

Ай Ти Ви Групп

АСФА Intellect

Руководство по настройке и работе с модулем интеграции

«Perco»

Версия 1.2

Содержание

СОДЕРЖАНИЕ	2
1 СПИСОК ИСПОЛЬЗУЕМЫХ ТЕРМИНОВ.....	2
2 ВВЕДЕНИЕ	4
2.1 Назначение документа	4
2.2 Общие сведения о модуле интеграции СКД «Perco»	4
3 НАСТРОЙКА МОДУЛЯ ИНТЕГРАЦИИ СКД «PERCO»	4
3.1 Порядок настройки модуля интеграции СКД «Perco»	4
3.2 Настройка подключения СКД «Perco»	5
3.3 Автоматическое построение дерева объектов	6
3.4 Пересылка конфигурации.....	6
3.5 Задание диапазонов системных карт	7
3.6 Настройка считывателя «Perco»	8
3.7 Настройка входа «Perco»	10
3.8 Настройка выхода «Perco»	12
3.9 Настройка исполнительного устройства «Perco»	13
3.10 Настройка служебного выхода «Perco»	15
4 РАБОТА С МОДУЛЕМ ИНТЕГРАЦИИ СКД «PERCO»	17
4.1 Общие сведения о работе с модулем интеграции СКД «Perco».....	17
4.2 Управление считывателем «Perco».....	17
4.3 Управление выходом «Perco»	17
4.4 Управление исполнительным устройством «Perco»	18

1 Список используемых терминов

Система контроля и управления доступом (СКУД) – программно-аппаратный комплекс, предназначенный для осуществления функций контроля и управления доступом.

Сервер *Интеллект* – компьютер с установленной конфигурацией **Сервер** программного комплекса *Интеллект*.

Контроллер – устройство, предназначенное для контроля входа/выхода сотрудников в местах с ограниченным допуском, считывания и расшифровки кода, содержащегося в карте доступа, с целью автоматической регистрации пропусков в СКУД и контроля их работоспособности.

АПБ – защита от повторного использования карты доступа для прохода в одном направлении через одну точку доступа (контроль двойного прохода).

ИМ – исполнительный механизм (исполнительное устройство).

Шунтирование – фиксация логического состояния входа на определенном уровне, без учета внешних воздействий.

Предтревога – состояние, возникающее на исполнительном устройстве по истечении половины предельного времени разблокировки.

Временная зона – совокупность произвольного количества интервалов времени в пределах каждых суток временного цикла (от 1 до 366 дней), а также интервалов времени в течение особых дат. Временные зоны определяют график доступа на охраняемый объект.

2 Введение

2.1 Назначение документа

Документ *Руководство по настройке и работе с модулем интеграции Perco* является справочно-информационным пособием и предназначен для специалистов по настройке и операторов модуля *Perco*. Данный модуль входит в состав системы контроля и управления доступом (СКУД), реализованной на основе программного комплекса *ACFA Intellect*.

В данном Руководстве представлены следующие материалы:

1. общие сведения о модуле интеграции *СКД Perco*;
2. настройка модуля интеграции *СКД Perco*;
3. работа с модулем интеграции *СКД Perco*.

2.2 Общие сведения о модуле интеграции СКД «Perco»

Модуль интеграции *Perco* является компонентом *СКУД*, реализованной на базе программного комплекса *ACFA Intellect*, и предназначен для выполнения следующих функций:

1. конфигурирование *СКД Perco* (производитель PERCO);
2. обеспечение взаимодействия *СКД Perco* с программным комплексом *ACFA Intellect* (мониторинг, управление).

Примечание. Подробные сведения о СКД Perco приведены в официальной справочной документации по данной системе.

Перед настройкой модуля интеграции *СКД Perco* необходимо выполнить следующие действия:

1. Установить аппаратные средства *СКД Perco* на охраняемый объект (см. справочную документацию по *СКД Perco*).
2. Подключить *СКД Perco* к Серверу.
3. Зарегистрировать в системе приложение ПО *Perco* «COM/DCOM Сервер».

3 Настройка модуля интеграции СКД «Perco»

3.1 Порядок настройки модуля интеграции СКД «Perco»

Настройка модуля интеграции *СКД Perco* производится в следующей последовательности:

1. Настройка подключения *СКД Perco* к Серверу *Интеллект*;
2. Автоматическое построение дерева объектов;
3. Пересылка конфигурации *СКД Perco* в контроллеры;
4. Задание диапазона системных карт;
5. Настройка считывателей *Perco*;
6. Настройка входов *Perco*;
7. Настройка выходов *Perco*;
8. Настройка исполнительных устройств *Perco*;
9. Настройка служебных выходов *Perco*.

3.2 Настройка подключения СКД «Perco»

В программном комплексе *ACFA Intellect* настройка подключения СКД *Perco* осуществляется на панели настроек объекта **СКД Perco**, который создается на базе объекта **Компьютер** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы** (Рис. 3.2—1).

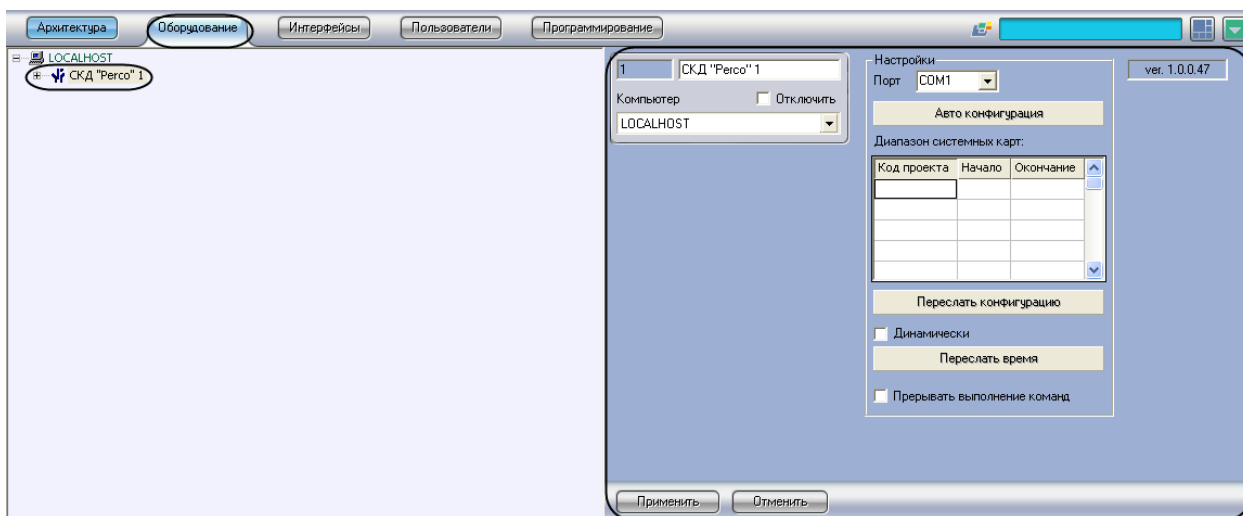


Рис. 3.2—1. Объект СКД Perco

Для настройки подключения СКД *Perco* необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **СКД Perco** (Рис. 3.2—2).

