blue circle. The 'Device 1' dropdown is set to 'ДУТ' and 'Device 2' is set to 'Не используется'. Below this is a table for configuring sensors.

Датчик	Сетевой адрес	для формирования точек на графике	ли пороговое в движении	оплачено в фильтрацию	шкала усреднения	доп. фильтрация
<input checked="" type="checkbox"/> Подключить датчик 1	1	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	25	6
<input checked="" type="checkbox"/> Подключить датчик 2	2	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	25	6
<input checked="" type="checkbox"/> Подключить датчик 3	3	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	25	6
<input checked="" type="checkbox"/> Подключить датчик 4	4	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	25	6
<input checked="" type="checkbox"/> Подключить датчик 5	5	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	25	6
<input checked="" type="checkbox"/> Подключить датчик 6	6	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	25	6
<input type="checkbox"/> Подключить датчик 7	7	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	25	6

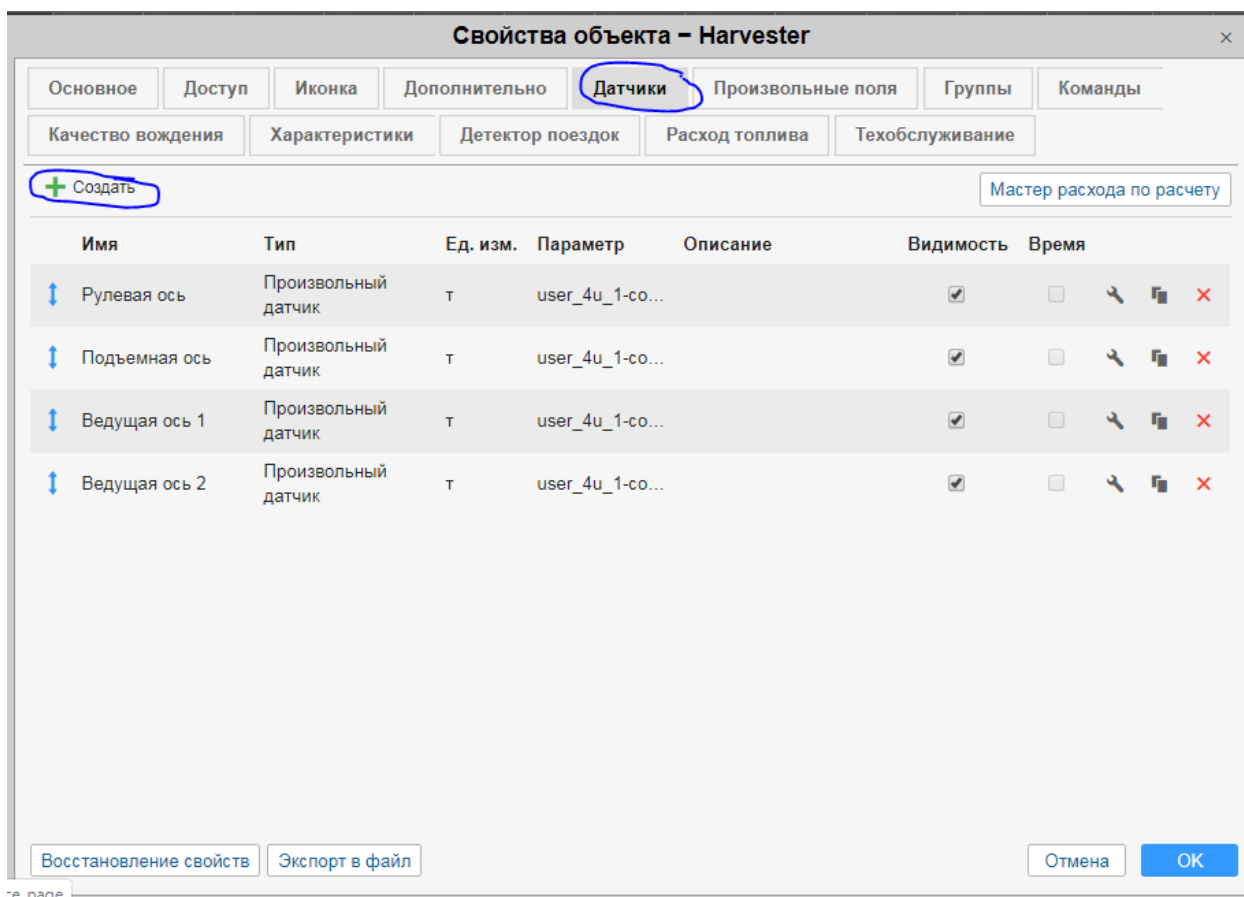
Во вкладке «Настройка протокола» - «ДУТ RS-232/RS-485» необходимо активировать передачу соответствующих параметров.

The screenshot shows the 'Protocol Settings' tab for the DUT RS-232/RS-485 interface. The 'Level and Temperature' and 'Frequency' columns are visible, with checkboxes for various sensors.

Датчик	Уровень и температура	Частота
Датчик 1	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 2	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 3	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 4	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 5	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 6	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 7	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 8	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 9	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 10	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 11	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 12	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 13	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 14	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Датчик 15	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Обработка сообщения о нагрузках на ось, передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD в системе мониторинга Wialon

Необходимо создать произвольный датчик, который будет соответствовать нагрузке на определенную ось.



Для произвольного датчика указывается наименование оси и единицу измерения. В строке «Параметр» задается следующее выражение: XXX-const4278190080, где XXX – название тэга, соответствующего сообщению о нагрузке на ось.

