SENSORIKA-M

SENSORIKA-M

ОПТИЧЕСКИЙ ДАТЧИКИ СКОРОСТИ И ДЛИНЫ ИСД-3

Руководство по эксплуатации

САПФ.402139.07 РЭ

09.2026

Содержание

1. Введение 3
2. Меры предосторожности 3
3. Электромагнитная совместимость 3
4. Сравнение оптического ИСД-3.1 и лазерного ИСД-5.1 датчиков – какой выбрать для конкретной задачи 4
5. Основные технические характеристики ИСД-3.1 5
6. Пример обозначения при заказе 6
7. Состав и схема соединений 8
8. Габариты и установка/точная настройка после установки 10
9. Порядок работы с датчиком и программным обеспечением 11
9.1 Работа с пользовательской системой сбора данных 11
9.2 Работа с ПО (протокол Ethernet) 12
9.3 Конфигурация датчика 12
9.4. Описание ПО (протокол Ethernet) 16
9.5. Работа с диагностическими программами 18
10. Описание динамической библиотеки 21
11. Восстановление заводских настроек 23
12. Обслуживание 23
13. Гарантийные обязательства 23
14. Возможные проблемы 23

1. Введение

Датчик предназначен для высокоточного измерения скорости и пройденного пути транспортного средства относительно дороги (в автомобильной промышленности) а также для измерения скорости и длины материалов, движущихся относительно датчика (в индустрии). С 2024 г. есть опция определения направления движения.

Принцип измерения – растровая пространственная фильтрация изображения объекта, технология защищена патентами.

Основные особенности ИСД-3.1:

– Прецизионные измерения скорости и дистанции (> 20 м) – точность 0,03 – 0,1% (в зависимости от абсолютной скорости и частоты измерения, см. далее).

– Диапазон номинальных расстояний до объекта - от 16 см до 60 см и широкий диапазон допустимых изменений расстояния, до ± 30% от номинального.

– Большая светосила оптики – до 1:4, поскольку нет необходимости диафрагмирования приемной оптики. Как следствие, для освещения объекта достаточно 3 Вт ИК-диода.

– Широкий динамический диапазон яркости объекта – при измерениях она может изменяться до 10^5 раз и резкие перепады яркости не искажают измерений.

– Легкий, но прочный и герметичный дюралевый корпус, класс защиты от окружающей среды - IP67.

– Небольшие габариты и энергопотребление блока обработки за счет использования современных ARM микроконтроллеров.

Замечание: Конструкция датчика и его характеристики постоянно улучшаются, поэтому конкретный внешний вид и характеристики могут отличаться от приведенных в данном документе без ухудшения функциональности датчика.

2. Меры предосторожности

- Используйте напряжение питания и интерфейсы, указанные в спецификации на прибор.
- При подсоединении/отсоединении кабелей питание прибора должно быть отключено.

3. Электромагнитная совместимость

Датчики разработаны для использования в промышленности и соответствуют следующим стандартам:

- EN 55022:2006 Оборудование информационных технологий. Характеристики радиопомех. Пределы и методы измерений.
- EN 61000-6-2:2005 Электромагнитная совместимость. Общие стандарты. Помехоустойчивость к промышленной окружающей среде.
- EN 61326-1:2006 Электрооборудование для измерения, управления и лабораторного использования. Требования к электромагнитной совместимости. Общие требования.

4

4. Сравнение оптического ИСД-3.1 и лазерного ИСД-5.1 датчиков – какой выбрать для конкретной задачи

Оба датчика могут быть использованы для дорожных или промышленных применений (документация на ИСД-5.1 в файле «ИСД-5_Eth_РЭ_Ru»). Здесь приводится сравнительная таблица их параметров.

Параметр	Оптический ИСД-3.1	Лазерный ИСД-5.1	Комментарии
Локализация периодической структуры (пространственного фильтра)	Внутри датчика	Снаружи (на объекте)	
Долговременная стабильность структуры	Очень стабильна	Стабильна	Для лазерного стабильность зависит не только от формирующей оптики, но и от стабильности длины волны излучения.
Чувствительность к загрязнению оптических окон	Низкая	Высокая	Для лазерного загрязнения выходного окна могут сильно исказить периодическую структуру на объекте
Срок службы осветителя	>100000 часов	20000 – 50000 часов	Реальный срок службы сильно зависит от температуры полупроводникового перехода и может значительно снизится при длительной работе при максимальных окружающих температурах. Для увеличения срока службы мы используем излучатели на уровне 0,5 – 0,3 от их номинальной мощности.
Чувствительность к окружающей температуре	Низкая	Высокая	Для лазера необходима температурная стабилизация при <8ºC.
Поле зрения датчика на объекте	20 × 50 мм типичное	2 × 4 мм типичное	Для блестящих поверхностей может потребоваться настройка положения датчика для получения оптимального сигнала (подробнее см. «ИСД-5 и ИСД-3 на блестящих поверхн.doc»
Способность работы по очень однородным и зеркальным поверхностям	Да	Да	
Пределы измеряемой скорости	0,03 – 120 м/с	0,005 – 50 м/с	Пределы в границах динамического диапазона выбираются настройками датчика. Динамический диапазон (макс/мин скорость) при данных настройках составляет около 1000
Блок обработки сигналов	Алгоритм обработки и пользовательское ПО - одинаковы для обоих датчиков.		

5. Основные технические характеристики ИСД-3.1

Параметр	Значение	Комментарии
Диапазон измеряемых скоростей	0,03 – 120 м/с	Зависит от номинального расстояния до объекта – чем оно меньше, тем меньше нижний и верхний диапазон.
Пределы абсолютной погрешности измерения скорости	±0,05 - 0,1% СКО	Чем меньше номинальное расстояние – тем больше точность
Точность измерения расстояния	<±0,03 - 0,05 % СКО	После настройки для устранения геометрических ошибок установки датчика, на пути >20 - 100 м. Подробнее см. гл. 8.
Определение направления движения	Есть	Опция, по заказу.
Частота измерений	30 – 93 Гц (54 Гц типично)	Зависит от номинального расстояния и диапазона измеряемых скоростей.
Номинальное расстояние до объекта и допустимое изменение при измерениях	15, 30, 50 см, ± 30% от номинала*	Другие по запросу.
Напряжение питания (диапазон)	12 В номинальное (9 – 24 В),	До 36 В, если без встроенного термостабилизатора.
Потребляемая мощность	Сенсор: 5 Вт Модуль обработки: 3,5 Вт	Типично, зависит от напряжения питания. Термостабилизация требует дополнительной мощности до 12 Вт.
Диапазон рабочих температур сенсора	-20…+60°C	Для низких температур в корпус датчика может устанавливаться модуль термостабилизации мощностью до 12 Вт (опция)
Вес сенсора + крепежные хомуты	280 г. + 120 г.	Без кабеля
Размеры сенсора	Ø55 × 200 × 230 мм + осветитель	См. рис. 2.
Длина кабеля от датчика до блока обработки	3 м	До 10 - 15 м по запросу
Длина кабеля питания	1,5 м	До 10 - 15 м по запросу
Магнитные крепления сенсора	4 магнита по 12 кг прижимной силы	Опция, см. рис. 2.
Защита сенсора от окружающей среды	IP67	
Блок обработки сигнала:		
Размеры корпуса, мм	120 × 100 × 35	

Вес, г	350	
Выходные сигналы блока обработки: Аналоговый: Частотный:	Скорость, 65 - 650 мВ/м/с, до 3,3 В. Путь, 1000 Имп./м (= скорость 1000 Гц/м/с), меандр 0 – 5 В либо 0 – $U_{пит}$, до 200 кГц.	Типичные значения, могут настраиваться пользователем (см. далее описание ПО). Разрядность ЦАП – 12 бит, частоты – 32 бит. Для датчиков с определением направления: импульсный выход + сигнал направления, либо полный энкодерный A, -A, B, -B.
Цифровой:	Передача всех параметров и настройка датчика по Ethernet (протокол UDP) либо по COM-USB (UART).	При использовании Ethernet в качестве основного возможно также дублирование выходных данных по UART. Также возможна передача данных по сети Wi-Fi через доп. модуль UART- Wi-Fi.
Физическая задержка обновления выходных сигналов (latency), мс	0,5 / (частота измерений) = 0,5 × (время измерения)	Без фильтрации, постоянна. Фильтры увеличивают задержку на N × (время измерения, где N – порядок каждого фильтра.
Поставляемое ПО для работы с датчиком	- Программа для считывания данных по сети, отображение данных и параметров датчика, сохранение в файл ASCII. - Программы для диагностики датчика. - DLL считывания данных по сети для встраивания в ПО пользователя. - Конфигурирование параметров датчика – по сети, через любой браузер.	Имеются различные варианты программ (синхронная работа с датчиками GPS и др). Подробнее см. далее. Возможно создание специализированного ПО по ТЗ заказчика.

* Для типичного дорожного покрытия. На гладких малоконтрастных поверхностях верхний предел может быть меньше. На краях рабочего диапазона точность измерений снижается.