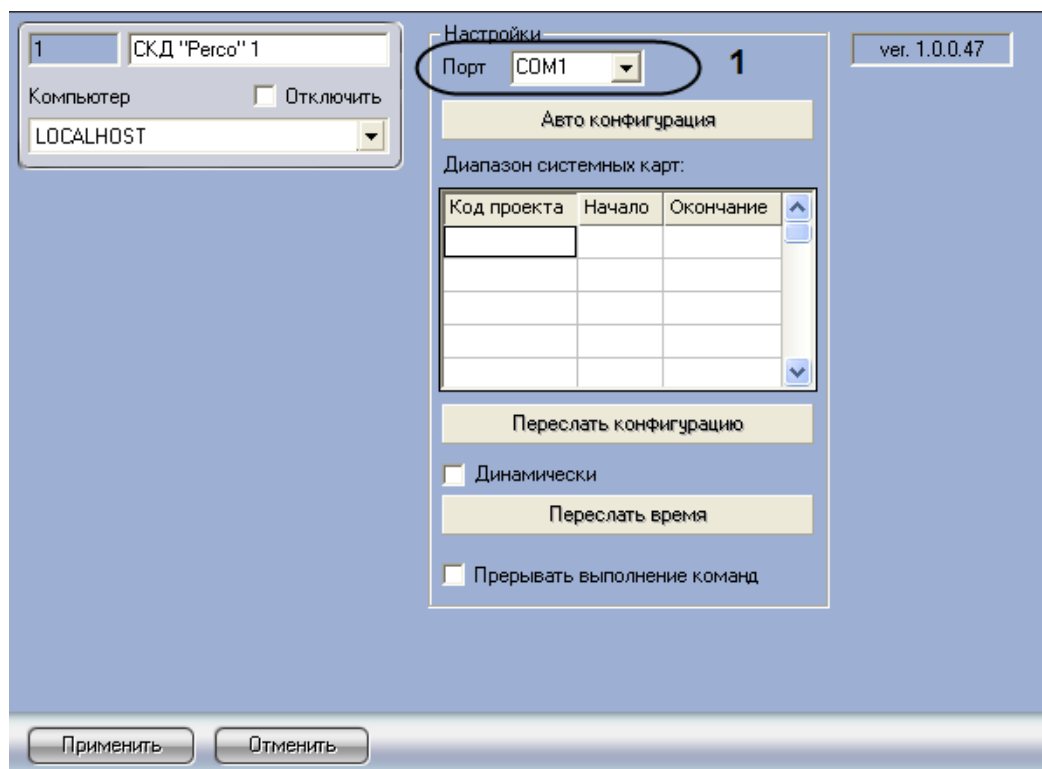


Рис. 3.2—2. Настройка подключения СКД Perco

2. Из раскрывающегося списка **Порт** выбрать COM-порт подключения группы контроллеров СКД *Perco* (см. Рис. 3.2—2, 1).
3. Нажать на кнопку **Применить**.

Настройка подключения *СКД Perco* завершена.

3.3 Автоматическое построение дерева объектов

Для автоматического построения дерева объектов необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **СКД Perco** (Рис. 3.3—1).

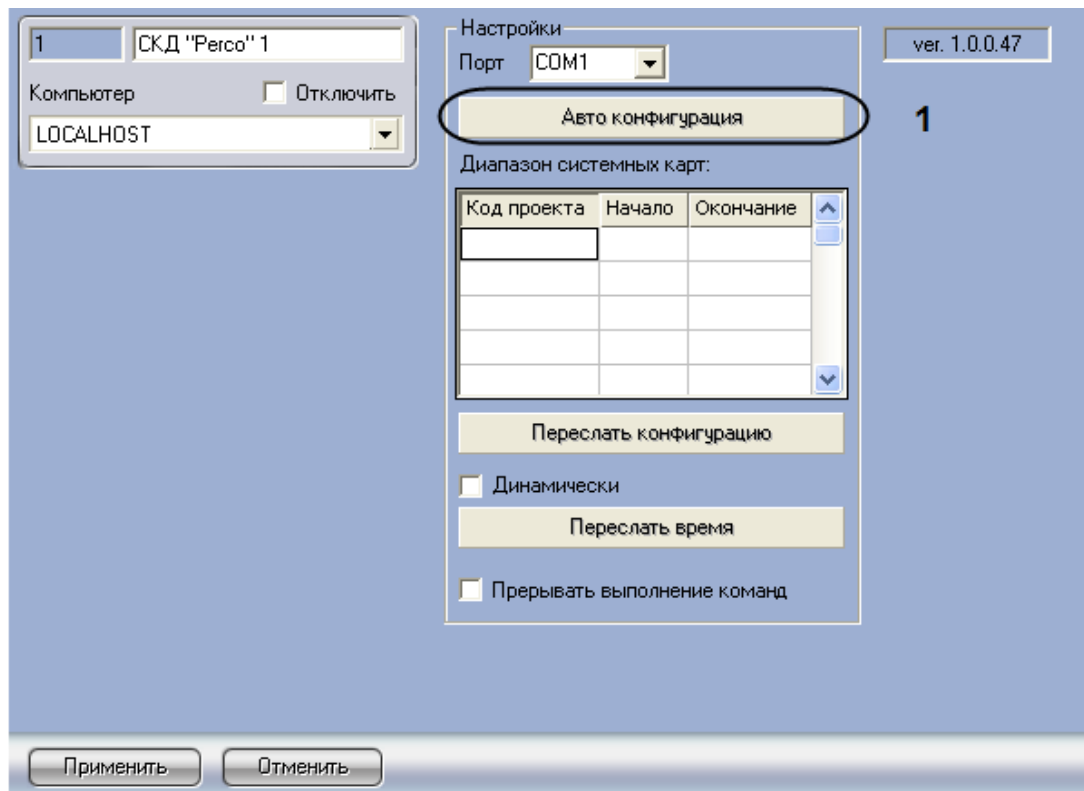


Рис. 3.3—1. Автоматическое построение дерева объектов

2. Нажать кнопку **Автоконфигурация** (см. Рис. 3.3—1, 1).

После этого будет запущен процесс поиска подключенного к ПК *ACFA Intellect* оборудования *СКД Perco*. По окончании поиска в дереве оборудования на базе объекта **СКД Perco** будет создан набор объектов, соответствующий подключенному оборудованию *СКД Perco*.

Автоматическое построение дерева объектов завершено.

3.4 Пересылка конфигурации

Для пересылки конфигурации подключенного оборудования *СКД Perco* на контроллеры необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **СКД Perco** (Рис. 3.4—1).

