



МЕ65  
МБ05



«УТВЕРЖДАЮ»

Директор НПО «Текон-Автоматика»

Трубников В.Ю.

«\_\_» \_\_\_\_\_ 201\_\_ г.

Разрешение Федеральной Службы  
по технологическому надзору  
№ РРС БК - 12767

## **АВТОМАТИЗИРОВАННАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ И ДИСПЕТЧЕРИЗАЦИИ АСУД-248**

### **«ASUD SCADA Платформа v1.0»**

Руководство администратора

Москва 2010

## СОДЕРЖАНИЕ

1 ВВЕДЕНИЕ.....	3
2 НАЗНАЧЕНИЕ АРМ .....	3
3 УСТАНОВКА АРМ .....	3
4 РАБОЧАЯ ПРОГРАММА АРМ.....	3
5 ЭЛЕМЕНТЫ ГЛАВНОГО МЕНЮ АРМ.....	4
6 НАСТРОЙКА КАРТЫ АРМ.....	5
7 ОБЩИЕ НАСТРОЙКИ АРМ.....	11
8 УПРАВЛЕНИЕ ПЛАТФОРМАМИ.....	13
9 НЕИСПРАВНОСТЬ КОНЦЕНТРАТОРА .....	14

## 1 ВВЕДЕНИЕ

Настоящее руководство предназначено для специалистов, осуществляющих настройку и технической сопровождение программного комплекса «ASUD SCADA Платформа v1.0» (АРМ) системы АСУД-248 в конфигурации с концентраторами КУН-IP, КБП-RS и системой видеонаблюдения «Интеллект».

## 2 НАЗНАЧЕНИЕ АРМ

АРМ предназначено для решения задач диспетчеризации управления платформами (далее платформа) для малоподвижных граждан.

## 3 УСТАНОВКА АРМ

Для установки АРМ на персональный компьютер (ПК) необходимо запустить файл «*setup\_kbp.exe*». Следуйте указаниям программы установки.

Внимание. Для запуска программного обеспечения требуется наличие USB-ключа (поставляется вместе с АРМ).

## 4 РАБОЧАЯ ПРОГРАММА АРМ

После установки, подключите USB-ключ к свободному USB порту ПК и выполните запуск программного обеспечения путем выбора ярлыка «АРМ» на рабочем столе ПК.

Главное окно рабочей программы представлено на рисунке 1.

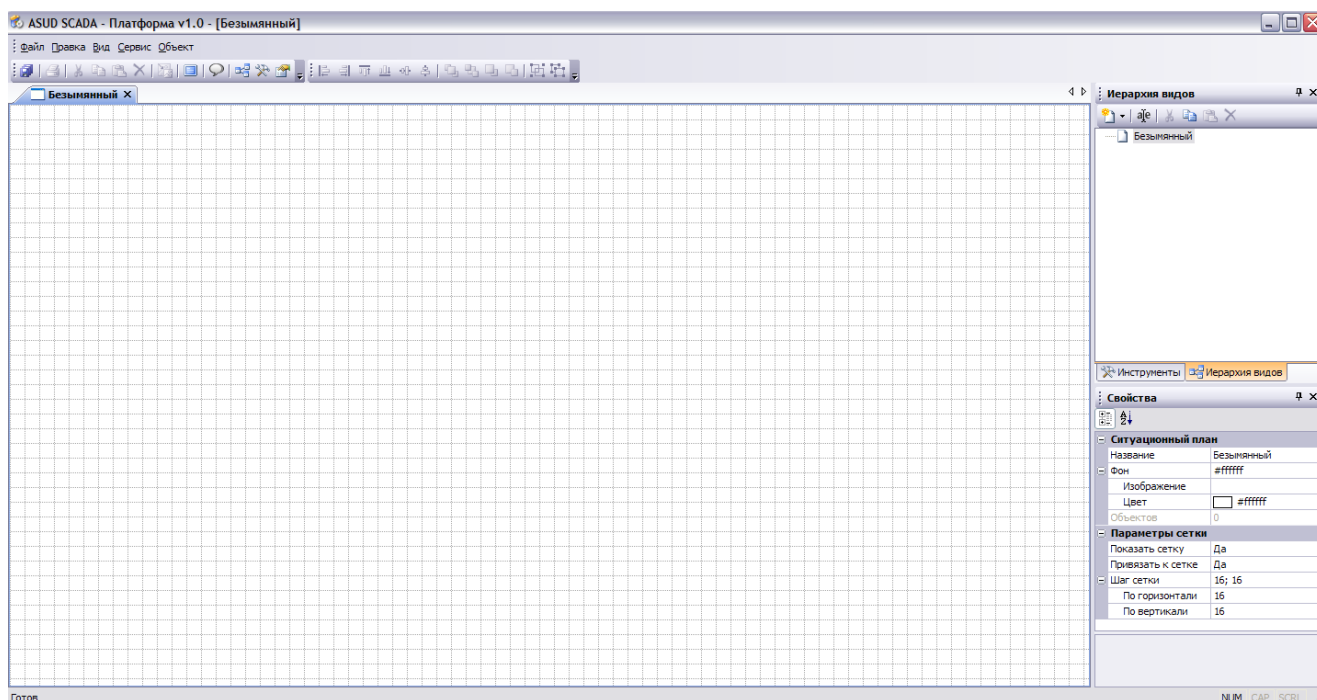


Рисунок 1 – Главное окно рабочей программы.