6. Пример обозначения при заказе

ИСД–3.1–R–30cm–ET(1m)–AN(U)–PL(12V)–SM–12V–(0.2-10m/s)–5m–CL(2m)–H–M–PC–FC–EU–TB

7

Комментарии:

Символ	Наименование
3.1	3.1 - базовый вариант.
R	С реверсом, т. е. с определением направления движения
30cm	Номинальное расстояние до объекта[1]
ET	Цифровые интерфейсы[2] (основной протокол для связи с компьютером): ET - Ethernet –базовый вариант ET + UART – опция к ET[3] ET + Wi-Fi – опция к ET[3] USB – через конвертер COM-USB.
AN(U)	Аналоговый выход по напряжению (U) – базовый вариант - или току (I (0 - 20 мА либо 4 - 20 мА - указать))
PL	Импульсный выход (один канал) – базовый вариант. Уровень 12 В (3, 5, 24 В – опции). ENC (уровень) – полный энкодерный выход A, -A и B, -B (сдвинутый на 90° – для датчиков с реверсом) [4]
SM	Функция останова импульсного выхода
12V	Номинальное напряжение питания
(0.2 - 10m/s)	Необходимый диапазон измеряемых скоростей[5]
5m	Длина кабеля от датчика к блоку контроллера, м
Тип разъема питания (длина кабеля)	CL – автомобильный прикуриватель, PG – сетевой адаптер питания - - открытые концы (Длина кабеля питания, м)
H	Встроенный термостабилизатор
M	Магнитный крепеж.
PC	Индикатор длины (как правило, промышленный счётчик)
FC	Индикатор скорости (частотомер)
PFC	Сенсорный экран на корпусе контроллера (отображаются скорость с выбором единиц измерения, путь, качество сигнала). Также имеется кнопка Рессета контроллера.
EU	Переходник Ethernet-USB (если в ноутбуке пользователя нет разъема Eternet)
TB	Комплектация с педалью триггера + ПО для динамических/тормозных испытаний авто.
Комментарии	Можно коротко описать назначение датчика (дорожный/промышленный), а также конкретизировать указанные параметры, например, токовый выход 0 - 20 мА или 4 - 20 мА или: при питании 12 В требуется уровень импульсного выхода 5 В или 24 В и т. п.

1) По возможности следует выбирать минимальное расстояние, подходящее для данной задачи. Чем меньше номинал, тем выше точность измерений.

2) Основной протокол должен быть один, поскольку в зависимости от него используются различные пользовательские программы (см. далее).

3) В дополнение к основному может быть установлен отдельный разъем - выход данных по UART, например, для их передачи непосредственно на пользовательский контроллер.

4) Эмуляция энкодера, для варианта без определения направления движения (фаза не изменяется при реверсе направления). Используется, если у пользовательской системы нет одноканального счетного входа. В варианте с реверсом (R) - настоящий энкодер, со сменой фазы B.

5) Указывается реально необходимый диапазон. Необходим для оптимизации параметров датчика, в том числе, полосы электронного тракта. Минимальный предел скорости 0,03 м/с, максимальный – 120 м/с. Однако, следует помнить, что динамический диапазон при конкретных настройках датчика составляет 1:1000.

7. Состав и схема соединений

Состав системы и схема соединений показаны на рисунке 1.

Рисунок 1 - Состав системы и схема соединений.

Рисунок 2 - Состав измерителя и назначение разъемов.

Замыкание контактов «Блокировка ТТЛ» останавливает выдачу импульсов на ТТЛ выходе. Это удобно, например, при измерении длины кабеля с длительными его остановками или при тормозных испытаниях авто.

Рисунок 3 – Вариант модуля обработки сигналов с комбинированным индикатором длины и скорости.

10

8. Габариты и установка/точная настройка после установки

Габаритные и установочные размеры датчиков показаны на рисунке 4.

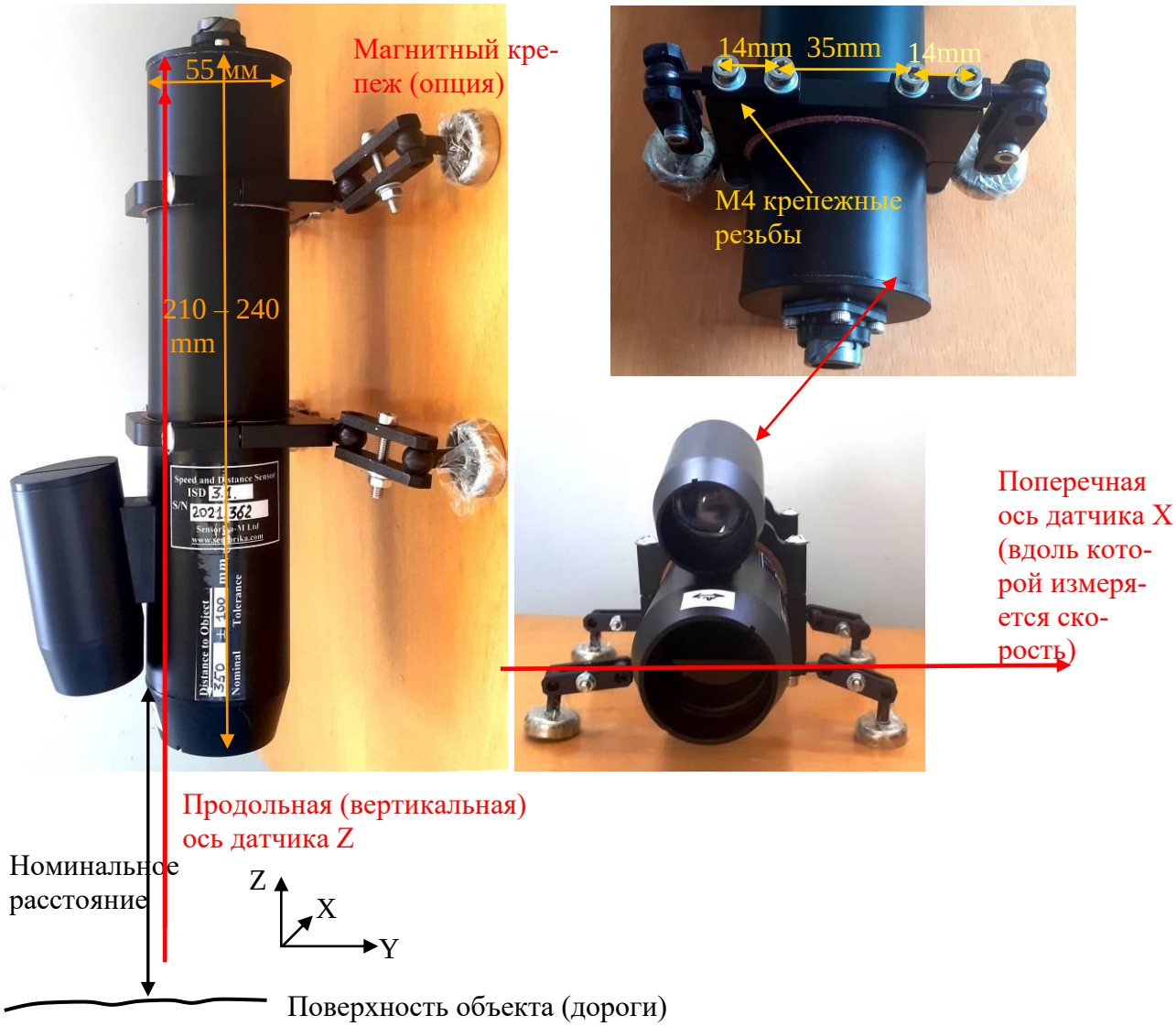


Рисунок 4 - Положение сенсора относительно объекта.

Ось Z должна быть перпендикулярна, а ось X – параллельна направлению движения объекта. В плоскости ZY (перпендикулярна плоскости чертежа) ось Z может быть отклонена от вертикали (например, чтобы избежать попадания прямого отраженного пучка от осветителя в приемное окно сенсора в случае зеркальных поверхностей). Важно: неточность (отклонения) установки относительно осей Z и X на угол α относительно направления движения объекта приводит к занижению измерений как cos(α). Например, при α = 2˚ измеренная скорость будет меньше истинной на 0,06%, а уже при α = 4˚ уменьшение будет на 0,24%.

Поскольку это сложно проконтролировать, особенно при определении продольной оси автомобиля (вектор его движения точно неизвестен), необходима предварительная настройка датчика для компенсации неточностей установки. Установка проводится на мерном участке длиной 20-200 м в режиме старт – стоп (движение от нулевой скорости до останова). **Чем больше длина – тем проще**

обеспечить точную калибровку. Например, на длинах 20 м для точности 0,1% рекомендуется контролировать реальную длину с точностью 20 мм, что затруднительно для автомобильных датчиков. Также нужно учитывать краевые эффекты – измерения скорости/счёт длины начинаются не с нулевой скорости и «недостача» длины при старте – стопе может составлять 5 - 20 мм в зависимости от номинального расстояния до объекта и диапазона измеряемых скоростей.

8.1. Разъемы и назначение контактов

Кабель от сенсора к контроллеру

Назначение	Контакты разъема FQ14-7T	Контакты разъема DB9M	Цвет провода
5 В питание электроники	1	1	Оранжевый
5 В питание ИК - излучателя	2	6	Коричневый
GND ИК - излучателя*	3	5	Кор белый
GND Сигналов*	4	4	Зел_бел + Син_бел
GND электроники*	5	9	Оранж_бел + оплетка
Сигнал -	6	3	Зеленый
Сигнал +	7	2	Синий

*Земли объединены в блоке контроллера.

