

Руководство пользователя

**Программное обеспечение**

**КДТ.Калькулятор V1**

## Содержание

1	Назначение.....	3
2	Описание. Сохранение и загрузка. ....	4
3	Описание. Основные параметры. ....	5
4	Описание. Полосы.....	6
5	Описание. Радары.....	7

# 1 Назначение

1.1 Программное обеспечение (ПО) «КДТ.Калькулятор» представляет собой средство визуализации, предназначенное для упрощения представления и расчёта зоны детектирования радара «Поток-1» в зависимости от условий применения и выбранного места установки (рисунок 1).

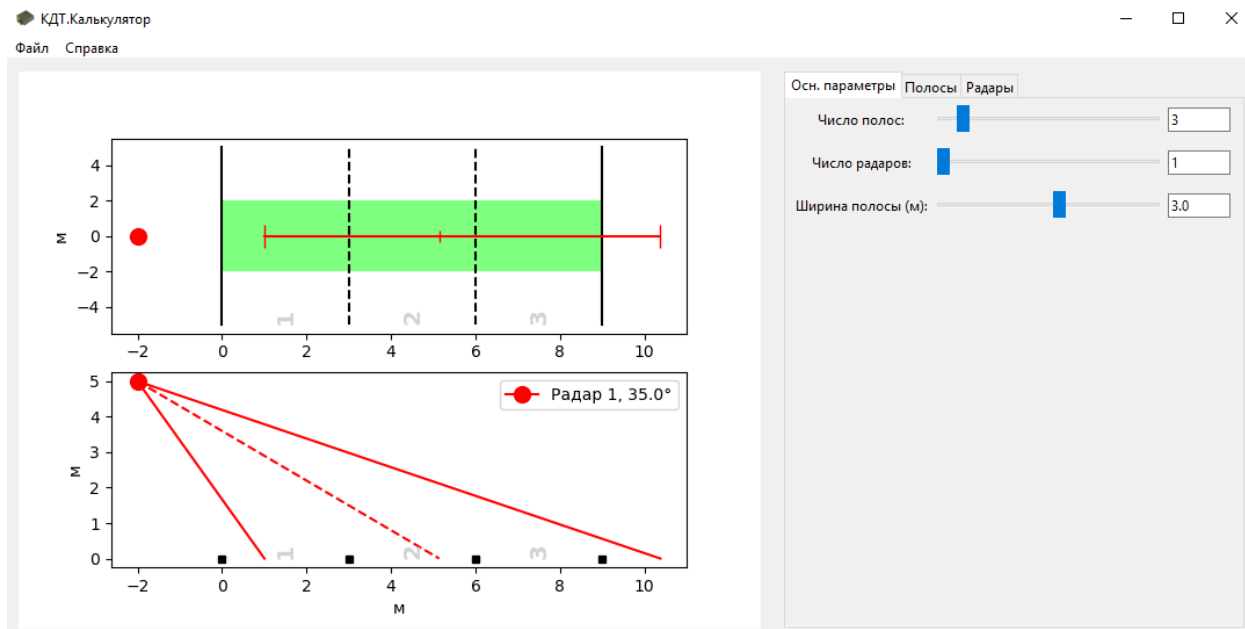


Рисунок 1. Общий вид ПО.

1.2 В левом верхнем углу ПО отображается вид зоны детектирования радара «сверху», в левом нижнем углу ПО отображается вид зоны детектирования радара «спереди», схематически это показано на рисунок 2.

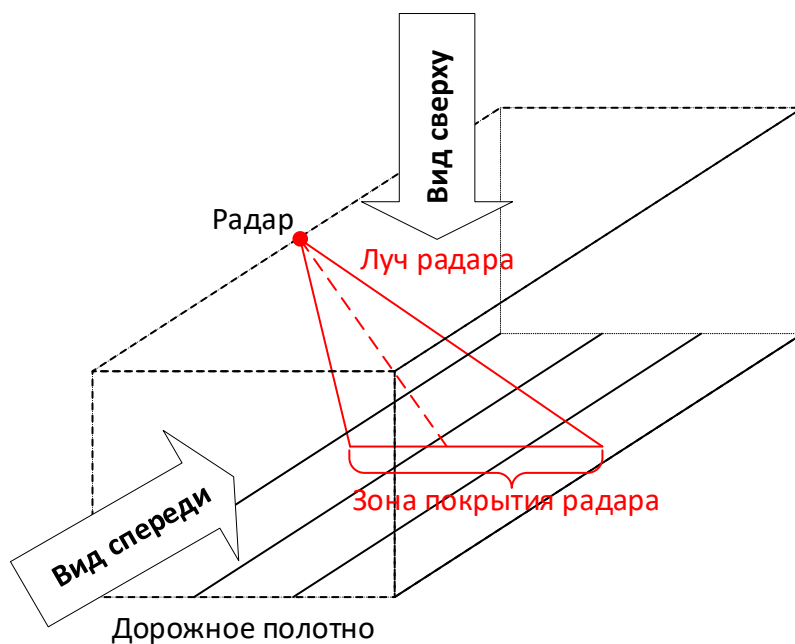


Рисунок 2. Схематическое представление.