В центре экрана отображён ситуационный план (карта) обслуживаемого объекта. Вверху находится строка главного меню, а под ней панель инструментов, содержащая набор наиболее часто используемых команд.

Ситуационный план может содержать ряд объектов. Объекты могут быть декоративные или функциональные.

К декоративным объектам относятся: линии связи, дороги, зоны обслуживания и т.п.

К функциональным объектам относятся виды (подвиды): дома/подъезды домов (могут отображаться, например, в виде четырёхугольников), индикаторы.

Состояние функционального объекта может изменяться при работе программы, о чем пользователь будет оповещен визуально-звуковой индикацией.

## 5 ЭЛЕМЕНТЫ ГЛАВНОГО МЕНЮ АРМ

В режиме администрирования (настройки карты) доступны следующие элементы главного меню программы.

Файл / Сохранить все	Сохранение настроек ситуационного плана.
Файл / Перейти в рабочий режим	Выход из режима настройки карты.
Файл / Закрнуть	Выход из АРМ
Правка / Вырезать	Вырезать объект карты
Правка / Копировать	Копировать объект карты
Правка / Вставить	Вставить объект на карту
Правка / Удалить	Удалить объект карты
Правка / Выделить все	Выделить все объекты карты
Вид / Иерархия видов	Отобразить панель «Иерархия видов»
Вид / Инструменты	Отобразить панель «Инструменты»
Вид / Ролевая политика	Отобразить панель настройки пользователей
Вид / Панель инструментов	Задать вид панели инструментов
Вид / Во весь экран	Перейти в полноэкранный режим работы
Вид / Скрыть уведомления	Скрыть на карте «облака» уведомлений над объектами
Вид / Параметры сетки	Задать параметры сетки
Вид / Свойства	Задать свойства рабочей области
Сервис / Настройка телефонного аппарата	Отобразить окно автоматической подстройки уровня записи телефонного аппарата
Сервис / Не отображать аварии	Резерв
КБП	
Сервис / Настройки	Отобразить окно общих настроек



Изменить название созданного подвида на «Здание А». Повторить указанное действие для подвида «Здание В».

Далее выбрав главный вид, добавить специальный подвид «Платформа» путем выбора раздела меню «Создать другой подвид».

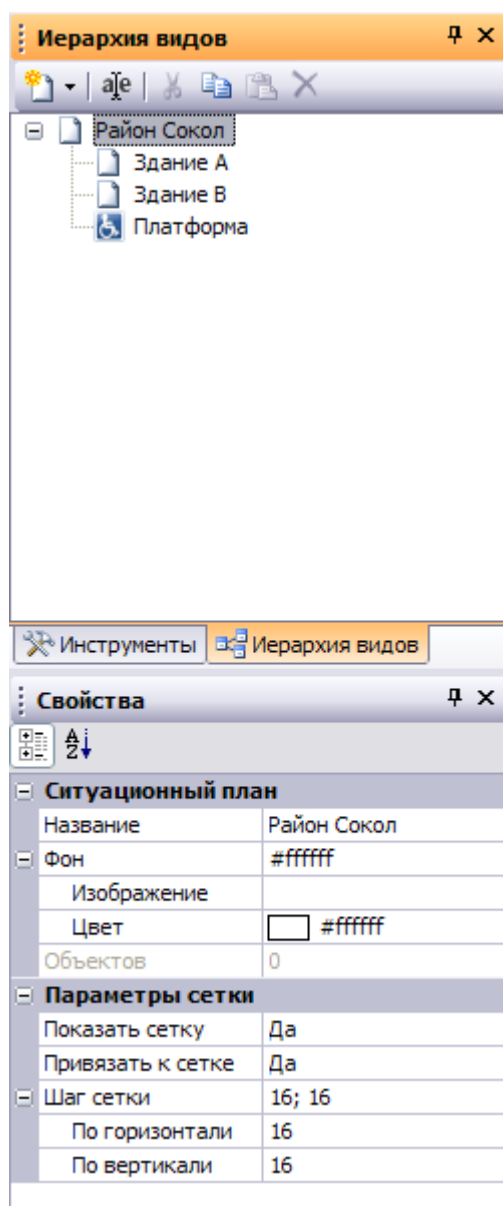


Рисунок 2 – Создание подвидов.

Для удаления подвида, следует выбрать его и нажать кнопку «Del», либо выбрать раздел меню «Удалить подвид».

Теперь для подвидов «Здания А», «Здания В» необходимо создать подвиды связанных с ними платформ, как показано на рисунке 3. Для этого следует выбрать подвид «Здание А», выполнить клик правой кнопкой мыши и выбрать раздел меню «Создать другой подвид». Переименовать созданный вид «Платформа» в «Платформа1». Повторить указанные действия для второй

платформы здания «А». После этого аналогично добавить две платформы для здания «В».