Свойства датчика — Рулевая ось

Основное

Имя: * Рулевая ось

Тип датчика: Произвольный датчик

Система мер: Метрическая

Единица измерения: т

Параметр: * ? user_4u_1-const4278190080

Последнее сообщение: ?

Таймаут, секунд: 0

Описание:

Валидатор: Нет

Тип валидации: Логическое И

Степень фильтрации:

Текстовые параметры: ?

Интервалы и цвета:

От Цвет Текст

+ Добавить интервал

Отмена ОК

Во вкладке «Таблица» расчета для X1 и X2 задаем следующие параметры:

Наименование оси	X1	X2
Рулевая ось	65536	131071
Подъемная ось	131072	196607
Ведущая ось 1	196608	262143
Дополнительная задняя ось	262144	327679
Дополнительная ось тягача	327680	393215
Прицеп ось 1	393216	458751
Прицеп ось 2	458752	524287
Прицеп ось 3	524288	589823
Прицеп ось 4	589824	655359
Прицеп ось 5	655360	720895
Прицеп ось 6	720896	786431
Прицеп ось 7	786432	851967
Прицеп ось 8	851968	917503
Дополнительная ось прицепа	917504	983039
Перегруженная ось	983040	1114111
Ведущая ось 2	1114112	1179647
Левый борт тягача	1179648	1245183
Правый борт тягача	1245184	1310719
Левый борт прицепа	1310720	1376255
Правый борт прицепа	1376256	1441791

Свойства датчика — Рулевая ось

Основное

Таблица расчета

X*	a*	b

Пары XY

X	Y
X1	0
X2	131.07

+ Добавить строку

+ Добавить строку

Генерировать

Нижняя граница X1

Верхняя граница X2

Применять после расчета

Отмена

OK

Для Рулевой оси параметры выглядят следующим образом:

Свойства датчика — Рулевая ось

Основное

Таблица расчета

X *	a *	b
65536	0.002	-131.072

+ Добавить строку

Пары XY

X	Y
65536	0
131071	131.07

+ Добавить строку

Генерировать

Нижняя граница 65536 Верхняя граница 131071 Применять после расчета

Отмена ОК

Обработка сообщений об общем весе и весе груза, передаваемых по CAN шине контроллера VESATRUCKLOAD в системе мониторинга Wialon

Необходимо создать произвольный датчик, который будет соответствовать общему весу.

Свойства датчика — Общий вес

Основное

Имя: *

Тип датчика:

Система мер:

Единица измерения:

Параметр: * (?)

Последнее сообщение: (?)

Таймаут, секунд:

Описание:

Валидатор:

Тип валидации:

Степень фильтрации:

Текстовые параметры: (?)

Интервалы и цвета:

От	Цвет	Текст
----	------	-------

[+ Добавить интервал](#)

Отмена

Для произвольного датчика указывается наименование и единицу измерения. В строке «Параметр» задается следующее выражение: XXX-const4278190080, где XXX – название тэга, соответствующего сообщению об общем весе. Во вкладке «Таблица» задаются следующие параметры:

Свойства датчика — Общий вес

Основное

Таблица расчета

X*	a*	b
1000	0.002	0

+ Добавить строку

Нижняя граница 0 Верхняя граница 200

Применять после расчета

Пары XY

X	Y
1000	2
2000	4

+ Добавить строку

Генерировать

Отмена ОК

Далее необходимо создать произвольный датчик, который будет соответствовать весу груза.

Свойства датчика — Вес груза

Основное

Имя: *

Тип датчика:

Система мер:

Единица измерения:

Параметр: * (?)

Последнее сообщение: (?)

Таймаут, секунд:


Описание:

Валидатор:

Тип валидации:

Степень фильтрации:

Текстовые параметры: (?)

Интервалы и цвета: 

От	Цвет	Текст
<input type="button" value="+ Добавить интервал"/>		

Отмена

Для произвольного датчика указывается наименование и единицу измерения. В строке «Параметр» задается следующее выражение: XXX-const4278190080, где XXX – название тэга, соответствующего сообщению о весе груза. Во вкладке «Таблица» задаются следующие параметры:

Свойства датчика — Вес груза

Основное

Таблица расчета

X*	a*	b
1000	0.002	-16449.535

+ Добавить строку

Нижняя граница -200 Верхняя граница 200 Применять после расчета

Пары XY

X	Y
1000	2
2000	4

+ Добавить строку Генерировать

Отмена ОК

Обработка сообщений об весовых параметрах, передаваемых по шине RS-485 контроллера VESATRUCKLOAD в системе мониторинга Wialon

Необходимо создать произвольный датчик, который будет соответствовать весовому параметру.

Свойства датчика — Рулевая ось_485

Основное

Таблица расчета

Имя: * Рулевая ось_485

Тип датчика: Произвольный датчик

Система мер: Метрическая

Единица измерения: т

Параметр: * ? rs485fuel_level1

Последнее сообщение: ?

Таймаут, секунд: 0

Описание:

Валидатор: Нет

Тип валидации: Логическое И

Степень фильтрации:

Текстовые параметры: ?

Интервалы и цвета:

От	Цвет	Текст
----	------	-------

+ Добавить интервал

Отмена ОК

Для произвольного датчика указывается наименование и единицу измерения. В строке «Параметр» задается адрес соответствующего ДУТа. Во вкладке «Таблица» задаются следующие параметры:

Свойства датчика — Рулевая ось_485

Основное

Таблица расчета

X*	a*	b
10	0.1	0

+ Добавить строку

Нижняя граница 0 Верхняя граница 200

Применять после расчета

Пары XY

X	Y
10	1
20	2

+ Добавить строку

Генерировать

Отмена ОК