Назначение контактов разъема питания (на корпусе контроллера)

Сигнал	Контакт PY04-4Z	Цвет провода
Питание (+12 V)	1	Красный или желтый
Земля питания	3	Черный или синий
Резерв	2,4	Эти контакты могут быть использованы для дублирования сигналов импульсного выхода.

Сигнальные разъемы: Стандартные BNC тип F разъемы (сигнал – на центральном контакте).

9. Порядок работы с датчиком и программным обеспечением

9.1 Работа с пользовательской системой сбора данных

Закрепите датчик относительно объекта.

Соедините измеритель с процессорным блоком кабелем, подайте питание на процессорный блок. Время прогрева датчика без термостабилизации – 1 – 2 мин.

Подайте импульсный ТТЛ выход датчика на вход счётчика системы сбора для измерения длины. При 1000 имп./м 1 импульс (фронт или спад меандра) соответствует 1 мм.

При первой установке для точных измерений (чтобы скомпенсировать возможные геометрические неточности установки датчикарекомендуется откалибровать датчик (см. гл. 8 выше). Замеры желательно провести несколько раз. При необходимости введите калибровочный коэффициент в системе сбора или в настройках датчика (см. далее).

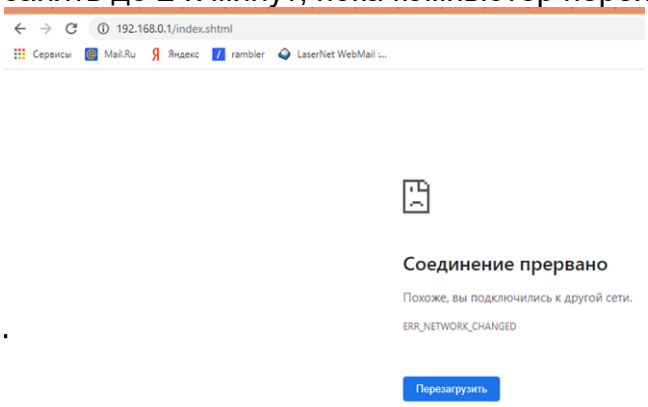
Импульсный выход можно также использовать для измерения скорости. При этом частота 1000 Гц соответствует 1 м/с. Однако, для точного измерения частоты необходимо время, как минимум, не меньшее периода измерений датчика. Для измерения скорости удобнее использовать аналоговый выход датчика.

9.2 Работа с ПО (протокол Ethernet)

Для работы с поставляемым ПО необходимо установить сетевое соединение датчика с пользовательским компьютером. IP адрес контроллера по умолчанию: 192.168.0.1 (эти и другие сетевые параметры могут изменяться пользователем в настройках датчика). В сетевых настройках компьютера для соединения необходимо указать статический адрес, отличающийся только в последнем разряде, например, 192.168.0. X (X≠1, маска подсети 255.255.255.0) – устанавливается в настройках TCP/IPv4 в закладке «Альтернативная конфигурация». Для работы с поставляемым ПО также необходимо установить модуль «Run Time Engine» от NI (входит в дистрибутив, см. далее).

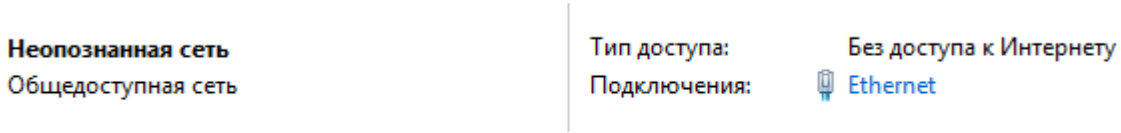
9.3 Конфигурация датчика

Используйте браузер компьютера (Internet Explorer, Opera, Chrome…), в адресной строке введите IP адрес контроллера. При первом подключении это может занять до 2-х минут, пока компьютер перейдет на новое кабельное подключение



.

Если соединение не устанавливается – проверьте настройки безопасности браузера и разрешите открывать страницу. Установленное соединение выглядит так:



Далее появляется окно настроек датчика:

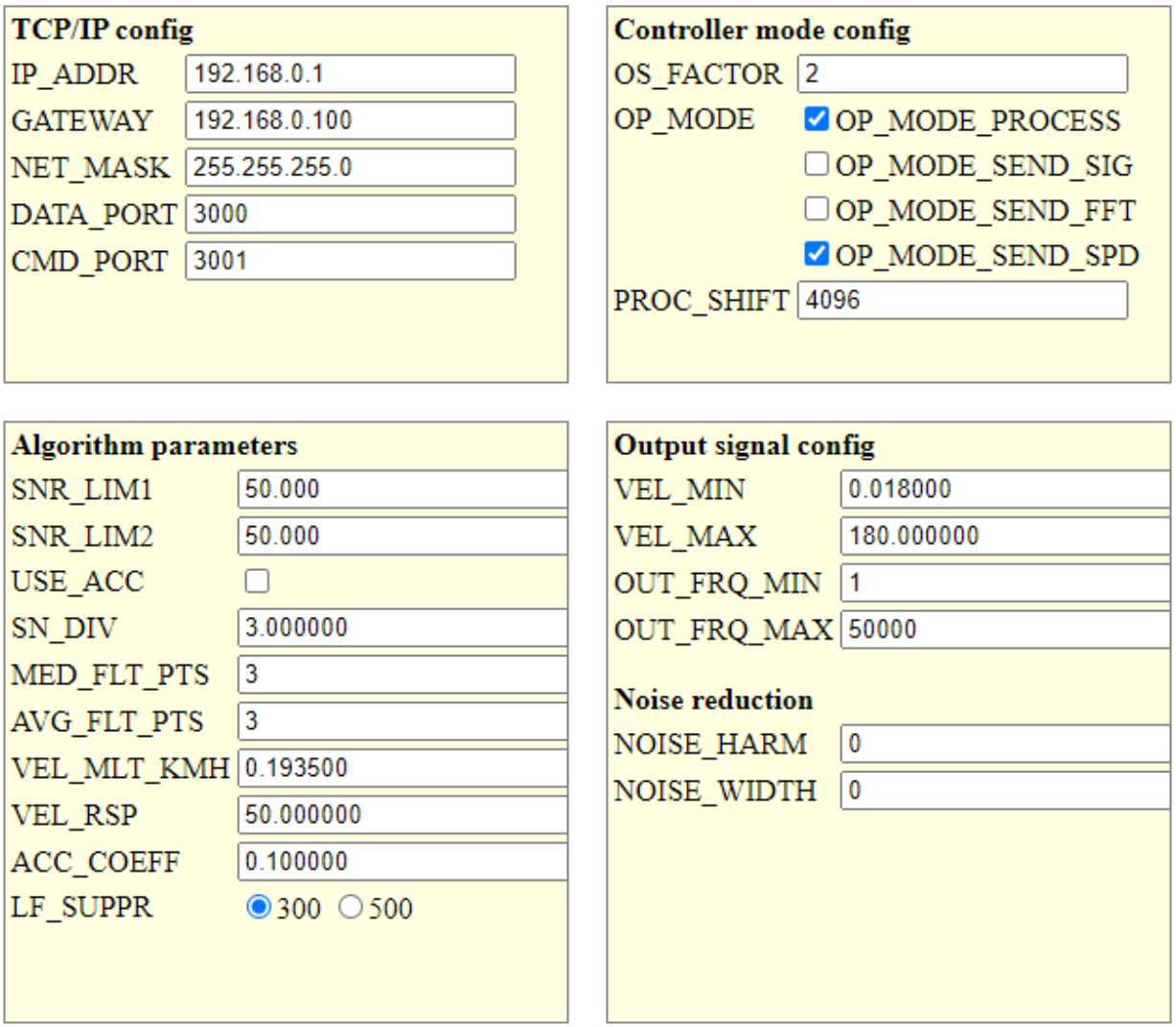


Рисунок 5 - Вид окна настроек параметров датчика.

При открытии окна данные считываются из flash памяти контроллера. Здесь присутствуют как заводские (не рекомендуемые к изменению) так и пользовательские настройки. При первом запуске рекомендуется сохранить заводскую конфигурацию, хотя бы в виде картинки (ALT+PrtSc).

Подробнее о параметрах:

TCP/IP config (настройки протокола передачи/приема данных):

- «IP_ADDR» – адрес контроллера, «GATEWAY» – шлюз, «NET_MASK» – маска подсети (в предыдущих версиях ПО эти настройки не были доступны). Не рекомендуется изменять без необходимости. При изменении – не забудьте ввести новый адрес в браузере после рестарта контроллера, а также изменить настройки подсети компьютера.

- «DATA_PORT» – Порт на компьютере, на который передаются данные. Это значение нужно ввести как параметр для считывания данных с помощью поставляемой DLL (см. далее). В поставляемом ПО этот порт установлен по умолчанию.

- «CMD_PORT» – порт контроллера, используемый для записи параметров. Не изменять!