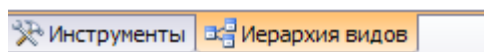
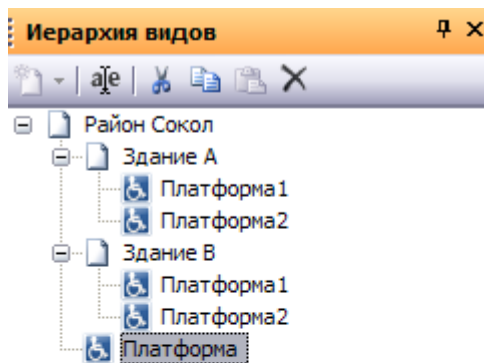


Рисунок 3 – Создание подвидов второго уровня.

После этого следует открыть вкладку «Инструменты» (рисунок 3) и отобразить на ситуационном плане 3 здания (в форме прямоугольников), как показано на рисунке 3.

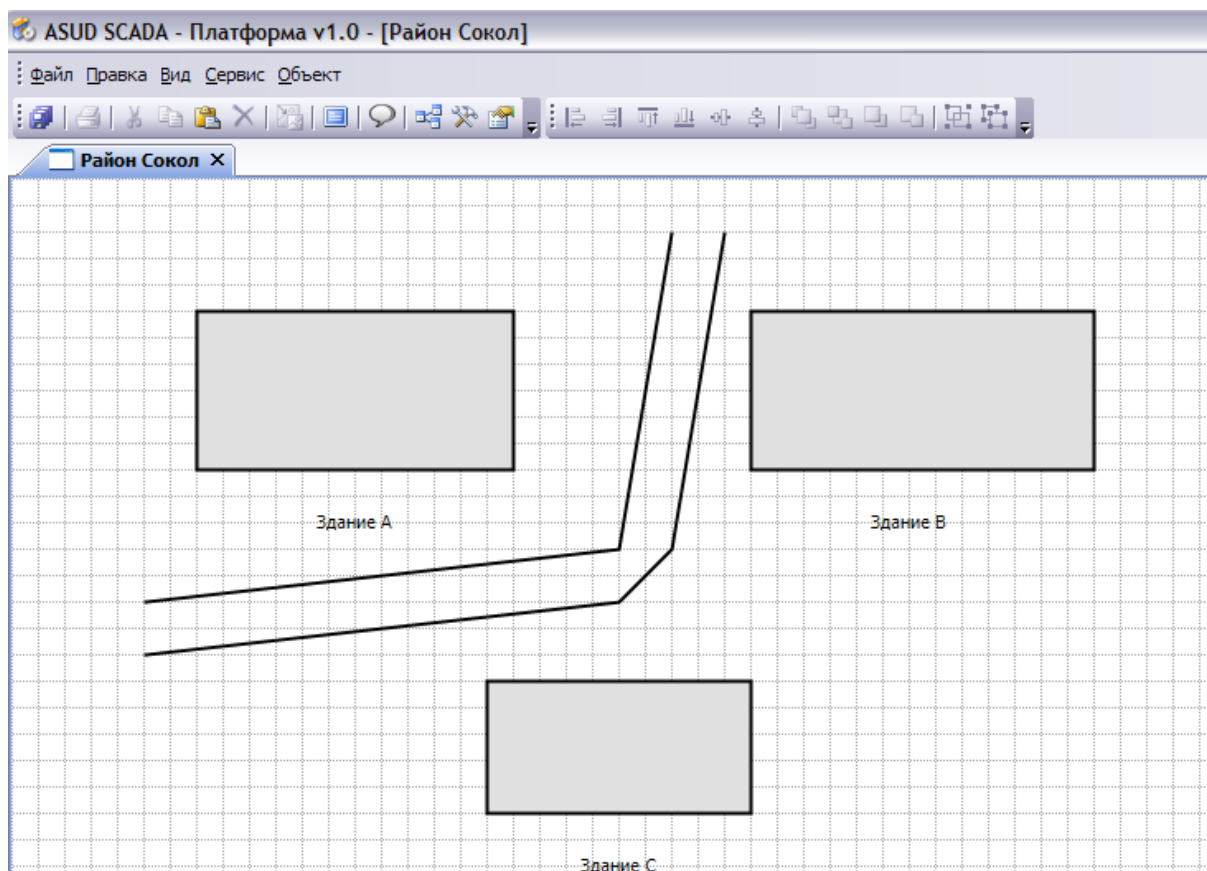


Рисунок 4 – Отображение объектов на карте.

С помощью инструмента «*Надпись*» добавить подписи зданий. По необходимости разместить декоративные элементы, например, дороги и т.п.

Далее следует выполнить привязку элементов ситуационного плана к созданным подвидам, как показано на рисунке 5.

Выберем прямоугольник здания А.

В выпадающем меню «*Вид*» раздела «*Свойства / Выделенные объекты*» выбрать подвид «*Здание А*». Признаком выполнения привязки является появление «облака» над функциональным объектом.

Выберем прямоугольник здания В.

В выпадающем меню «*Вид*» раздела «*Свойства / Выделенные объекты*» выбрать подвид «*Здание В*».

