

# ДЕКЛАРАЦИЯ О СОВМЕСТИМОСТИ

Технотон и Форт-Телеком подтверждают:

датчик нагрузки на ось  
DP S7

и

терминал  
FORT-114



**совместимы по стандарту беспроводной передачи данных**

Директор  
СП «Технотон»- ЗАО

А. Р. Каплунский

Генеральный директор  
ООО «Форт-Телеком»

С. Л. Макаренко

Основание: протоколы испытаний от 29.11.2019  
Рекомендации по подключению и настройке: см. приложение



## Рекомендации по подключению и настройке Терминала FORT-114 и датчика нагрузки на ось GNOM DP S7

### 1. Настройка GNOM DP S7:

GNOM DP S7 в настройке не нуждается

### 2. Схема подключения:

На терминал Fort-114 нужно подать питание (Контакты «V+» и «GND» в разьеме). Провод зажигания (Контакт «IGN» в разьеме) нужно подключить через замок зажигания.

### 3. Настройки терминала FORT-112M

Для настройки необходимо определить MAC адрес датчика нагрузки на ось. Его можно узнать через Android приложение «Axle Load Monitor» или на калькуляторе, переведя серийный номер датчика из десятичной системы в шестнадцатеричную (Рис. 1)

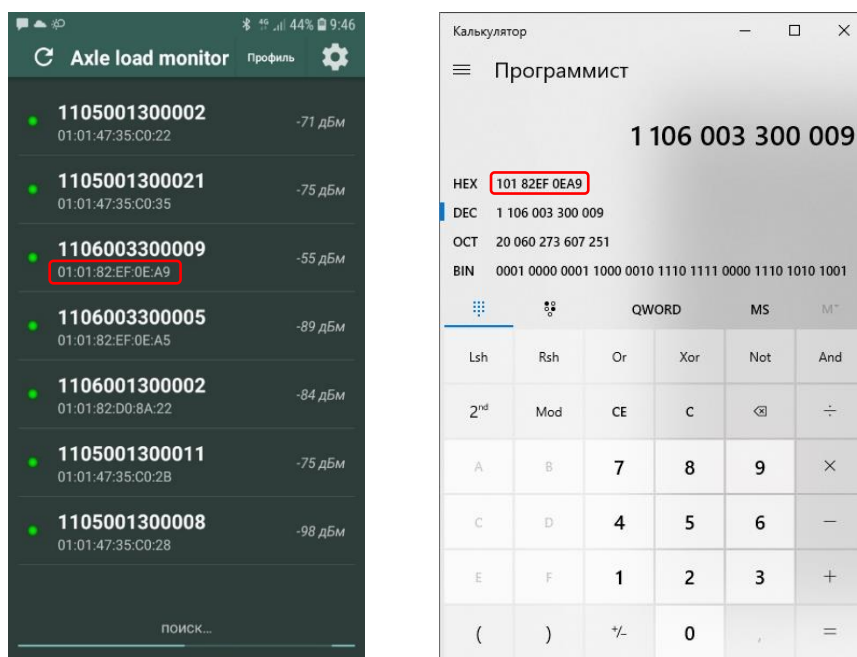


Рисунок 1

Во вкладке «Входы-выходы» выбрать подвкладку «BLE», вписать в поле «MAC-адрес» реальный MAC адрес датчика нагрузки на ось. В поле «Тип датчика» выбрать из выпадающего списка «Технотон Датчик положения GNOM» (Рис.2):

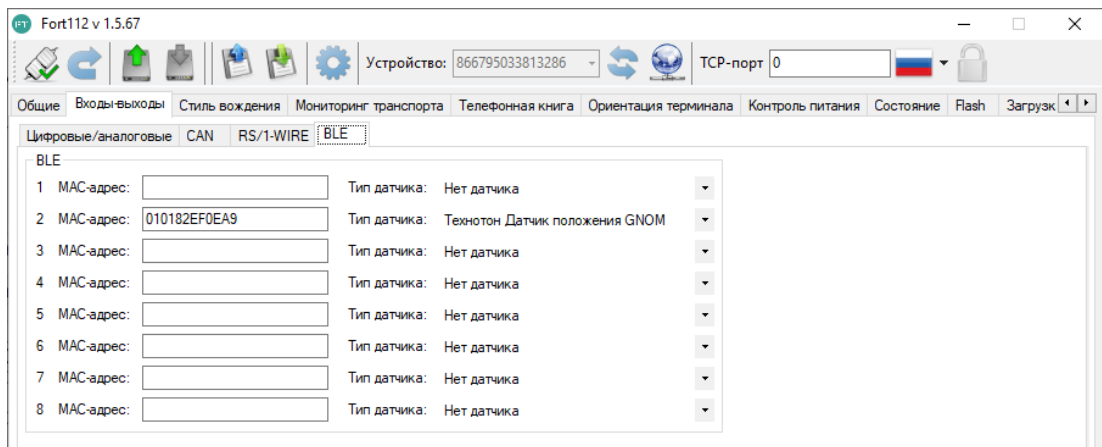


Рисунок 2

Во вкладке «Мониторинг транспорта» нужно внести данные серверов мониторинга. В терминале присутствует возможность передавать данные на 2 сервера мониторинга одновременно, одним из которых является Fort-monitor (Рис.3):