Algorithm parameters (настройки алгоритма обработки сигналов датчика):

- «SNR_LIM1» и «SNR_LIM2» – пороговое значение Сигнал/Шум (как правило, значения выставляются одинаковыми) – определяет минимальное отношение амплитуды сигнала к уровню шумов при движении объекта, при котором начинается измерение скорости. Чем ниже это значение, тем «чувствительнее» датчик (детектируется даже небольшой сигнал скорости (важно при очень однородной поверхности). При покоящемся объекте С/Ш составляет несколько единиц (2 – 6) – если пороговые значения выставлены бóльшими - измеренная скорость равна нулю. При движении С/Ш1 может достигать 100 - 10000 (в зависимости от типа поверхности). С/Ш2 также достигает этих значений при скоростях, больших 20% от максимальной измеряемой. Как правило, выставление пороговых значений в 10 – 20 раз выше, чем в состоянии покоя, надежно обеспечивает нулевые измерения при неподвижном объекте. Однако, если в целом неподвижный объект вибрирует (сильные вибрации авто или трава в поле зрения датчика, лужа, дождь) – могут быть ложные измерения скорости. В определенных пределах это можно преодолеть увеличением пороговых значений (загрубление чувствительности датчика). Текущие значения С/Ш при покое и движении можно наблюдать в поставляемой программе визуализации данных датчика (см. далее).

Примечание: *при невозможности обеспечить неподвижность объекта – блокируйте импульсный выход замыканием контактов «Stop Pls» и разблокируйте его непосредственно перед началом движения (в промышленных применениях можно использовать внешний сигнал Старт – Стоп линии (замыкание контактов через реле).*

- «USE_ACC» – зарезервирован, в настоящее время не используется. Может быть использован, например, для включения/выключения некоторых функций датчика.

- «S/N_DIV» – уменьшение выставленных порогов «SNR_LIM1» и «SNR_LIM2» в указанное число раз при скоростях >20% от максимальной, для увеличения чувствительности датчика на больших скоростях, поскольку с увеличением скорости амплитуда сигнала уменьшается.

- «MED_FLT_PTS» – порядок медианного фильтра (число точек измерения, по которым происходит взятие медианного значения, минимальное значение 1). Справка: медианный фильтр относится к нелинейным и, несмотря на свою простоту, позволяет эффективно удалять выбросы измерений.

Пример: при значении 2 фильтр использует 5 последовательных значений измерений (2 слева. два справа и центральное значение). Например, это (условно): 4, 5, 3, 1000, 1. Фильтр их отсортирует по величине: 1, 3, 4, 5, 1000 и на выходе будет центральное = 4. Просто и эффективно!

- «AVG_FLT_PTS» – порядок усредняющего фильтра (число точек измерения, по которым происходит усреднение, минимальное значение 1 – без фильтрации).

Увеличение значений фильтров приводит к сглаживанию измерений, однако соответственно увеличивает задержку выходных данных относительно текущих. Это следует учитывать при регистрации быстроменяющихся скоростей, например, при тормозных испытаниях автомобиля.

- «VEL_MLT_KMH» – калибровочный множитель для перевода измерений скорости в реальные величины (км/ч). Воздействует также на вычисление длины, которая вычисляется как произведение скорости на время текущего измерения**.**

Пример: при калибровке датчика по известной длине, если вместо реальных 200 м измерено 202 м – необходимо уменьшить множитель: 0,1335 × 200 / 202 = 0,13218.

- «VEL_RSP» – Определяет максимальную скорость изменения измеренных значений при резком изменении реальной скорости (в величинах 1 / 2048, т. е. в номерах гармоник спектра). Чем больше это значение, тем резче датчик реагирует на изменения скорости (значение 15 соответствует ускорению примерно 1g при частоте измерений 54 Гц). Низкие значения рекомендуются при малых ускорениях объекта, например, при измерении скорости поезда, что позволяет сглаживать измерения бе фильтрации (задержки). Но, например, в промышленности, если нужно измерять длину конечного объекта, который мгновенно появляется (и исчезает) в поле зрения датчика – необходимо выставить значения 500 – 1000 (заведомо большие, чем сама скорость, выраженная в гармониках Фурье-спектра).

- «AC_COEFF» - не используется в настоящее время, см. выше.

- «LF_SUPPR» – только для заводских настроек, не изменять!

«Настройка режима работы контроллера»:

- «OS_FACTOR» – задает делитель частоты АЦП контроллера. При необходимости, можно его изменять для сдвига пределов измеряемой скорости. Например, если при значении = 4 максимальная измеряемая скорость $V_{макс}$ составляла 10 м/с (как в примере выше), то при = 2 $V_{макс}$ = 20 м/с (предел нижней скорости также увеличится в 2 раза), а при = 20 $V_{макс}$ = 4 м/с. Максимально устанавливаемое значение = 24, минимальное = 1 (далее четные значения). Это позволяет подстраивать датчик для его оптимизации под различные номинальные скорости. Например, на одной линии номинальная скорость 5 м/с, и под неё настроен датчик. На другой линии скорость до 0,05 м/с. Датчик и по ней будет работать (помним, что динамический диапазон 1000), но в нижних пределах скоростей, т. е. на первых гармониках спектра, что не очень хорошо (примерно, как измерять вольтметром милливольты на диапазоне вольты). Увеличение «OS_FACTOR» в 10 раз позволит сместиться вправо от нижних гармоник в 10 раз, в нормальный рабочий диапазон. Однако, нужно помнить, что полоса электроники датчика оптимизирована по нижним и верхним частотам для исходного номинального диапазона скоростей.

- «OP_MODE» – задает режимы работы контроллера. Отмеченные квадраты включают функции: «OP_MODE_PROCESS» – обработка данных в контроллере и выдача результата на частотный и аналоговый выход (должна быть включена всегда); «OP_MODE_SEND_SIG», «OP_MODE_SEND_FFT», «OP_MODE_SEND_SPD» – передает данные по сети. **Должна быть отмечена только одна функция** (если не отмечена ни одна – данные по сети не передаются – рекомендуется при работе только с выходами датчика)**.** При этом основная мода OP_MODE_SEND_SPD - передает все данные датчика, обработанные контроллером в поставляемую программу визуализации данных. Две другие используются для диагностических целей, передавая массивы исходных сигналов датчика по сети:

- «OP_MODE_SEND_SIG» – передается массив исходных сигналов датчика (осциллограмма), «OP_MODE_SEND_FFT» - передается массив Фурье спектра исходного сигнала датчика. Подробнее о работе с диагностическими программами см. далее.

- «PROC_SHIFT» – позволяет увеличить частоту измерений в режиме скользящего среднего (величины обновления массива данных, значения должны быть кратны 256). Например, если частота измерений 16 Гц при значении 4096, выставление значения 512 увеличит частоту измерений в 4 раза, до 64 Гц, однако, следует учитывать, что максимальная скорость обработки данных контроллером составляет около 100 Гц (при полностью выключенной передаче данных по сети).

«Настройка выходных сигналов»:

- «VEL_MIN и VEL_MAX» – пределы минимальной и максимальной измеряемых скоростей в Км/ч. Задают величину напряжения на аналоговом выходе (от 0 при «VEL_MIN» до 3,25 В при «VEL_MAX») и пределы частоты импульсного выхода (см. следующий пункт). Для максимальной линейности аналогового и частотного выхода величины выставляются в соотношении 1:10000.

- «OUT_FRQ_MIN и OUT_FRQ_MAX» – минимальная и максимальная частота импульсного выхода при «VEL_MIN и VEL_MAX». Как правило, устанавливаем «OUT_FRQ_MIN» = 1, а «OUT_FRQ_MAX» – в соответствии с установленной «OUT_FRQ_MAX», но в единицах м/с (так исторически сложилось, автомобилисты предпочитают км/ч для скорости). Если VEL_MAX = 36 [км/ч] = 10 м/с и нужно выставить 1000 имп./м, то ставим «OUT_FRQ_MAX» = 10000. При этом отношение мин/макс частот также составляет 1:10000, что обеспечивает максимальную линейность скорость-частота. Подробнее о работе с импульсным выходом см. файл «Об измерении длины по импульсному выходу».

«Noise reduction»:

- «NOISE_HARM и NOISE_WIDTH» – полезные параметры при необходимости, позволяют программно подавить неустранимую физически электромагнитную наводку. Подробнее см. далее Работа с ПО.

После изменения всех необходимых параметров необходимо нажать кнопку «Write» и после обновления окна - перегрузить контроллер нажатием кнопки «Restart». После нажатия кнопки «Restart» окно зависает, поскольку при перезагрузке контроллера была потеряна связь с ним. Просто остановите страницу и обновите ее. Новые настройки появятся на экране.

9.4. Описание ПО (протокол Ethernet)

Для отображения данных и их сохранения используется программа, окно которой представлено на рис. 7. Для запуска программы на PC компьютере необходимо установить модуль «Run Time Engine от NI» (входит в дистрибутив). Для этого просто запускаем «setup.exe» в директории «ISD Installer», после чего на данном компьютере можно запускать любые исполняемые файлы, созданные в «LabView». Представленные далее программы одинаковы для лазерных и оптических датчиков.