Выберем прямоугольник здания С.

В выпадающем меню «*Вид*» раздела «*Свойства / Выделенные объекты*» выбрать подвид «*Платформа*».

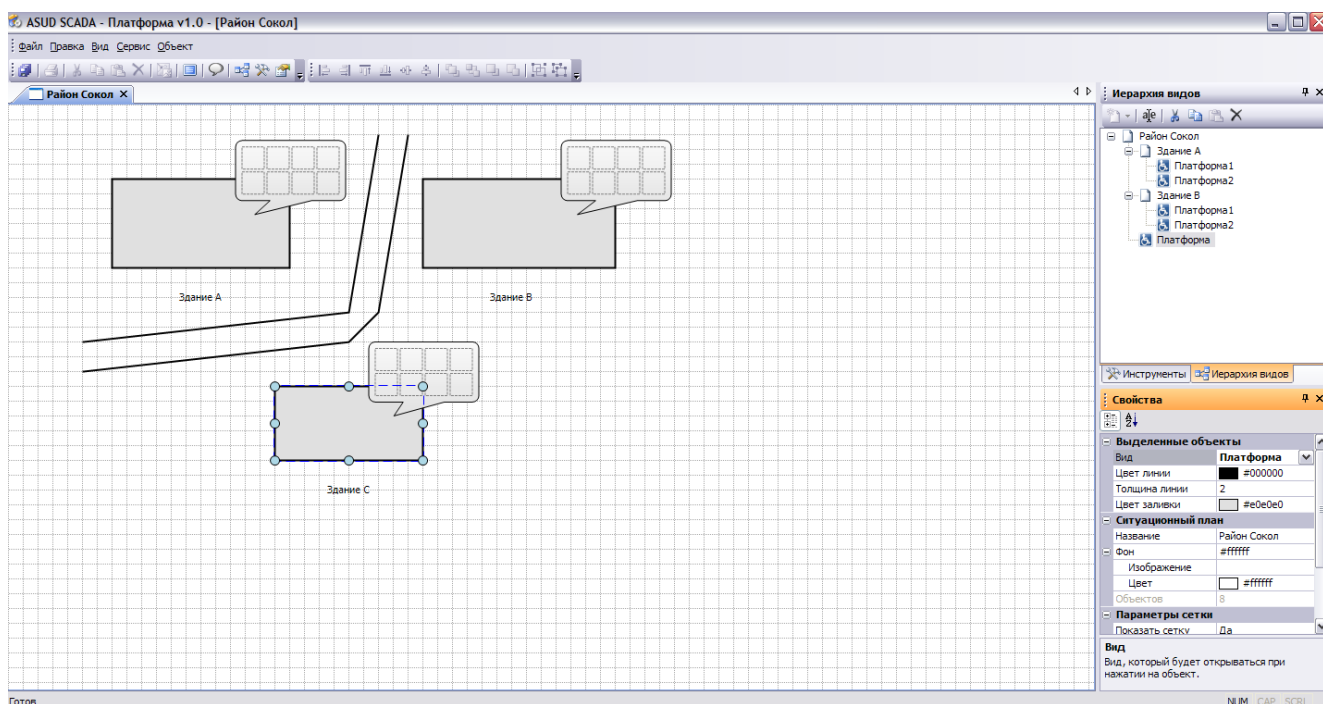


Рисунок 5 – Настройка объектов карты.

Отметим, что поскольку мы находимся на главном виде ситуационного плана, программа позволяет нам на этапе привязки выбрать только подвиды первого уровня (не дает выбрать «*Платформа1*» и т.п.).

Теперь необходимо отобразить две платформы на подвиде «*Здание А*». Для этого следует выполнить клик на подвиде «*Здание А*» в «*Иерархия видов*». Откроется пустой подвид. Далее по аналогии с действиями, которые выполнялись на предыдущих шагах, с помощью закладки «*Инструменты*»



следует отобразить на подвиде «Здание А» два прямоугольника, символизирующие платформы. Выполнит привязку прямоугольников с подвидами «Здание А / Платформа1», «Здание А / Платформа2», как показано на рисунке 6.

Аналогично выполнить настройку подвида «Здание В».

Далее следует перейти к настройке непосредственно платформ.

Выбрать первую платформу в «Иерархия видов». В открывшемся окне, представленном на рисунке 6 следует указать наименование каналов переговорной связи, дискретных входов, а также настройки концентраторов КУН-IP и КБП-RS.