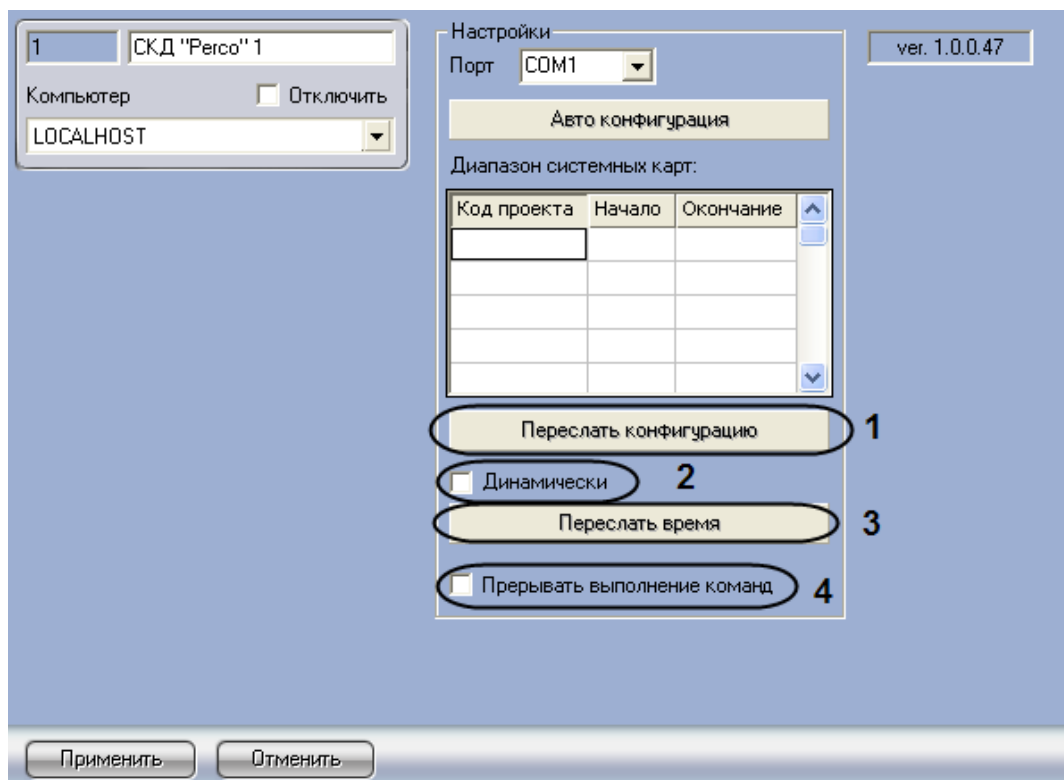


Рис. 3.4—1. Пересылка конфигурации на контроллеры СКД Perco

- Нажать кнопку **Переслать конфигурацию** (см. Рис. 3.4—1, 1) для пересылки в контроллеры СКД Perco информации о заданных в ПК ACFA Intellect параметрах конфигурации СКД Perco: данных о зарегистрированных в ПК ACFA Intellect уровнях доступа, временных зонах доступа, кодах карт доступа и пр.
- Если требуется при изменении конфигурации СКД Perco автоматически пересылать ее в контроллеры, необходимо установить флажок **Динамически** (см. Рис. 3.4—1, 2).

Примечание. При отключении динамической пересылки необходимо принудительно пересылать конфигурацию с помощью данной кнопки при каждом изменении настроек СКД Perco в ПК ACFA Intellect и учетных записей пользователей.

- Нажать кнопку **Переслать время** (см. Рис. 3.4—1, 3) для пересылки в контроллеры времени компьютера.
- Если необходимо прерывать выполнение команд при ошибках, установить флажок **Прерывать выполнение команд** (см. Рис. 3.4—1, 4).

3.5 Задание диапазонов системных карт

Для задания диапазонов системных карт необходимо выполнить следующие действия:

- Перейти на панель настроек объекта **СКД Perco** (Рис. 3.5—1).

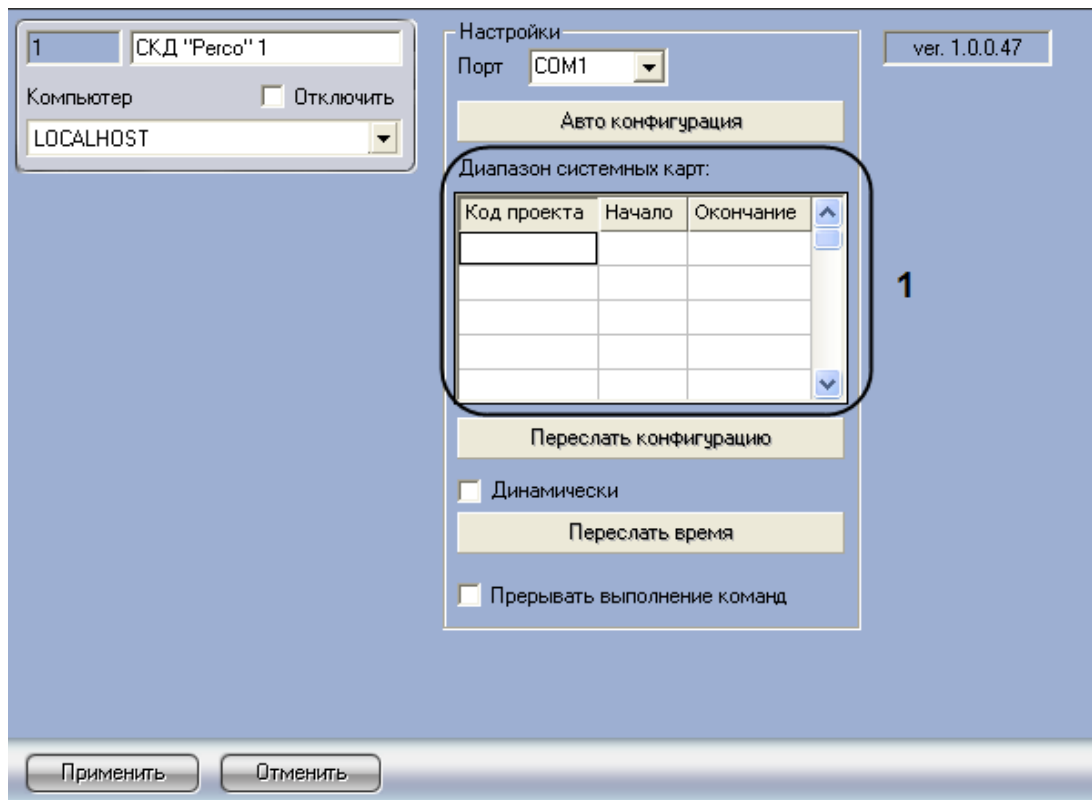


Рис. 3.5—1. Задание диапазона системных карт

2. В таблицу **Диапазон системных карт** ввести следующие значения:
 - а) В столбец **Код проекта** – код серии карт, которые будут использоваться в *СКД Perco*.
 - б) В столбец **Начало** – начальную границу диапазона кодов карт, которые будут использоваться в *СКД Perco*.
 - в) В столбец **Окончание** – конечную границу диапазона кодов карт, которые будут использоваться в *СКД Perco*.
3. Нажать на кнопку **Применить**.

Задание диапазонов системных карт завершено.

3.6 Настройка считывателя «Perco»

Настройка считывателя *Perco* производится на панели настроек объекта **Считыватель Perco**, который создается на базе объекта **Контроллер Perco** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы** (Рис. 3.6—1).