1.3 В «КДТ.Калькулятор» были приняты следующие условные обозначения:

- Сплошные и пунктирные черные линии на верхнем рисунке обозначают разметку. Сплошными линиями обозначаются крайние полосы, пунктирными – промежуточные. На нижнем рисунке все полосы изображены чёрными квадратами.
- Сплошной линией цвета радара на верхнем рисунке обозначается диапазон, в котором производится детектирование. Большими рисками обозначены края этого диапазона. Маленькой риской обозначена точка, на которую направлен радар.
- Круг обозначает расположение радара.
- Зелёным цветом закрашиваются полосы, на которых радар будет корректно работать.
- Пунктирной линией на нижнем рисунке обозначается направление луча радара. Сплошными линиями обозначается диапазон, в котором производится детектирование.

## 2 Описание. Сохранение и загрузка.

2.1 ПО «КДТ.Калькулятор» имеет возможность сохранения и загрузки текущей конфигурации радара и сохранения изображений.

2.2 Для сохранения текущей конфигурации необходимо нажать «Файл -> Сохранить» (рисунок 3):

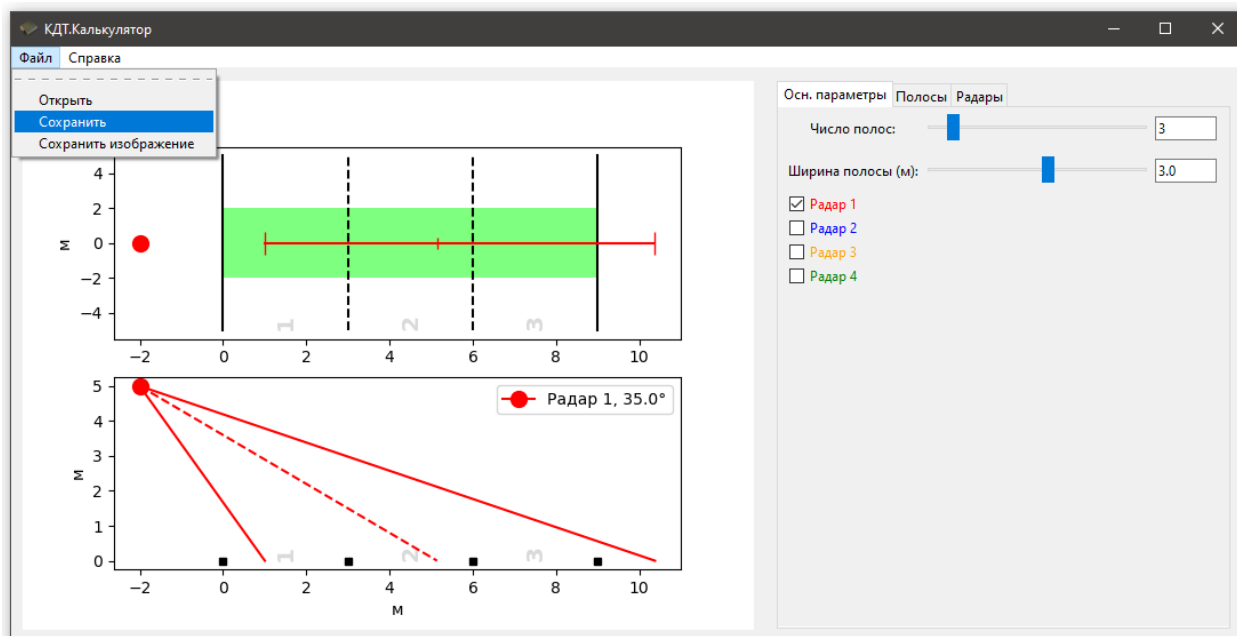


Рисунок 3. Внешний вид ПО.