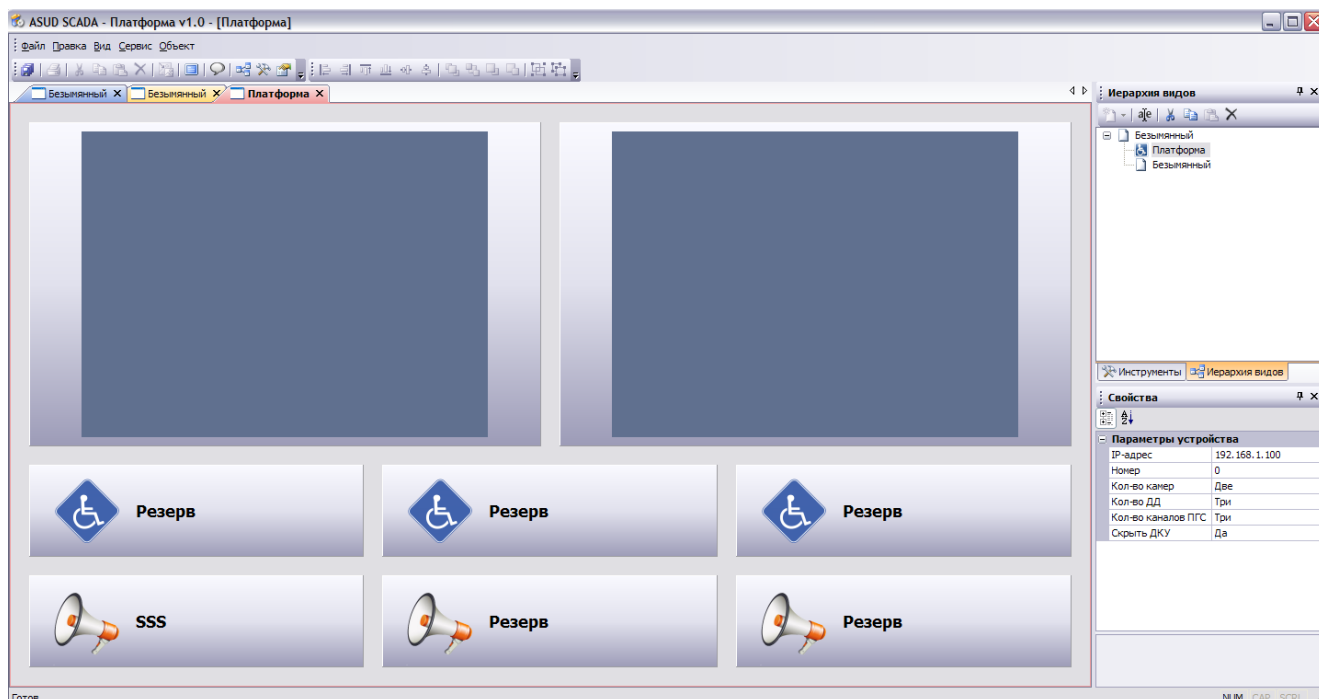


Рисунок 6 – Окно настройки платформ.

Первоначально укажем настройки концентратора КУН-IP и КБП-RS, для этого в разделе «Свойства» необходимо заполнить «Параметры устройства», как показано на рисунке 7.

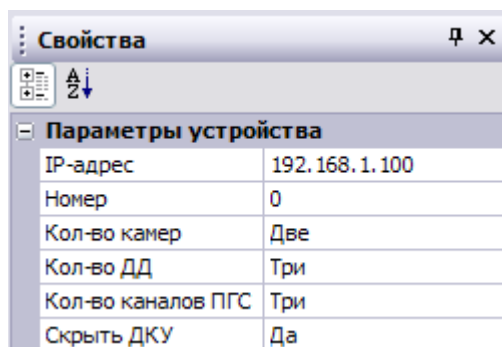


Рисунок 7 – Общие свойства объекта платформы.

где

Параметр	Значение
IP-адрес	IP-адрес концентратора КУН-IP
Номер	Номер концентратора КБП-RS
Кол-во камер	Число камер установленных с платформой
Кол-во ДД	Число используемых дискретных датчиков
Кол-во каналов ПГС	Число каналов переговорной связи
Скрыть ДКУ	Скрыть дополнительные каналы управления

Далее следует настроить камеры, подключенные к системе видеонаблюдения «Интеллект» компании ITV. Для этого необходимо выбрать камеру, в разделе «Канал устройства» ввести IP-адрес видеосервера и идентификатор камеры, как показано на рисунке 7.

Кол-во камер	Две
Кол-во ДД	Три
Кол-во каналов ПГС	Три
Скрыть ДКУ	Да
<b>Канал устройства</b>	
IP-адрес	
ID-камеры	1

Рисунок 7 –Настройка камер.

Далее следует выполнить настройку дискретных входов. Для этого необходимо выбрать дискретный вход и заполнить поля раздела «Канал устройства», как показано на рисунке 8.

<b>Канал устройства</b>	
Хост-устройство	КБП-RS
Номер канала	1
Название	
Задержка	0
Инверсия	Нет
Звуковой файл	av.wav
Приоритет	Обычный
Уведомление	Активное
Журнал	Да

Рисунок 8 – Настройка дискретного входа.

где

Параметр	Значение
Хост устройство	Указать устройство КУН-IP или КБП, которому принадлежит данный дискретный датчик.
Номер канала	Номер датчика устройства
Название	Название датчика
Задержка	Время задержки срабатывания датчика
Инверсия	Тип подключения датчика

Параметр	Значение
Звуковой файл	Файл, который будет проигран в динамик при срабатывании датчика
Приоритет	Приоритет информирования о срабатывании датчика
Уведомление	Способ уведомления о срабатывании датчика
Журнал	Записывать ли состояние датчика в журнал отказов оборудования

После этого выполнить настройку каналов переговорной связи для этого необходимо выбрать дискретный вход и заполнить поля раздела «Канал устройства», как показано на рисунке 9.