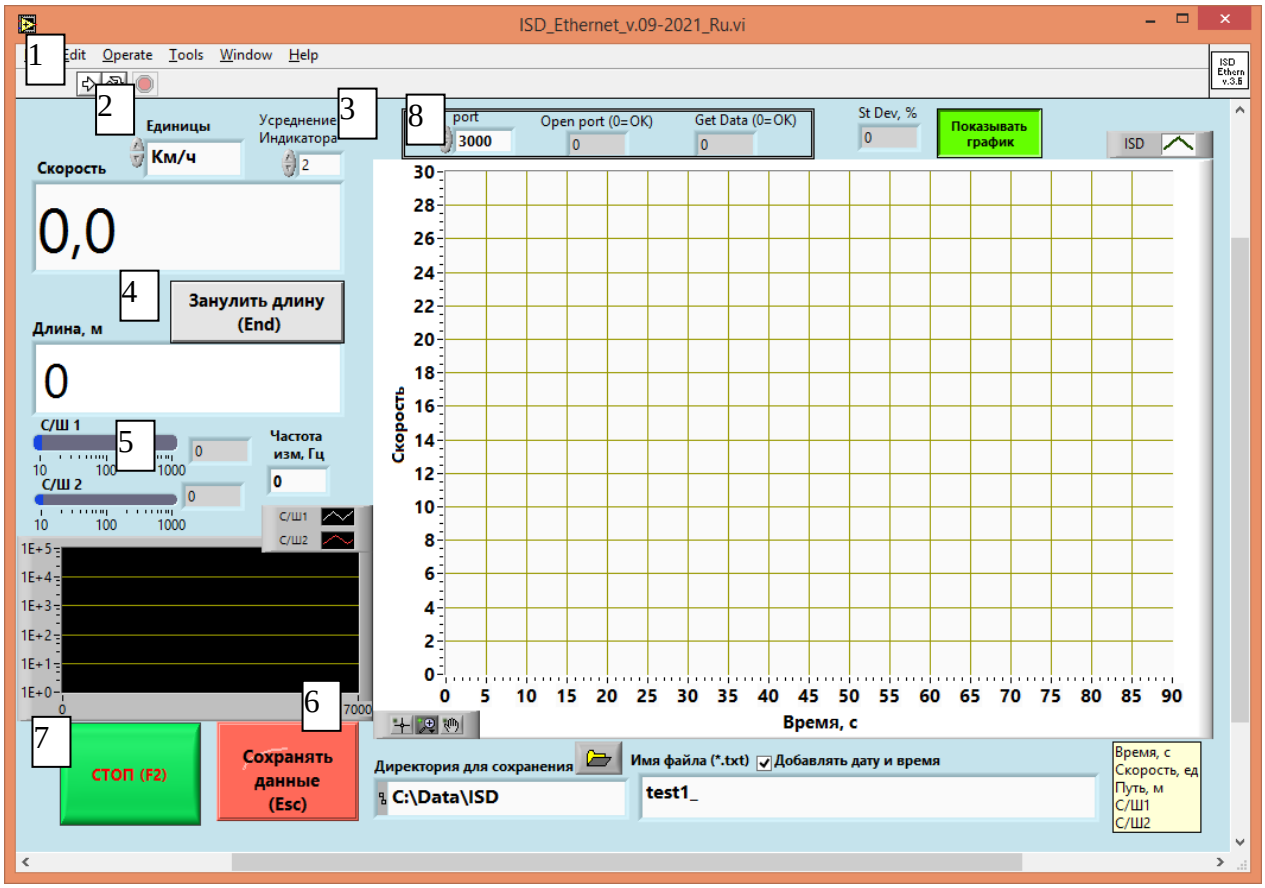


Рисунок 7 - ISD_Ethernet_v.09-2021_Ru.exe - программа отображения и сохранения данных, передаваемых с датчика в компьютер по сети.

Примечание: до 2021 г. вместо контроллерного времени текущего измерения передавались номера измерения (программа ISD_Ethernet_Ru.exe)

Здесь:

1 – Кнопка запуска программы.

2 – Индикатор скорости в соответствующих единицах (м/с, м/мин, км/ч).

3 – Усреднение данных скорости на индикаторе и графике.

4 – Индикатор длины с кнопкой ее зануления.

5 – Индикаторы текущих С/Ш1 и С/Ш2 и частоты измерений. В норме при неподвижном объекте значения С/Ш порядка 2 – 6. Если оно значительно больше и идет измерение ненулевой скорости – в сигнале присутствует помеха, которую необходимо устранить. Наиболее удобно отслеживать помехи и др. проблемы с помощью диагностической программы «Contr_UDP_SIG.exe», представленной на рис. 8.

6 – Кнопка сохранения данных. Данные сохраняются в директорию, указанную справа (директории должны быть созданы заранее), с именем файла (редактируемое), к которому можно автоматически добавлять дату и время (с точностью до 1 минуты). Данные сохраняются в текстовом виде (ASCII) в пяти колонках – время измерения (с, при занулении длины это время также зануляется); скорость (Выбранные единицы, см [2]); длина (м) – с учетом зануления, С/Ш1, С/Ш2 - качество сигнала.

Примечание: в английских версиях Win системный формат может быть типа 02/10/2018 – при этом файл не сохраняется, поскольку программа этот формат не поддерживает. Измените формат по умолчанию в настройках Win или отключите добавление даты/времени**.**

Данные сохраняются в оперативной памяти и переносятся в файл только после останова программы кнопкой Стоп (5)

7 – Кнопка останова программы. Перед выходом из программы необходимо ее остановить этой кнопкой для корректного освобождения ресурсов компьютера, которые использовались программой

8 – Порт приема данных и индикаторы состояния. В нормальном состоянии у «Open port» и «Get Data» – нули. Частая ошибка «Get Data» = 4 – означает, что нет доступа к данным. Как правило, это из-за настроек Виндовс, особенно версии 10 – сетевой Брандмауэр по умолчанию запрещает доступ к порту данных. Важно: после установки программы при первом ее запуске Брандмауэр выдает сообщение типа «разрешить доступ к данным?» - нажимаем «Да». Если этого не сделать – при последующих запусках сообщение не появляется и доступ запрещен (ошибка 4). Тогда необходимо вручную добавить программу в список разрешенных либо просто выключить Брандмауэр. Другая возможная причина – порт занят, например, запущена другая программа датчика или переключена мода работы. Например, если работали с основной программой, затем перешли в сигнальную моду – перед запуском диагностической «Contr_UDP_SIG» основная программа должна быть остановлена.

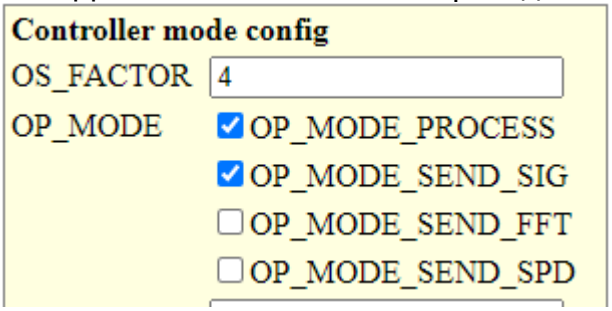
Программа используется для просмотра и сохранения данных датчика и для первичной диагностики его функциональности (скорость измеряется без сбоев, качество сигнала (С/Ш) в норме, передача данных (частота измерений, состояние индикаторов приема – в норме). Сохранение данных в файл полезно для последующего анализа (были ли сбои при длительной работе и т.п.).

Имеются также другие программы, например, для варианта датчика с реверсом, а также специализированные, сделанные по ТЗ заказчика, например, для совместной работы с датчиками GPS и т. п. Описание для них доступно в соответствующих главах общего дистрибутива, доступного на сайте «sensorika.com».

9.5. Работа с диагностическими программами

Для детального анализа могут использоваться другие диагностические программы:

Для их использования переходим в сигнальную моду:



- «Write» – «Restart».