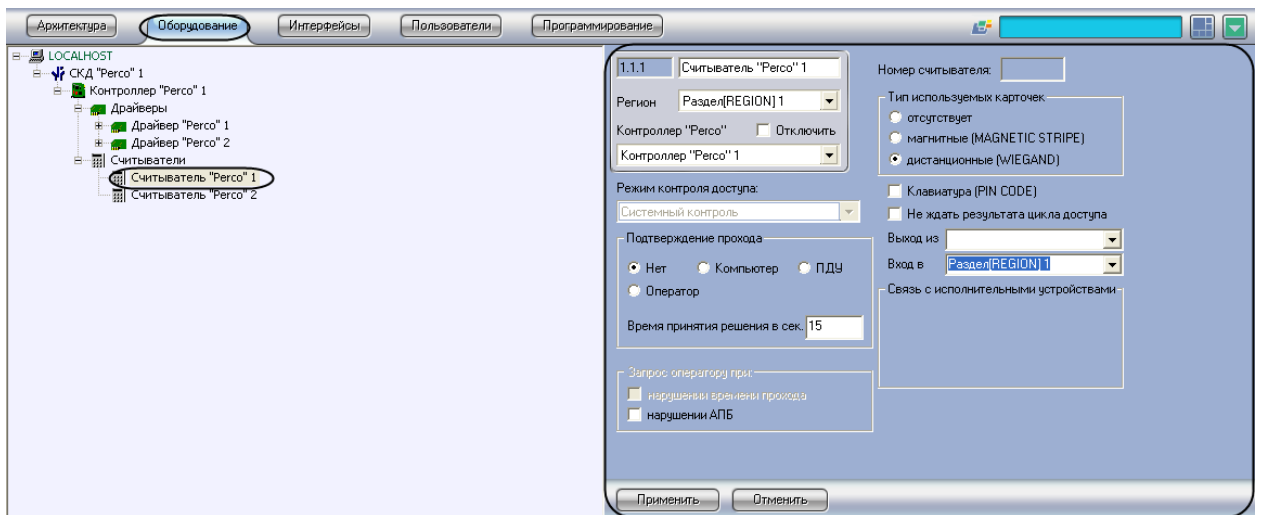


Рис. 3.6—1. Объект Считыватель Perco

Для настройки считывателя *Perco* необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **Считыватель Perco** (Рис. 3.6—2).

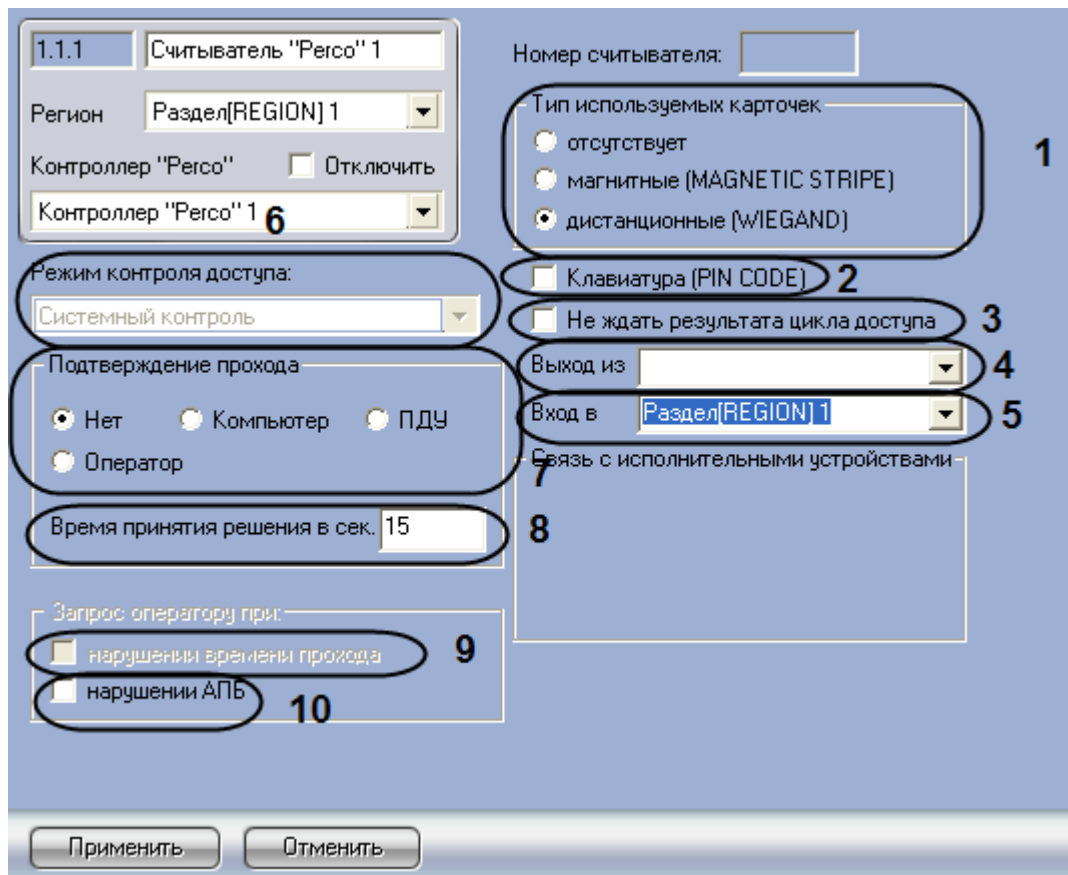


Рис. 3.6—2. Настройка считывателя Perco

2. Установить переключатель **Тип используемых карточек** в положение, соответствующее используемому типу карт доступа. Если карты доступа не используются, следует установить переключатель в положение **Отсутствует** (см. Рис. 3.6—2, 1).

Примечание. Если к одному контроллеру подключены два считывателя, необходимо указать для них одинаковый тип карточек.

3. Если требуется использование клавиатуры для набора PIN-кода при предоставлении доступа, необходимо установить флажок **Клавиатура (PIN CODE)** (см. Рис. 3.6—2, 2).
4. Для перевода ПК *ACFA Intellect* в режим работы, в котором вход считается выполненным непосредственно после предъявления карты доступа, без ожидания от датчика двери сообщения об открытии, необходимо установить флажок **Не ждать результата цикла доступа** (см. Рис. 3.6—2, 3).
5. Из раскрывающегося списка **Вход в:** выбрать объект **Раздел**, соответствующий территории, расположенной со стороны выхода через считыватель (см. Рис. 3.6—2, 4).
6. Из раскрывающегося списка **Выход из:** выбрать объект **Раздел**, соответствующий территории, расположенной со стороны входа через считыватель (см. Рис. 3.6—2, 5).
7. Выбрать режим работы *СКД Perco* из раскрывающегося списка **Режим контроля доступа** (см. Рис. 3.6—2, 6).
8. Установить переключатель **Подтверждение прохода** в положение, соответствующее используемому режиму получения подтверждения доступа пользователя (см. Рис. 3.6—2, 7).
9. Ввести в поле **Время принятия решения в сек.** максимальное время ожидания ответа на запрос о подтверждении доступа (см. Рис. 3.6—2, 8).
10. Если необходимо, чтобы запрос оператору посылался при нарушении времени прохода, установить флажок **при нарушении времени прохода** (см. Рис. 3.6—2, 9).

*Примечание. Этот флажок можно установить только когда переключатель **Подтверждение прохода** установлен в положение **Оператор** (см. Рис. 3.6—2, 7).*

11. Если необходимо посылать запрос оператору при нарушении контроля двойного прохода, установить флажок **при нарушении АПБ** (см. Рис. 3.6—2, 10).
12. Нажать на кнопку **Применить**.

Настройка считывателя *Perco* завершена.

3.7 Настройка входа «Perco»

Настройка входа *Perco* производится на панели настроек объекта **Вход Perco**, который создается на базе объекта **Драйвер Perco** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы** (Рис. 3.7—1).