Канал устройства	
Номер канала	1
Категория	
Название	Южный ярус
Звуковой файл	vy.wav

Рисунок 9 – Настройка входа ПГС.

Параметр	Значение
Номер канала	Номер канала ПГС КУН-IP
Категория	Категория (для отображения в журнале отказов оборудования)
Название	Названия канала ПГС
Звуковой файл	Файл, который будет проигран в динамик при поступлении вызова

Далее необходимо провести по аналогии настройку остальных платформ, выбрав их поочередно в «Иерархия видов».

После этого следует перейти в рабочий режим и проверить правильность функционирования оборудования.

## 7 ОБЩИЕ НАСТРОЙКИ АРМ

Общие настройки АРМ доступны в режиме администрирования в разделе «Сервис / Настройки» главного меню.

В открывшемся окне рисунок 10-12 во вкладке «Мнемосхема» представлены настройки отображения объектов карты.

Вкладка «Уведомления» отражает звуковое устройство вывода сигнала об аварийном событии (обычно устройство, к которому подключены колонки), периодичность воспроизведения данного сигнала и звуковой файл сигнала.

Вкладка «Переговорная связь» содержит настройки ПГС. Для КУН-IP следует указать детектор речи «Статический».

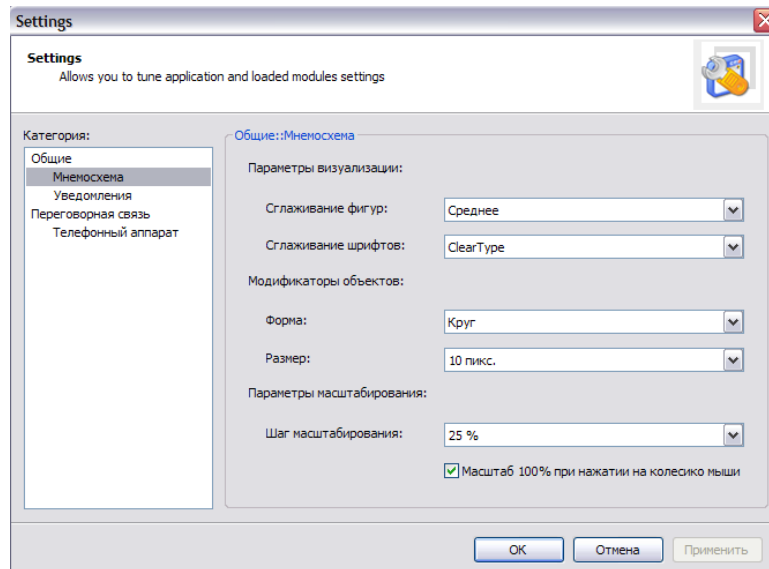


Рисунок 10 – Окно общих настроек АРМ (Мнемосхема).

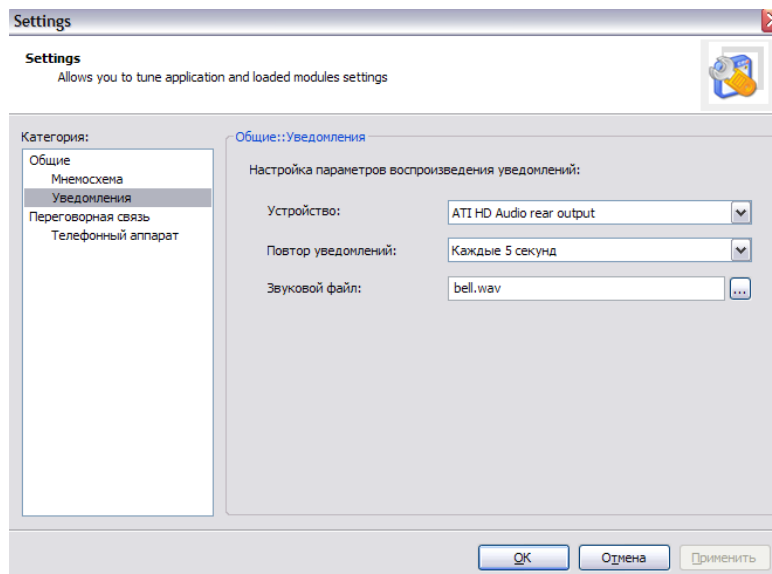


Рисунок 11 – Окно общих настроек АРМ (Уведомления).