Затем открываем и запускаем программу:

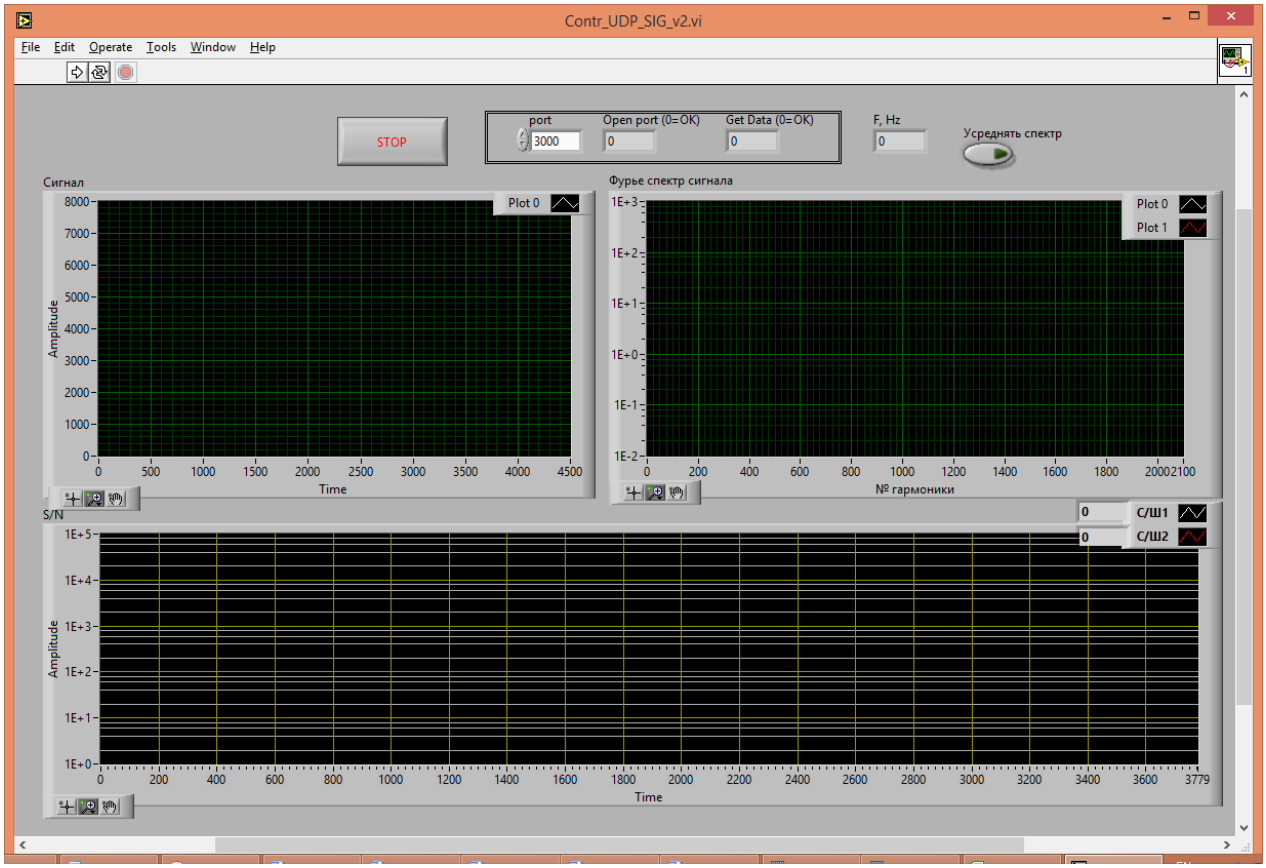
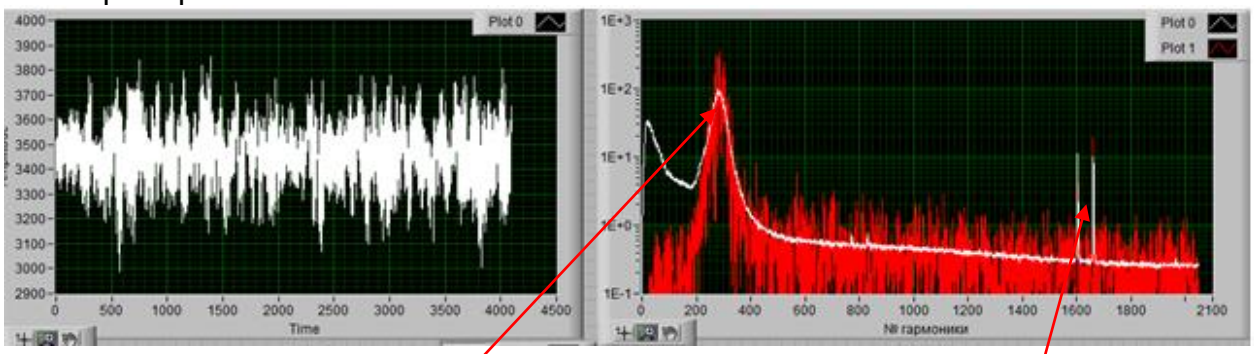


Рисунок 8 - Contr_UDP_SIG_v2.exe – программа для просмотра и анализа сигнала датчика.

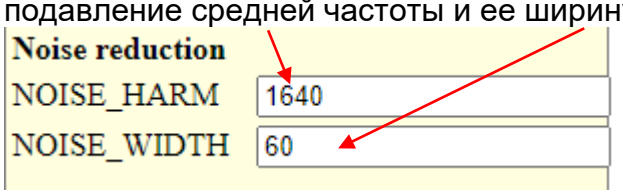
Эта программа используется как правило при установке датчика на объекте, например в кабельной или металлургической промышленности для настройки положения датчика для достижения максимального качества сигнала (соотношения С/Ш), что важно при работе с цилиндрическими/блестящими объектами (подробнее об этом – см. отдельные статьи на сайте «sensorika.com»).

Здесь отображается осциллограмма и Фурье-спектр сигнала с датчика, на основании которого можно проследить наличие помех, наблюдать сигнал при движении объекта (юстировать положение датчика для получения максимального сигнала, особенно при работе с тонкими кабелями), наблюдать наличие сигнала с датчика вообще (слишком низкая амплитуда спектра означает обрыв в кабеле) и т. п. Например, можно различить электромагнитную и оптическую (импульсные источники света) помеху, а также вибрацию. При наличии помехи можно экспериментировать с положением кабелей, питанием, заземлением (к сожалению, универсального метода избавления от помех не существует, особенно в условиях реального цеха со множеством работающих электрических устройств) – и наблюдать ее устранение. Если помеха неустранима – можно подавить её программно, подобрав ее положение и ширину подавления – которые затем можно ввести в поле «Noise reduction».

Пример:



Здесь помимо полезного сигнала присутствует электромагнитная помеха, причем на двух частотах. Смотрим номера гармоник помехи – и устанавливаем подавление средней частоты и ее ширину ± слева-справа (с запасом)



Этот диапазон не будет учитываться алгоритмом обработки сигнала для поиска положения полезного сигнала и расчета С/Ш.

Еще одна полезная диагностическая программа – потоковая запись исходного сигнала датчика. В сигнальной моде открываем «Contr_SIG_MAGN.exe» (программа «Contr_UDP_SIG.exe» должна быть остановлена)

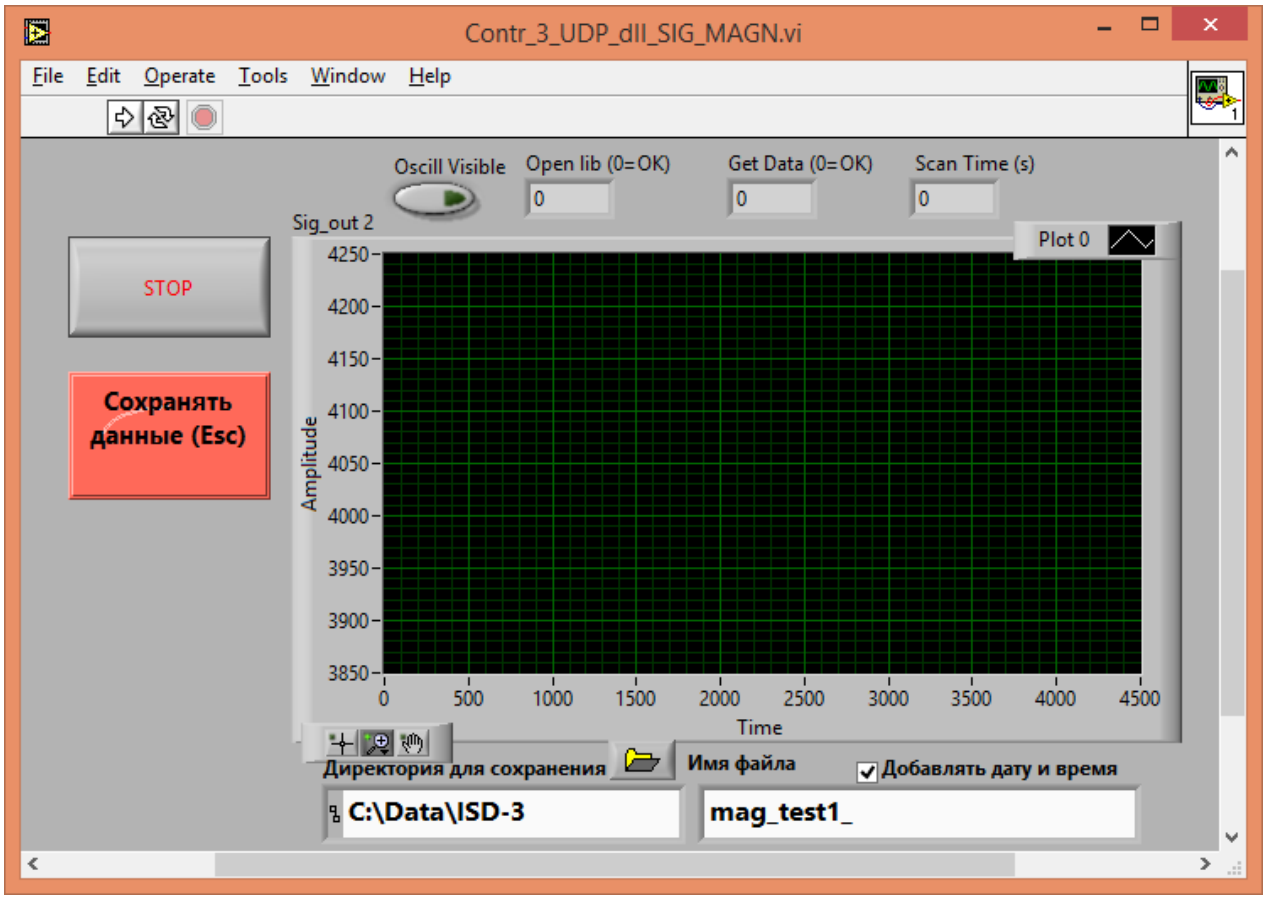


Рисунок 9 - Вид окна программы для потоковой записи исходного сигнала датчика.