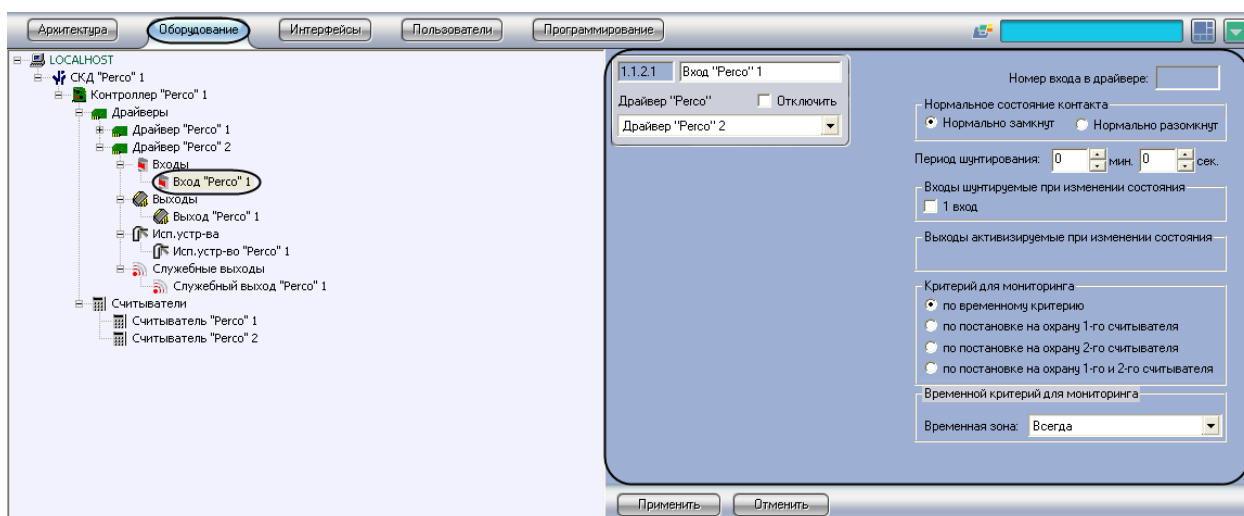


Рис. 3.7—1. Объект Вход Perco

Для настройки входа *Perco* необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **Вход Perco** (Рис. 3.7—2).

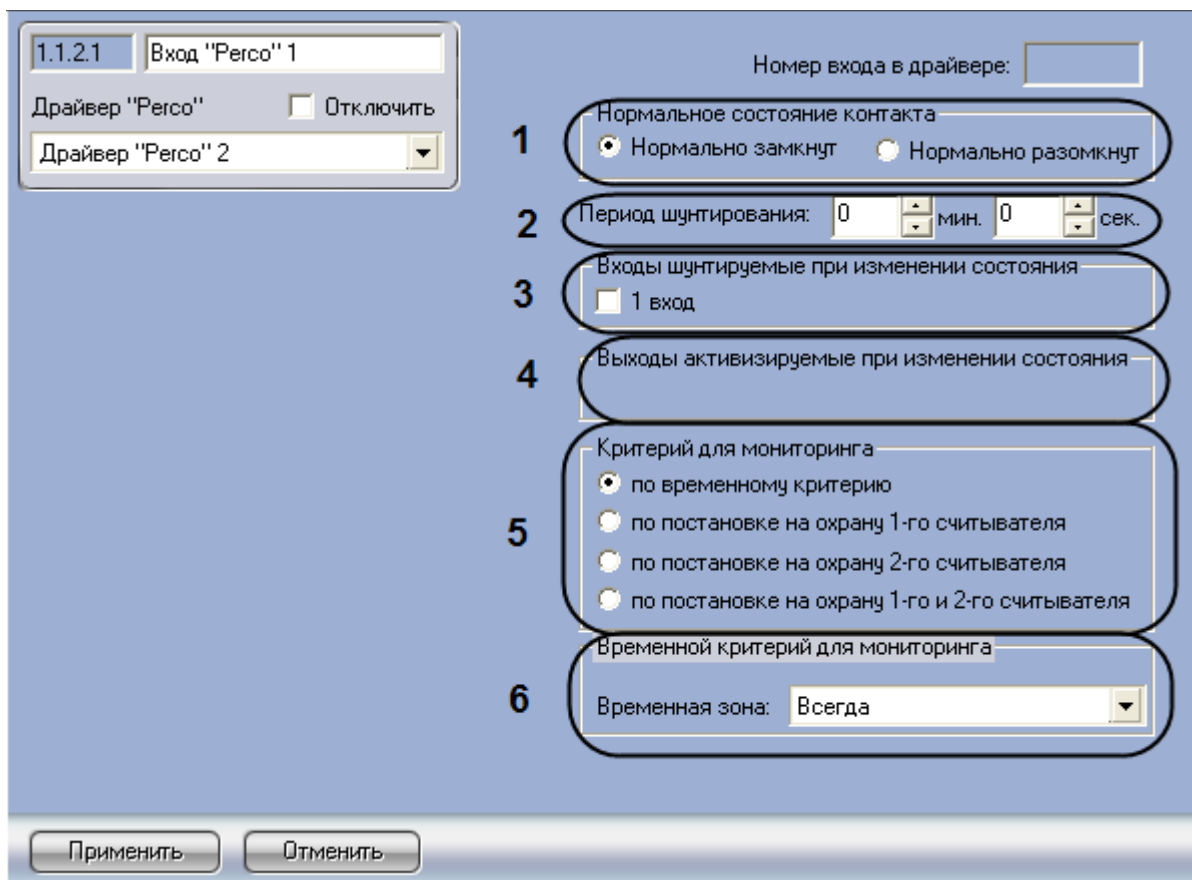


Рис. 3.7—2. Настройка входа *Perco*

2. Установить переключатель **Нормальное состояние контакта** в положение, соответствующее уровню сигнала на входе, который система должна воспринимать как норму (см. Рис. 3.7—2, 1).
3. Указать промежуток времени, в течение которого состояние входа считается нормальным вне зависимости от уровня входного сигнала в полях **Период шунтирования** с помощью кнопок **вверх-вниз**(см. Рис. 3.7—2, 2). Диапазон допустимых значений – от 00 мин 00 сек до 07 мин 56 сек.

Примечание. Причиной шунтирования может быть активизация других тестовых входов или открытие исполнительного механизма.

4. Установить флажки напротив тестовых входов, шунтируемых при изменении состояния данного входа (см. Рис. 3.7—2, 3).
5. Установить флажки напротив выходов, на которые подается напряжение при изменении состояния данного входа (см. Рис. 3.7—2, 4).
6. Установить переключатель **Критерий для мониторинга** в положение, соответствующее условию по которому начинается проверка состояний входов (см. Рис. 3.7—2, 5).
7. Из раскрывающегося списка **Временная зона** выбрать временную зону, на протяжении которой будет осуществляться мониторинг состояний входов (см. Рис. 3.7—2, 6).

Примечание: Для активации данного меню переключатель **Критерий для мониторинга** должен быть установлен в положение **по временному критерию** (см. Рис. 3.7—2, 5).

8. Нажать на кнопку **Применить**.

Настройка входа *Perco* завершена.

3.8 Настройка выхода «Perco»

Настройка выхода *Perco* производится на панели настроек объекта **Выход Perco**, который создается на базе объекта **Драйвер Perco** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы** (Рис. 3.8—1).