- 2.3 При сохранении файл имеет расширение «.kdt».
- 2.4 Для загрузки конфигурации необходимо нажать «Файл -> Открыть».
- 2.5 Для сохранения полученного изображения необходимо нажать «Файл -> Сохранить изображение». Сохранение доступно в различных форматах (.png, .eps, .jpg, .pdf и др.).

### 3 Описание. Основные параметры.

3.1 Во вкладке «Осн. Параметры» (рисунок 4) задаётся число полос (включая разделительные полосы), ширина полосы по умолчанию (все полосы будут иметь выбранную ширину) и число радаров. При необходимости, каждую полосу в отдельности можно настроить во вкладке «Полосы».

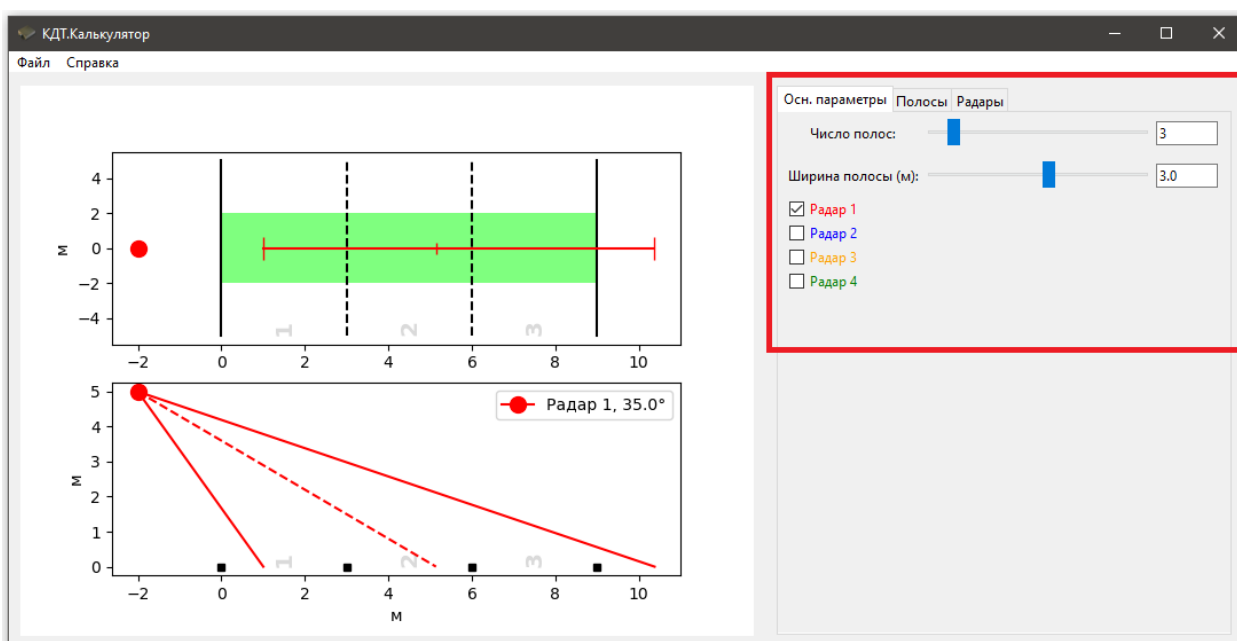


Рисунок 4. Внешний вид ПО.

## 4 Описание. Полосы.

4.1 Во вкладке «Полосы» (рисунок 5), настраивается ширина каждой полосы в отдельности.