- Запускаем программу, убеждаемся, что данные идут (можно включить «Oscill visible», в служебных окошках нули и Директории для сохранения заранее созданы или существуют (можно выбрать другие, но вряд ли нужно). Файл создастся сам.

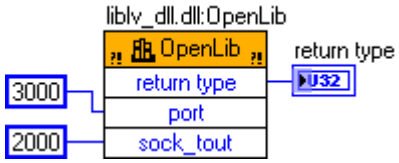
- Нажимаем «Сохранять данные». Осциллограмма исчезнет, если была включена (чтобы зря не грузить компьютер). Длительность записи – 10 – 30 с (примерно 1,5 мб/с). Данные пишутся в оперативную память. Для окончания записи нажимаем «Сохранять данные» еще раз (это будет пауза в записи), или сразу останавливаем программу по кнопке «Стоп». После «Стоп» данные записываются в файл. Далее архивируем его (например, в zip) – он станет в 20 раз меньше – и высылаем разработчику для анализа. Он сможет проигрывать в своей программе при различных параметрах и выбрать оптимальные, а также точно диагностировать состояние датчика.

Для возврата в основную моду возвращаем галочки на место (как на первой картинке) – опять же «Write» и «Restart».

10. Описание динамической библиотеки

В поставляемое ПО входит модуль «liblv_dll.dll» с набором функций, необходимых для работы с датчиком из стороннего ПО (C++, LabView…). Описание формата данных находится в файле «lv_dll.h». Для считывания данных по сети достаточно использовать всего три стандартных функции (далее описываются на примере их использования в среде «LabView 8.2.1.» или выше):

«OpenLib»:



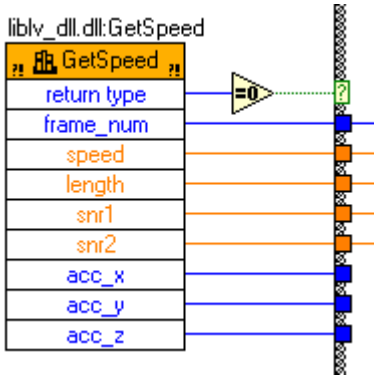
Открывает и конфигурирует порты компьютера для работы по сетевому протоколу «UDP». Входные параметры:

- «**port»** - № порта компьютера для приема данных (должен быть тем же, который задан в настройках контроллера («DATA_PORT» см. п.9.2.1.).

- «**sock_tout**» - время ожидания данных (timeout).

Возвращаемое значение: «**return type»**, 0 = ОК, иначе ошибка (описание ошибок см. в «lv_dll.h»).

«GetSpeed»:



Непрерывно считывает данные по мере их готовности:

- «**return type»**, 0 = ОК;
- «**frame_num»** – номер измерения (посылки);
- «**speed»** – скорость, м/с;
- «**length»** – путь, м;
- «**snr1, snr2»** – текущие значения С/Ш;
- «**acc_x», «acc_y», «acc_z»** – текущие значения трехосевого датчика ускорения, расположенного в модуле контроллера, м/с^2 – *в данном варианте датчика не используется, но для корректной работы функции эти переменные должны быть описаны.*

«CloseLib»:

Закрывает порты, освобождает ресурсы, ими используемые. Её необходимо выполнить перед выходом из программы. Так, если закрыть программу (п. 9.2.2.) аварийно, нажатием на красную кнопку рядом с кнопкой пуска или просто на «крест» - данная команда может не выполниться и при следующем запуске программы ресурсы (порты) могут оказаться занятыми.

Квалифицированные пользователи могут также написать свои программы считывания данных по «UDP», формат посылки из контроллера:

```
  if(IS_MODE_SEND_SIG || IS_MODE_SEND_FFT || IS_MODE_SEND_SPD)
  {
    net_udp_send_str("START_OF_FRAME"); // after this string follow data (rows 114-121) in bytes
  }
  if(IS_MODE_SEND_SIG) //send signal over UDP
  {
    uint32_t cnt;
    /* wait for ADC next SIG_LENGTH_SAMPLES */
    do
    {
      cnt = (InputFramesCounter * GlobalParams.proc_shift) % SIG_LENGTH_SAMPLES;
    }
    while(cnt != 0);
    net_udp_send_sig((uint16_t *)GetADCSrc());
  //  net_udp_send_sig(&InputSig_Corr);
  }
  else if(IS_MODE_SEND_FFT) //send FFT of signal
  {
    net_udp_send_sig_fft(InputSig);
  }
  else if(IS_MODE_SEND_SPD) //send result of processing
  {
ime_s = Time_10us*0.00001;
/      net_udp_send_mem(&ProcessedFramesCounter, 4);
    net_udp_send_mem(&Time_s, 4); //float32_t, 4 bytes
    net_udp_send_mem(&Speed2, 4); //float32_t, 4 bytes
    net_udp_send_mem(&Length, 4); //float32_t, 4 bytes
    net_udp_send_mem(&SNR1, 4);   //float32_t, 4 bytes
    net_udp_send_mem(&SNR2, 4);   //float32_t, 4 bytes
    net_udp_send_mem(&AccX, 4);   //not used, 4 bytes, send 0
    net_udp_send_mem(&AccY, 4);   //not used, 4 bytes, send 0
    net_udp_send_mem(&AccZ, 4);   //not used, 4 bytes, send 0
  }
```

Т. е. посылка начинается с «START_OF_FRAME», далее данные. Данные считываются стандартной функцией типа «Read UDP».

11. Восстановление заводских настроек

Возможна ситуация повреждения настроечных данных, например, при случайном введении неправильных параметров или пропадание питания либо связи в момент записи параметров. При этом контроллер может работать некорректно вплоть до невозможности установки связи с ним. В этом случае всегда можно восстановить заводские настройки. Для этого:

- Выключите питание, отсоедините кабель датчика от контроллера.

- На разъеме датчика (кабельном) замкните контакты 7 и 8, например, скрепкой (средние в нижнем ряду).

- Включите питание на 3 – 5 секунд. Заводские параметры восстановятся.

- Удалите перемычку.

- Не забудьте перед этим записать свои параметры (установка, усреднение…), если они изменялись.

12. Обслуживание

Сенсор и модуль обработки не имеют обслуживаемых частей. Обслуживание сводится к поддержанию чистоты оптических окон.

Примечание: не используйте растворители при протирке!

13. Гарантийные обязательства

Гарантийный срок эксплуатации измерителя ИСД-3.1 - 12 месяцев со дня ввода в эксплуатацию, гарантийный срок хранения - 18 месяцев

14. Возможные проблемы

1. При неподвижном объекте измеряется некоторая постоянная скорость:

Присутствует сильная электромагнитная наводка, проникающая на вход АЦП контроллера. Как правило, она наводится на сигнальных проводах от провода питания, особенно если используется импульсный источник или от одного блока питания запитано несколько импульсно – потребляющих устройств (система сбора данных и т.п.). Используйте отдельный источник питания и минимальную длину кабелей. Также возможны наводки по токовым петлям «земли». Используйте программу «Contr_UDP_SIG.exe» для диагностики.

Вибрация объекта или точки закрепления датчика также может приводить к измерению небольшой скорости. Кроме того, возможно присутствие в поле зрения датчика движущихся посторонних объектов. Наиболее частый случай: присутствие в поле зрения датчика колеблющихся объектов. Например, это может быть лужа на дороге, поверхность которой колеблется от ветра или дождя, трава и т. п. Подобные колебания не искажают измеренной скорости при движении, но заметны при неподвижном авто.