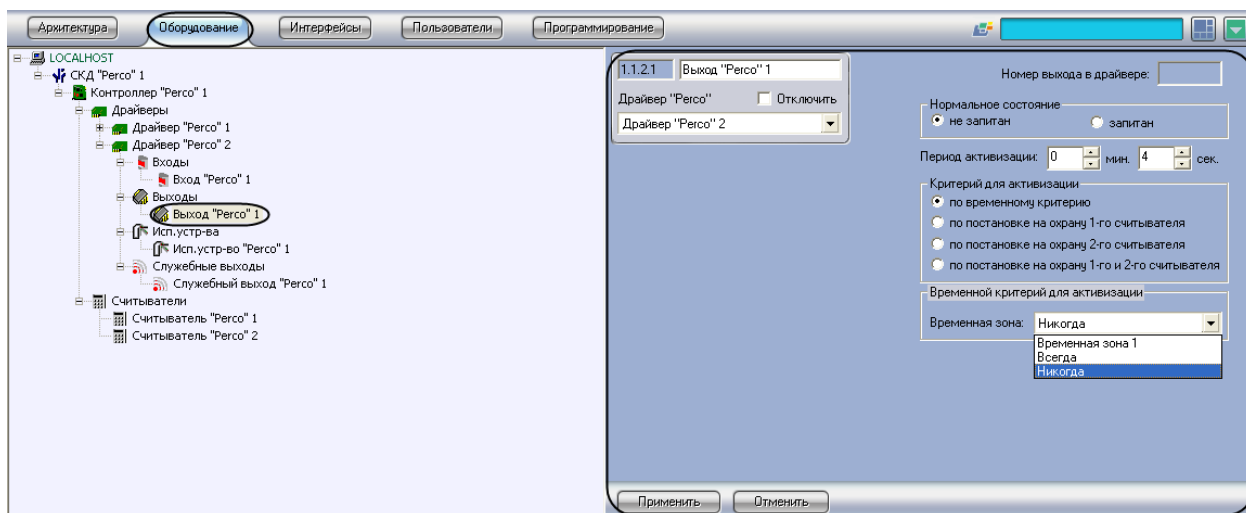


Рис. 3.8—1. Объект **Выход Perco**

Для настройки выхода *Perco* необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **Выход Perco** (Рис. 3.8—2).

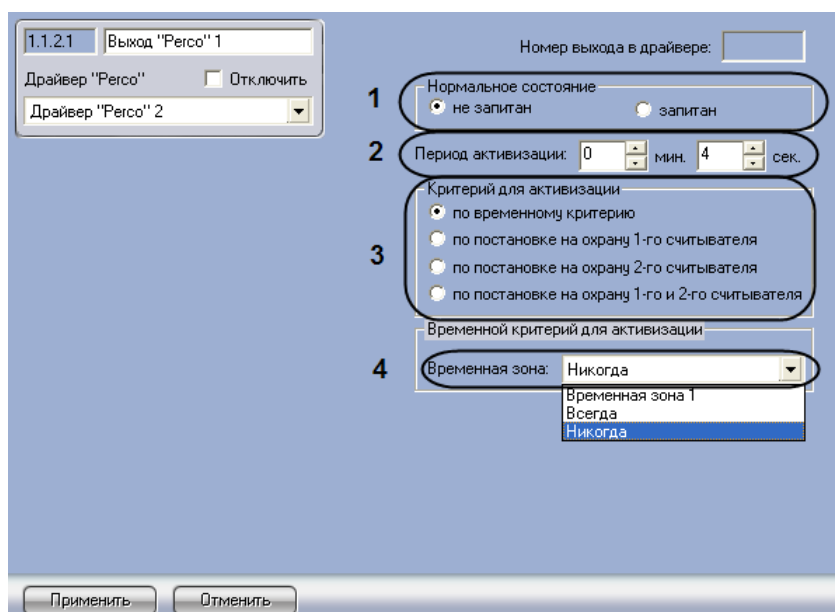


Рис. 3.8—2. Настройка выхода *Perco*

2. Выбрать состояние выхода при отсутствии управляющих воздействий, то есть до момента подачи управляющего сигнала, установив переключатель **Нормальное состояние** в положение **не запитан**, если питания на выходе быть не должно, или в положение **запитан**, если питание на выходе должно быть (см. Рис. 3.8—2, 1).
3. Установить промежуток времени, в течение которого при наличии активизирующего управляющего воздействия релейный выход меняет свое состояние из нормального в противоположное, в полях **Период активизации** с помощью кнопок **вверх-вниз**(см. Рис. 3.8—2, 2). Диапазон допустимых значений – от 00 мин. 00 сек. до 07 мин. 56 сек.
4. Установить переключатель **Критерий для мониторинга** в положение, соответствующее условию постановки выхода на мониторинг тревожных событий (см. Рис. 3.8—2, 3).
5. Из раскрывающегося списка **Временная зона** выбрать временную зону, на протяжении которой будет осуществляться мониторинг состояний выходов (см. Рис. 3.8—2, 4).
6. Нажать на кнопку **Применить**.

Настройка выхода *Perco* завершена.

3.9 Настройка исполнительного устройства «Perco»

Настройка исполнительного устройства *Perco* производится на панели настроек объекта **Исп. Устр-во Perco**, который создается на базе объекта **Драйвер Perco** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы** (Рис. 3.9—1).

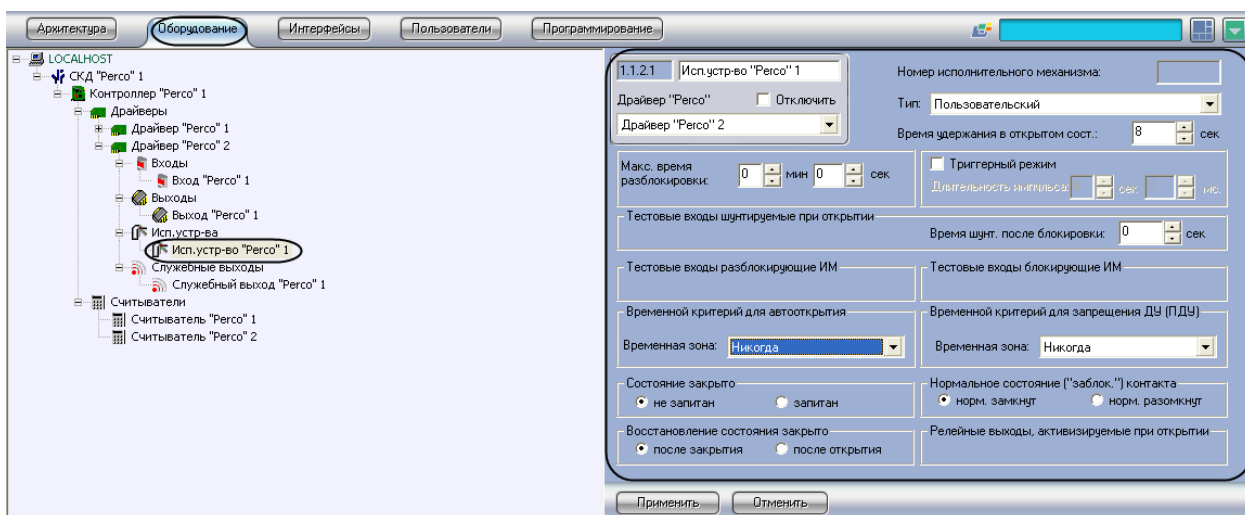


Рис. 3.9—1. Объект Исп. устр-во Perco

Для настройки исполнительного устройства *Perco* необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **Исп. Устр-во Perco** (Рис. 3.9—2).