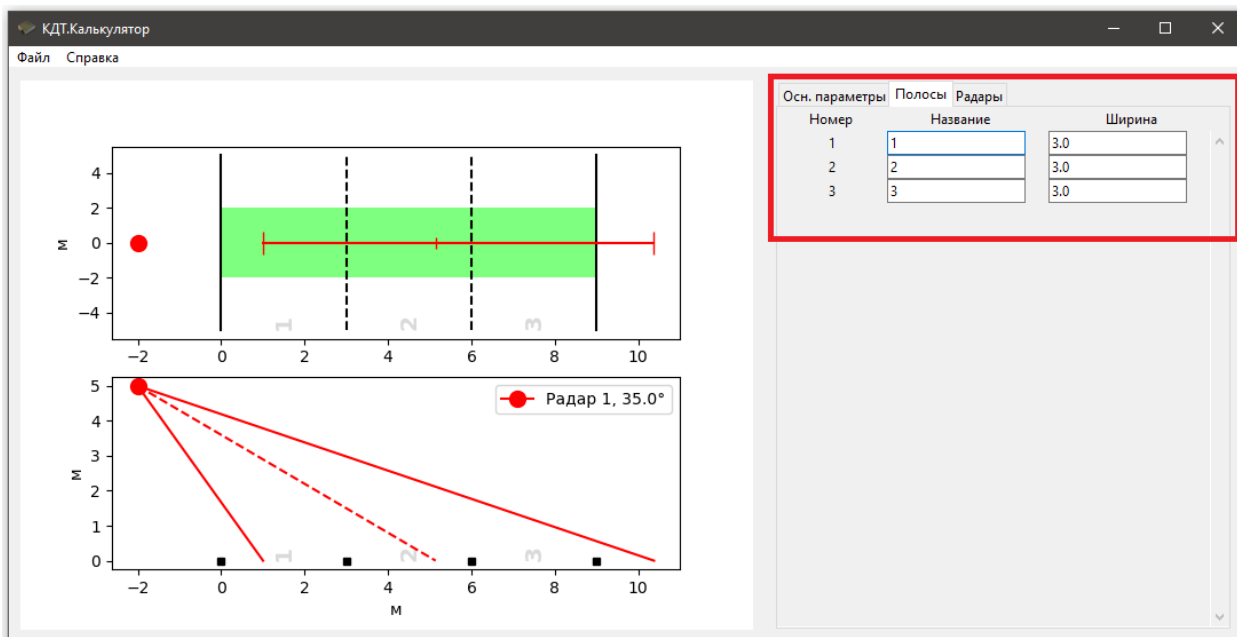


Рисунок 5. Внешний вид ПО.

4.2 Дополнительно каждой полосе можно присвоить название, которое будет отображаться на верхнем рисунке (рисунок 6).

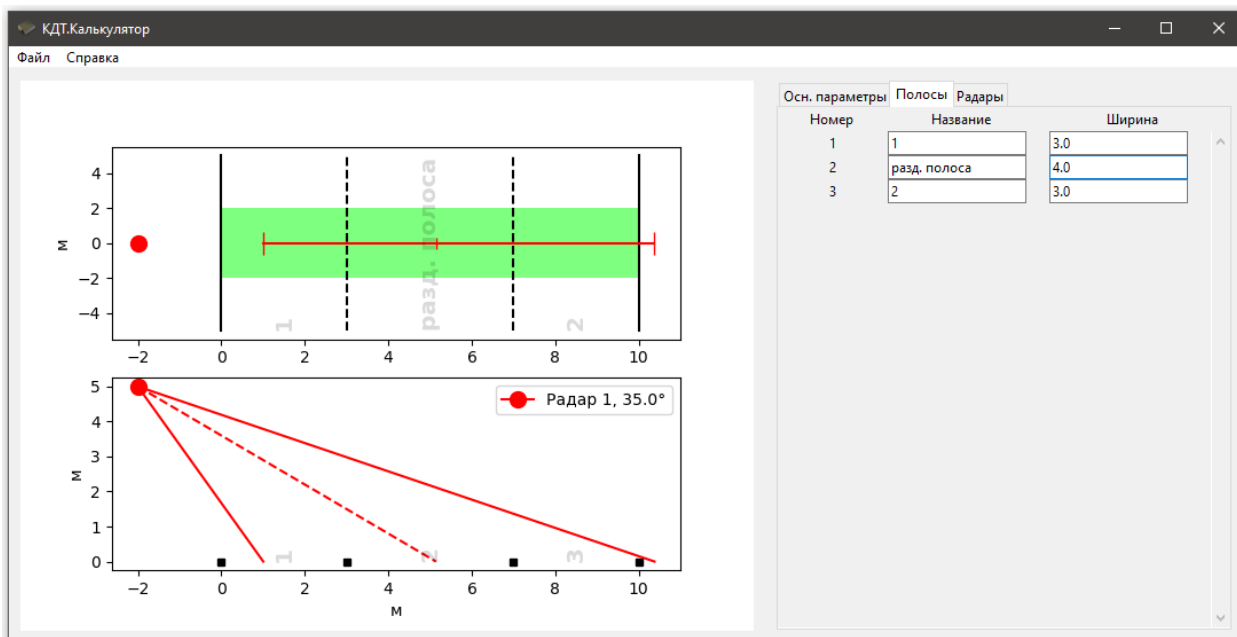


Рисунок 6. Внешний вид ПО.



5.3 Параметр «Отступ» представляет собой расстояние от проекции места крепления радара на дорогу, до ближнего края первой полосы, в которой предполагается движение транспортного потока (рисунок 9).