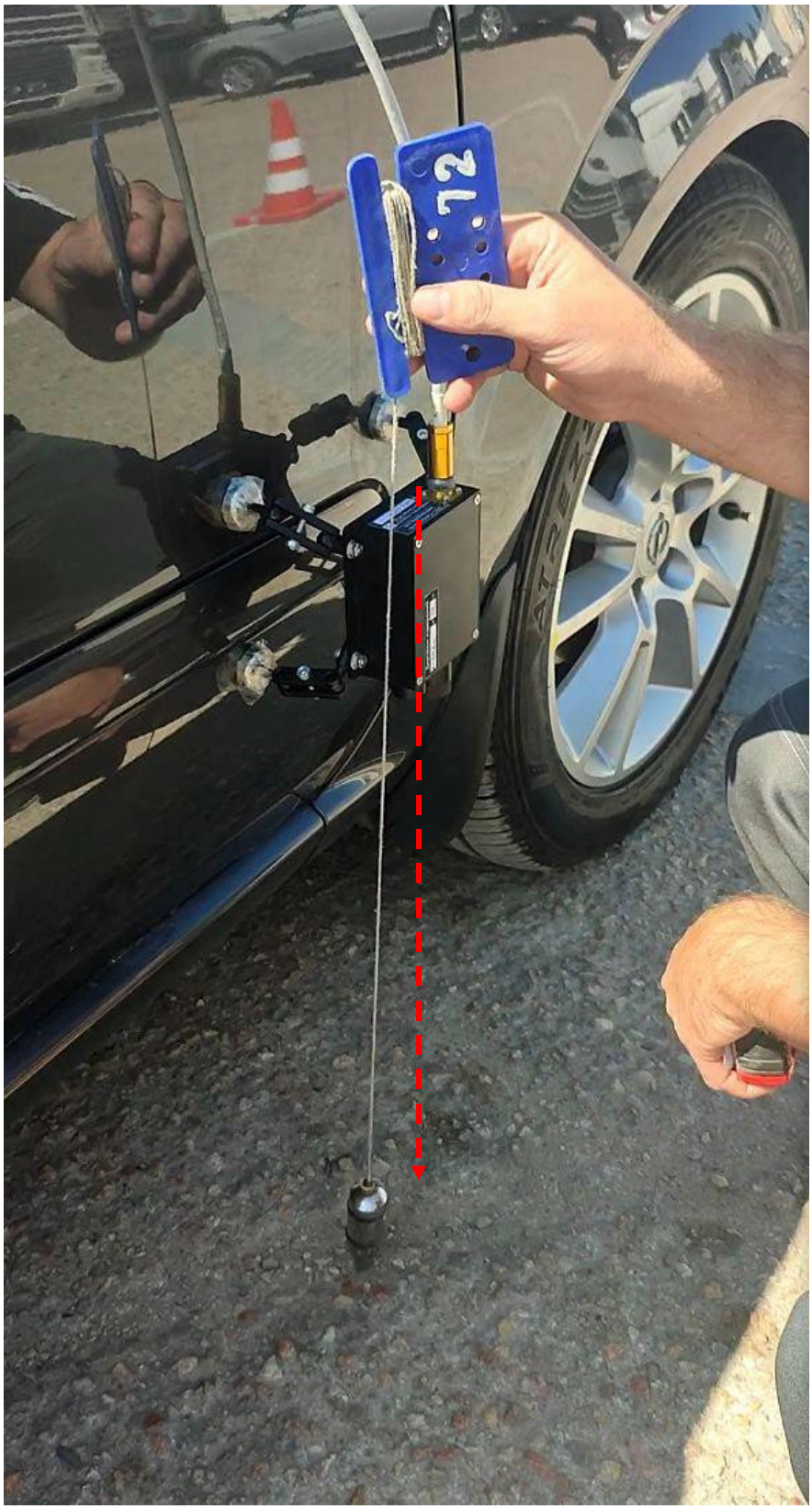
2. Отсутствие сигнала при движущемся объекте:

Сигнал с датчика не поступает в контроллер, установлены неверные параметры в настройках датчика (слишком высокое значение С/Ш и т. п.) - используйте

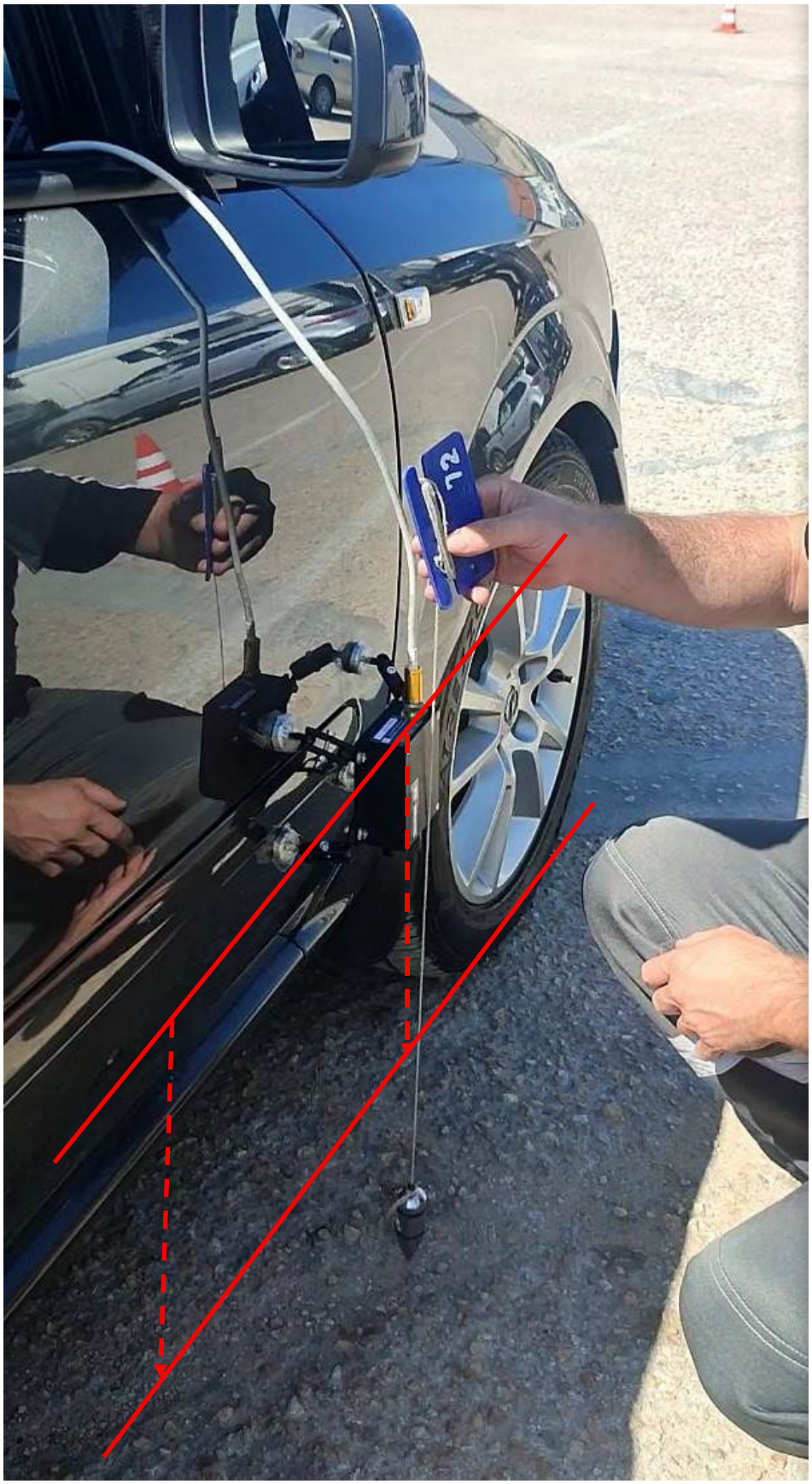
программу диагностики. Скриншоты программы можно выслать производителю для оценки состояния датчика и выдачи рекомендаций по устранению проблем.

Ремонт датчика и контроллера может производится **только** в фирме - изготовителя.

Пример установки всех видов датчиков ИСД на авто на примере ИСД-5.1 Для ИСД-3.1 – аналогично, в качестве опорных плоскостей можно использовать грани крепежных хомутов.



Шаг 1. Выставляем грань датчика вертикально. Используем отвес или строительный уровень.



Шаг 2. Находим направление движения авто (нижняя красная линия). Для этого выставляем руль «прямо» и прикладываем длинный ровный предмет (доску, металлическую рулетку…) так, чтобы он касался передней и задней шины. Прикладываем метровую железную линейку/строительный уровень к наружной

плоскости датчика и отвесом проверяем/выставляем параллельность оси движения и продольной оси линейки.

Шаг 2 более подробно.

Вариант определения оси движения авто по реальному движению: Выставляем руль «прямо», отмечаем начальную точку на дороге отвесом, приложенным к вертикальной грани датчика. Проезжаем 3 – 5 м и отмечаем конечную точку (отвес приложен к той же грани). Линию между точками считаем осью движения авто.
Ошибка выставления осей датчика при этом не превышает 1,5 - 2 град, т.е. возможная ошибка по скорости <0,06%, чего вполне достаточно и предварительная настройка по пути не требуется.

Примечание к Шагу 2: Если совсем строго – можно также учитывать разность передней и задней колесной колеи (имеется в паспорте авто). Пример: если задняя колея шире передней на 40 мм – ровный предмет (натянутую рулетку) прикладываем вплотную к задней шине, а от передней шины отступаем на 20 мм. Однако, расчет показывает, что это уточнение дает поправку не более ±1 град, что менее требуемой точности установки датчика ±2 град. Также отсюда следует, что к понятию «ровный» прикладываемый предмет особых требований по точности не предъявляется, допустимая кривизна 3 - 5 мм/м, и ту можно проконтролировать натянутой по краю ниткой. Жесткий предмет типа вагонки удобен тем, что не нужно дополнительно рисовать линию на дороге.

SENSORIKA-M

Россия, 127474 Москва, а/я 34 Дмитровское ш., 64, к.4

Тел.: +7 499 487 03 63 Факс: +7 499 487 74 60

info@sensorika.com

https://www.sensorika.com

Редакция от 09.2026г.