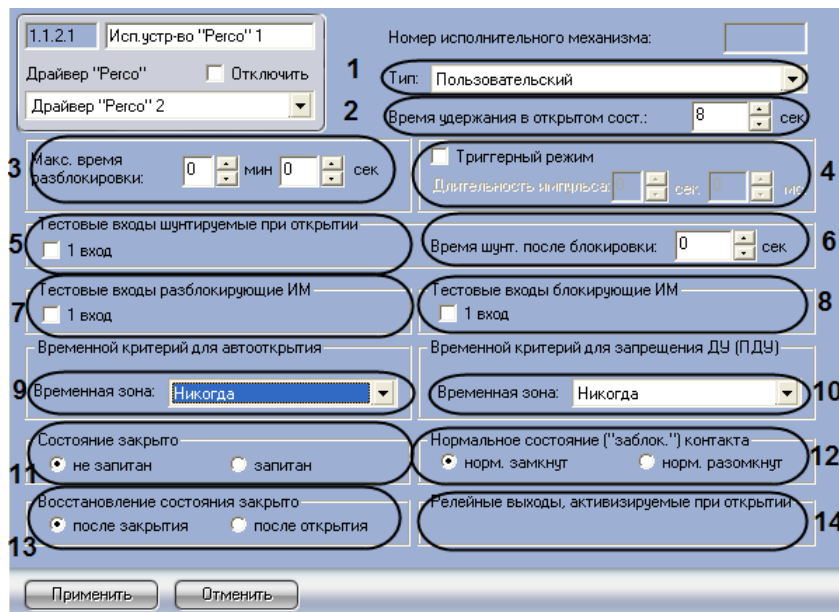


Рис. 3.9—2. Настройка исполнительного устройства Perco

2. Из раскрывающегося списка **Тип** выбрать тип исполнительного механизма (см. Рис. 3.9—2, 1).
3. Указать время, в течение которого исполнительный механизм должен находиться в открытом состоянии после его разблокировки, в поле **Время удержания в открытом состоянии** с помощью кнопок **вверх-вниз** (см. Рис. 3.9—2, 2). По истечении указанного времени механизм будет автоматически закрыт. Диапазон допустимых значений – от 0 до 124 сек.
4. Указать максимально допустимое время, в течение которого исполнительный механизм может быть открыт в полях **Макс. время разблокировки** с помощью кнопок **вверх-вниз** (см. Рис. 3.9—2, 3). Диапазон допустимых значений – от 00 мин. 00 сек. до 03 мин. 59 сек.
5. Если исполнительное устройство поддерживает триггерный режим и необходимо установить длительность управляющего импульса, установить флажок **Триггерный режим** и задать длительность импульса в полях **Длительность импульса** с помощью кнопок **вверх-вниз** (см. Рис. 3.9—2, 4).
6. Установить флажки напротив тестовых входов, шунтируемых при открытии исполнительного устройства (см. Рис. 3.9—2, 5).
7. Указать в поле **Время шунт. после блокировки** время шунтирования после блокировки (см. Рис. 3.9—2, 6).
8. Установить флажки напротив тестовых входов, при активизации которых данное исполнительное устройство должно быть разблокировано (см. Рис. 3.9—2, 7).
9. Установить флажки напротив тестовых входов, при активизации которых данное исполнительное устройство должно быть заблокировано (см. Рис. 3.9—2, 8).
10. Выбрать временную зону, в течение которой исполнительный механизм будет находиться в состоянии **Открыто**, из раскрывающегося списка **Временная зона** в меню **Временной критерий для автооткрытия** (см. Рис. 3.9—2, 9).
11. Выбрать временную зону, в течение которой запрещается управлять исполнительным механизмом с помощью пульта дистанционного управления, из раскрывающегося списка **Временная зона** в меню **Временной критерий для запрещения ДУ (ПДУ)** (см. Рис. 3.9—2, 10).

12. Установить переключатель **Состояние закрыто** в положение, соответствующее уровню управляющего сигнала, поданного на исполнительный механизм, который необходим для его перевода в закрытое состояние (см. Рис. 3.9—2, **11**).
13. Установить переключатель **Нормальное состояние (заблок.)** контакта в положение, соответствующее состоянию контакта исполнительного устройства в состоянии **Закрыто** (см. Рис. 3.9—2, **12**).
14. Установить переключатель **Восстановление состояния закрыто** в положение, соответствующее событию, при поступлении в систему которого исполнительный механизм должен перейти в состояние **Закрыто** (см. Рис. 3.9—2, **13**).

*Примечание. Если выбрано положение **после закрытия**, то в протокол событий будет записано событие о возвращении датчика в исходное состояние только после самого факта события возвращения датчика в исходное состояние. Если выбрано положение **после открытия**, то в протокол событий будет записано событие о возвращении датчика в исходное состояние сразу после его активизации, независимо от состояния датчика.*

15. Установить флажки напротив релейных выходов, активизируемых при открытии исполнительного механизма (см. Рис. 3.9—2, **14**).
16. Нажать на кнопку **Применить**.

Настройка исполнительного устройства *Perco* завершена.

3.10 Настройка служебного выхода «Perco»

Настройка служебного выхода *Perco* производится на панели настроек объекта **Служебный выход Perco**, который создается на базе объекта **Драйвер Perco** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы** (Рис. 3.10—1).

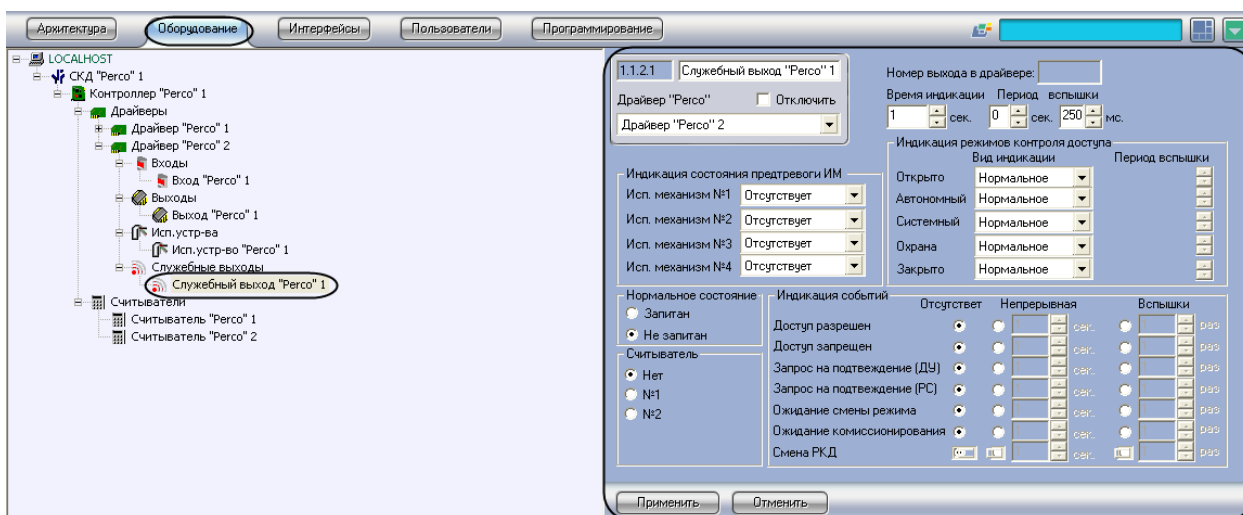


Рис. 3.10—1. Объект Служебный выход Perco

Для настройки служебного выхода *Perco* необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настроек объекта **Служебный выход Perco** (Рис. 3.10—2).