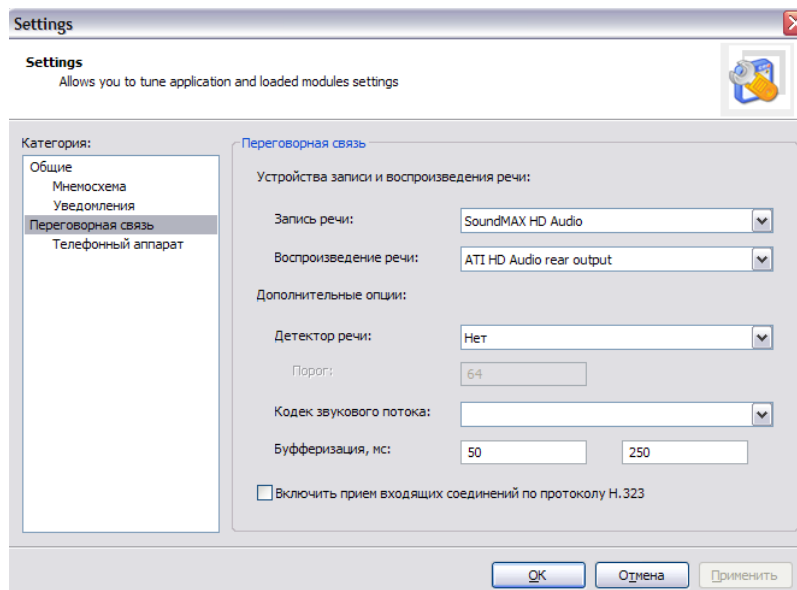


Рисунок 11 – Окно общих настроек АРМ (Переговорная связь).

## 8 УПРАВЛЕНИЕ ПЛАТФОРМАМИ

Для управления платформой диспетчер перейти в вид, связанный с данной платформой. Данный вид представлен на рисунке 12.

Если неисправностей оборудования зафиксировано не было, то индикатор состояния содержит текст «*Оборудование исправно*» и кнопка включения платформы активна.

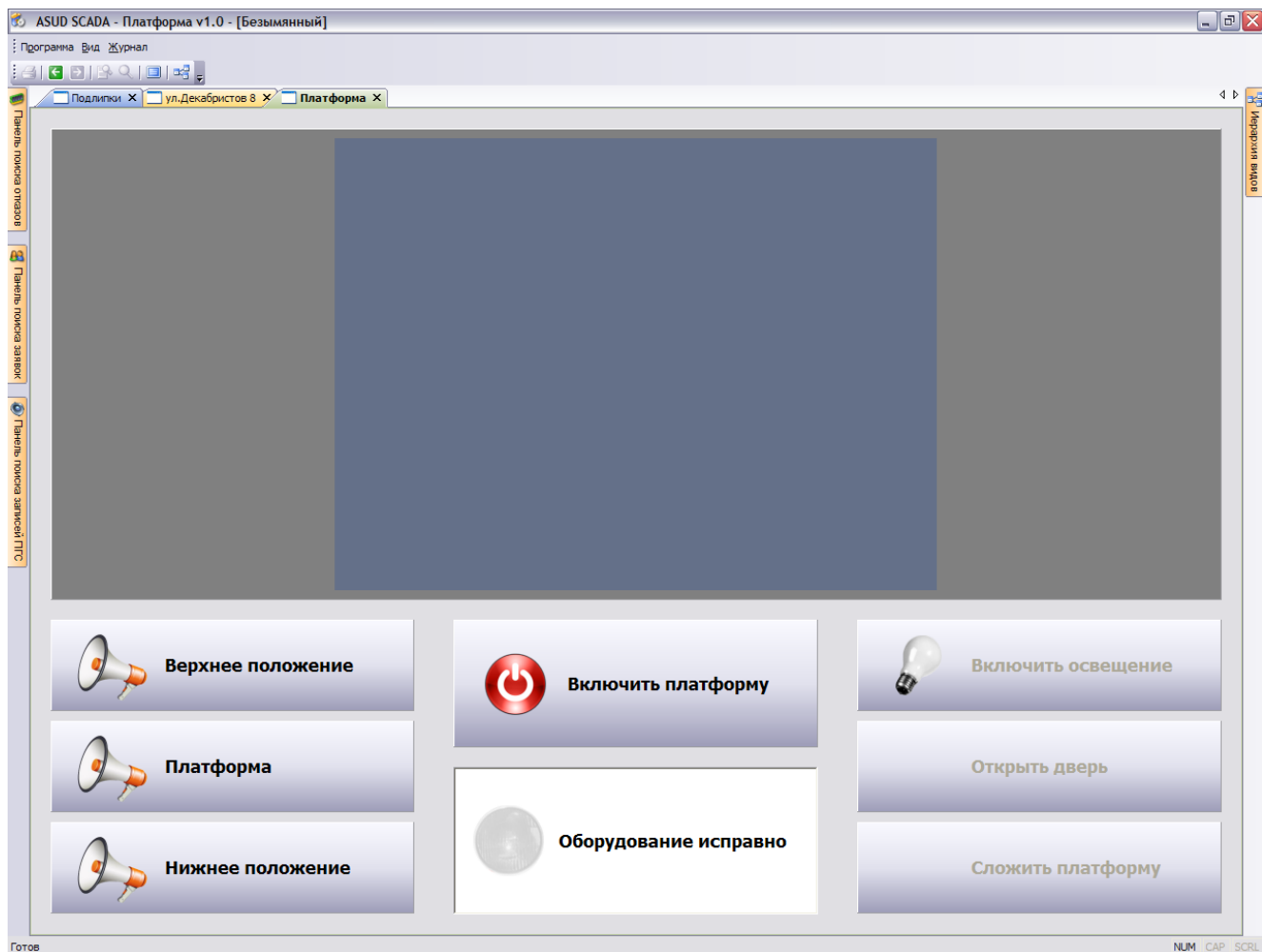


Рисунок 12 – Вид окна управления платформой.