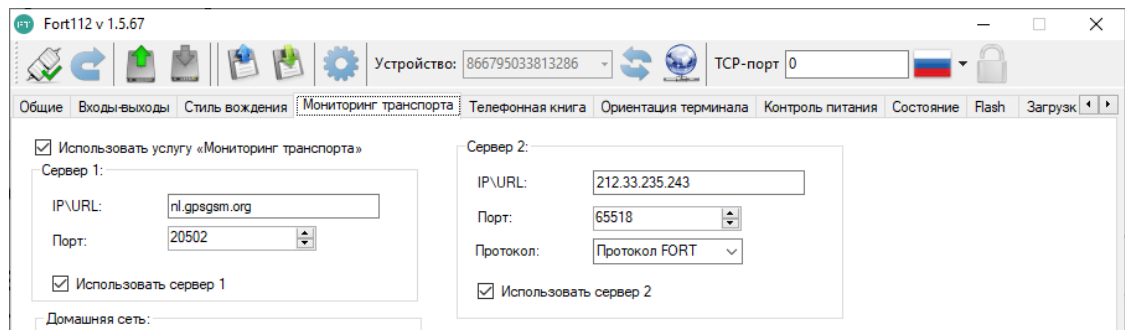


Рисунок 3

#### 4. Проконтролировать данные в аналитическом ПО

Отображение данных на сервере мониторинга.

«Сырые данные» выглядят следующим образом.

От датчика GNOM DP передается угол поворота, температура и маска неисправности (Рис.4):

Время (Unique: 1...)	Маска Неисправности	GNOM DP (град)	Температура DP
26.11.19 10:45:00	0,00	0,20	21,0
26.11.19 10:45:30	0,00	0,20	21,0
26.11.19 10:46:00	0,00	0,20	21,0
26.11.19 10:46:30	0,00	0,20	21,0
26.11.19 10:47:00	0,00	0,10	21,0
26.11.19 10:47:30	0,00	0,10	21,0
26.11.19 10:48:30	0,00	0,10	21,0
26.11.19 10:49:00	0,00	0,30	21,0
26.11.19 10:51:00	36,00	21,0	21,0
26.11.19 10:51:30	36,00	21,0	21,0
26.11.19 10:52:30	36,00	21,0	21,0
26.11.19 10:53:00	36,10	21,0	21,0
26.11.19 10:53:30	36,10	21,0	21,0

Рисунок 4

Создать новый виртуальный датчик и внести в него тарифовочную таблицу (Рис.5). Калибровка производится согласно Руководству по эксплуатации GNOM, в качестве инструмента калибровки рекомендуется использовать ПО Axle load Monitor

Входящее значение	Тарифовое значение
0	5000
40	20000

Рисунок 5

Получаем данные о нагрузке на ось в удобном для восприятия виде таблицы (Рис.6) или графика (Рис.7):

Время (Unique: 1...)	Нагрузка на ось
26.11.19 12:39:42	60575,00
26.11.19 12:39:43	60575,00
26.11.19 12:40:13	60550,00
26.11.19 12:40:43	60550,00
26.11.19 12:41:13	60550,00
26.11.19 12:41:43	60550,00
26.11.19 12:42:13	60550,00
26.11.19 12:42:43	60550,00
26.11.19 12:43:13	60550,00
26.11.19 12:43:43	60550,00
26.11.19 12:44:13	60600,00
26.11.19 12:44:43	60600,00

Рисунок 6

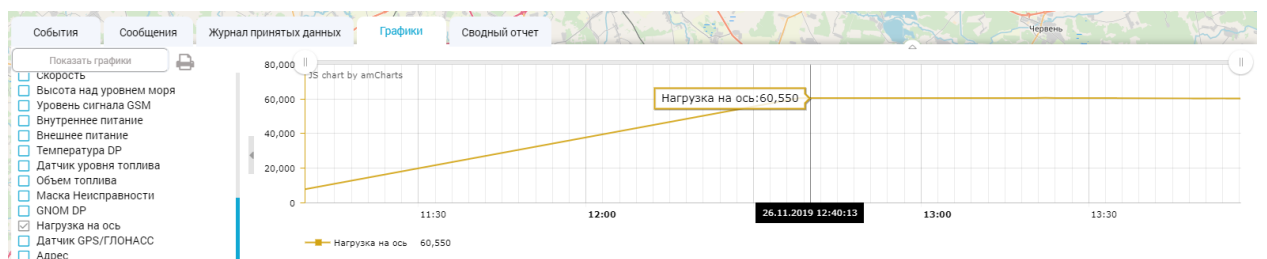


Рисунок 7

**Работа по настройке завершена.**

Начальник технического отдела

В.А. Панасюк