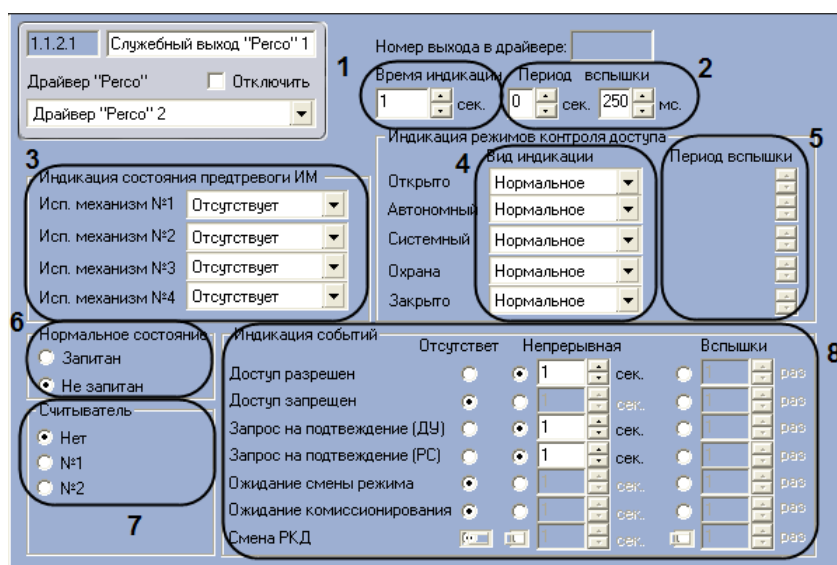


Рис. 3.10—2. Настройка служебного входа *Персо*

2. Указать время непрерывной индикации в поле **Время индикации** с помощью кнопок **вверх-вниз** (см. Рис. 3.10—2, 1). Диапазон значений – от 0 до 15 сек.
3. Указать период пульсирующей индикации в поле **Период вспышки** с помощью кнопок **вверх-вниз** (см. Рис. 3.10—2, 2). Диапазон значений – от 0 до 3.5 сек.
4. Для каждого исполнительного механизма выбрать из соответствующего ему раскрывающегося списка тип используемой индикации (см. Рис. 3.10—2, 3).
5. Для каждого режима выбрать из соответствующего ему раскрывающегося списка **Вид индикации** тип используемой индикации (см. Рис. 3.10—2, 4).
6. Если для режима выбрана пульсирующая индикация, указать период вспышки в поле **Период вспышки** с помощью кнопок **вверх-вниз** (см. Рис. 3.10—2, 5).
7. Установить переключатель **Нормальное состояние** в положение, соответствующее состоянию выхода при отсутствии на нем каких-либо управляющих сигналов (см. Рис. 3.10—2, 6).
8. Установить переключатель **Считыватель** в положение, соответствующее считывателю, с которым связан данный вход (см. Рис. 3.10—2, 7).
9. Для каждого события установить переключатель в положение, соответствующее типу индикации и указать ее настройки:
 - а) Для непрерывной индикации нужно указать ее длительность в секундах, при этом значение в поле **Время индикации** (см. Рис. 3.10—2, 1) игнорируется.
 - б) Для пульсирующей нужно указать количество вспышек индикатора, которое будет сопровождать соответствующее событие, при этом период индикации задается в поле **Период вспышки** (см. Рис. 3.10—2, 2) панели настроек данного выхода.
10. Нажать на кнопку **Применить**.

Настройка служебного выхода *Персо* завершена.

4 Работа с модулем интеграции СКД «Perco»

4.1 Общие сведения о работе с модулем интеграции СКД «Perco»

Для работы с модулем интеграции СКД «Perco» используются следующие интерфейсные объекты:

1. **Карта;**
2. **Протокол событий.**

Сведения по настройке данных интерфейсных объектов приведены в документе *Программный комплекс Интеллект: Руководство Администратора*.

Работа с интерфейсными объектами подробно описана в документе *Программный комплекс Интеллект: Руководство Оператора*.

4.2 Управление считывателем «Perco»

Управление считывателем *Perco* осуществляется в интерактивном окне **Карта** с использованием функционального меню объекта **Считыватель Perco** (Рис. 4.2—1, Таб. 4.2-1).

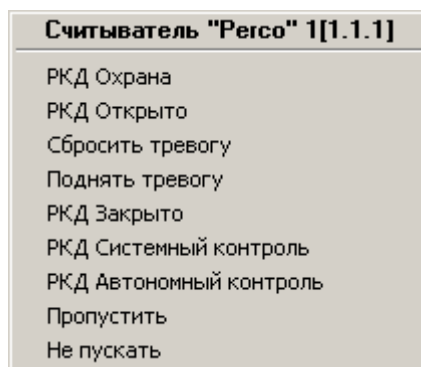


Рис. 4.2—1. Функциональное меню объекта Считыватель Perco

Таб. 4.2-1. Описание команд функционального меню объекта Считыватель Perco

Команда функционального меню	Выполняемая функция
РКД Охрана	Перевод считывателя в режим контроля доступа Охрана
РКД Открыто	Перевод считывателя в режим контроля доступа Открыто
Сбросить тревогу	Сброс тревоги
Поднять тревогу	Инициирование тревоги
РКД Закрыто	Перевод считывателя в режим контроля доступа Закрыто
РКД Системный контроль	Перевод считывателя в режим контроля доступа Системный контроль
РКД Автономный контроль	Перевод считывателя в режим контроля доступа Автономный контроль
Пропустить	Разрешение прохода через считыватель
Не пускать	Запрет прохода через считыватель

4.3 Управление выходом «Perco»

Управление выходом *Perco* осуществляется в интерактивном окне **Карта** с использованием функционального меню объекта **Выход Perco** (Рис. 4.3—1, Таб. 4.3-1).

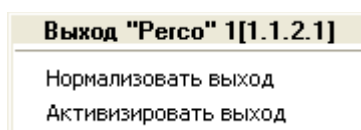


Рис. 4.3—1. Функциональное меню объекта Выход Perco

Таб. 4.3-1. Описание команд функционального меню объекта Выход Percso

Команда функционального меню	Выполняемая функция
Нормализовать выход	Перевод выхода в нормальное состояние
Активизировать выход	Перевод выхода в активизированное состояние

4.4 Управление исполнительным устройством «Percso»

Управление исполнительным устройством *Percso* осуществляется в интерактивном окне **Карта** с использованием функционального меню объекта **Исп. устр-во Percso** (Рис. 4.4—1, Таб. 4.4-1).

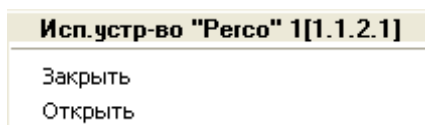


Рис. 4.4—1. Функциональное меню объекта Исп. устр-во Percso

Таб. 4.4-1. Описание команд функционального меню объекта Исп. устр-во Percso

Команда функционального меню	Выполняемая функция
Заккрыть	Деактивирование исполнительного устройства
Открыть	Активирование исполнительного устройства