Диспетчер должен убедиться, с помощью видеоизображения, что разложение платформы не причинит вреда жизни и здоровью вызывающего человека, и включить ее кнопкой «*Включить платформу*».

Если же присутствует какая-либо неисправность, то индикатор состояния содержит текст, описывающий неисправность и кнопка включения платформы находится в неактивном состоянии (ее нельзя нажать) как показано на рисунке 13.

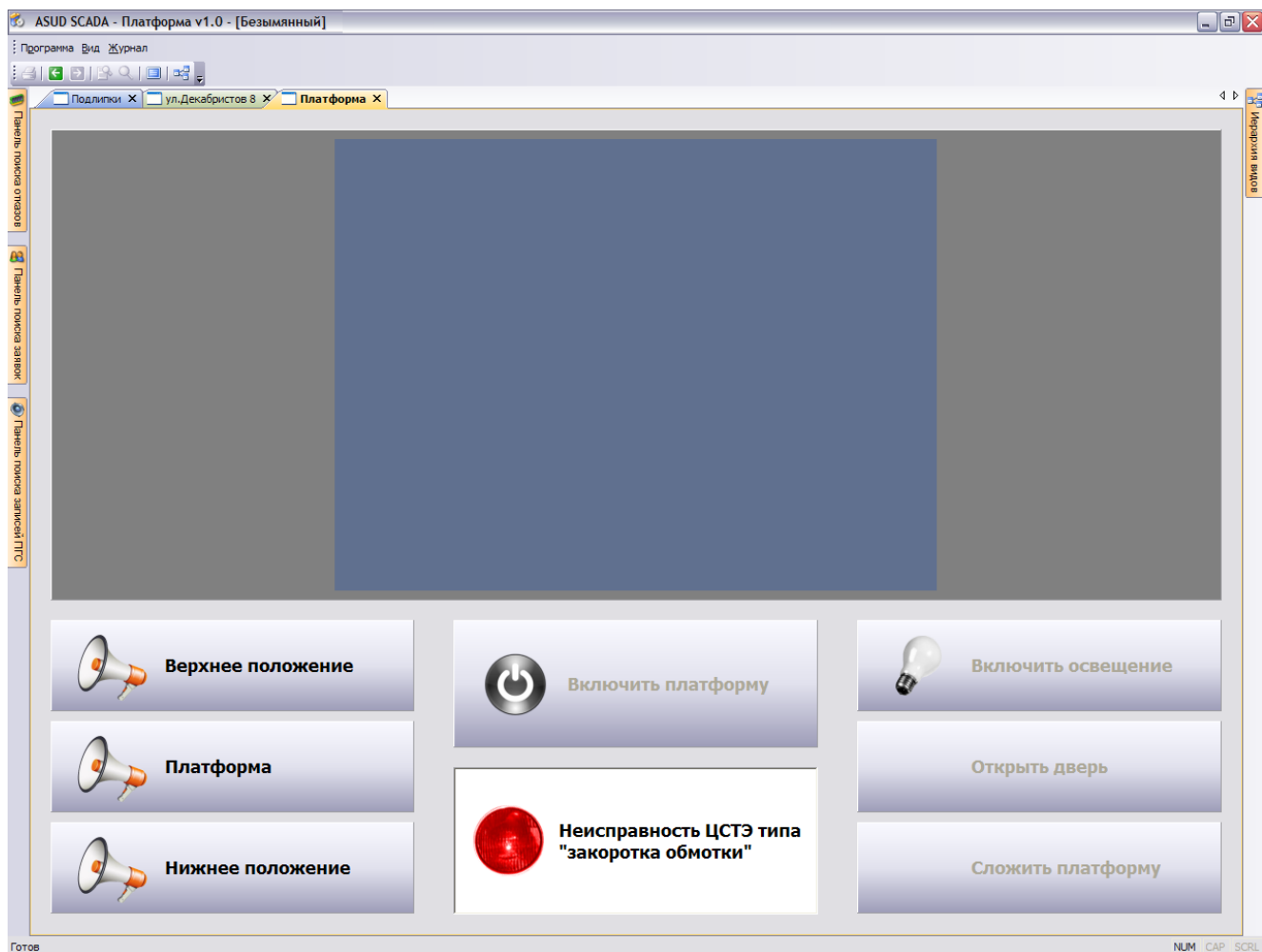


Рисунок 13 – Вид управления платформой в случае неисправности.

В этом случае диспетчер должен сообщить абоненту о невозможности включения платформы и уведомить соответствующую обслуживающую организацию о возникшей неисправности.

## 9 НЕИСПРАВНОСТЬ КОНЦЕНТРАТОРА

Отказ концентратора индицируется появлением пиктограммы над объектом ситуационного плана. При этом становится невозможным наблюдение за платформой, которую обслуживает данный концентратор. В окне управления платформой будет отображено сообщение «*Неисправность концентратора КУН-IP*», как показано на рисунке 6.