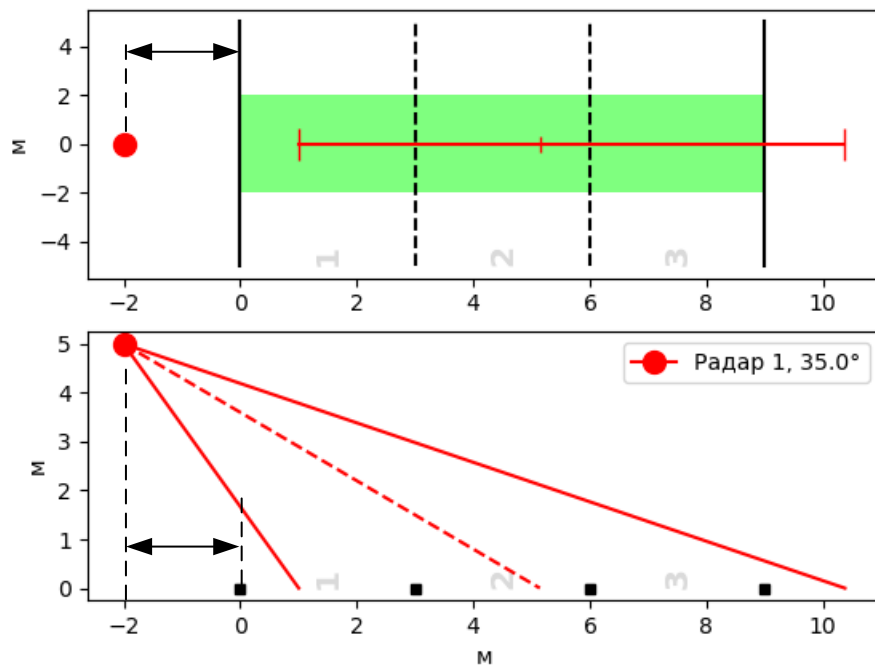


Рисунок 9. Внешний вид ПО.

5.4 Параметр «Высота» представляет собой расстояние от плоскости дорожного покрытия до точки крепления радара (рисунок 10).

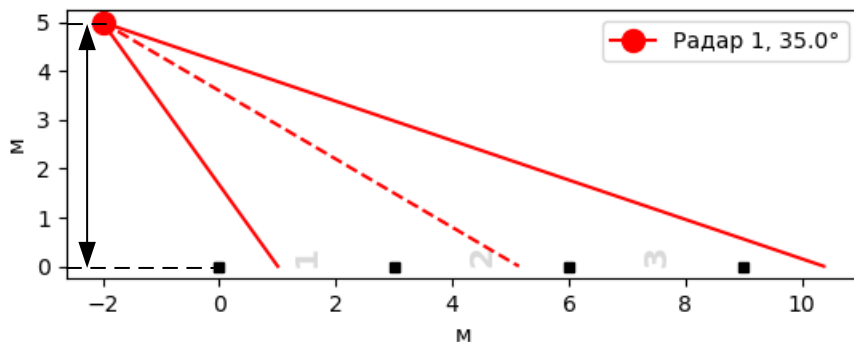


Рисунок 10. Внешний вид ПО.



5.5 Параметр «Угол» представляет собой угол между горизонталью и линией, обозначающей основное направление радара (рисунок 11).

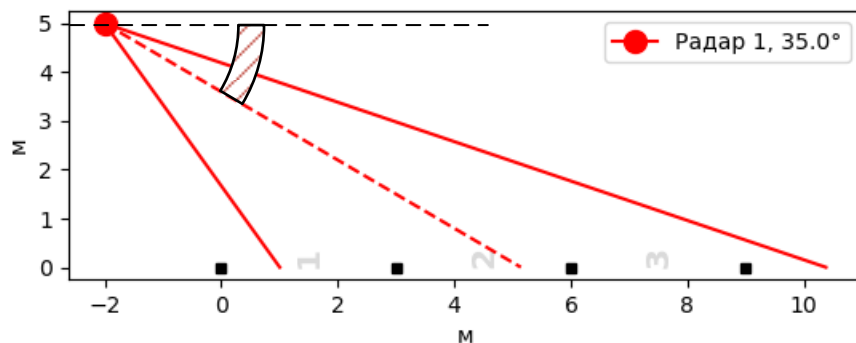


Рисунок 11. Внешний вид ПО.

5.6 Параметр «Интервал» представляет собой расстояние от конфигурируемого радара до радара, следующего за ним (рисунок 12).

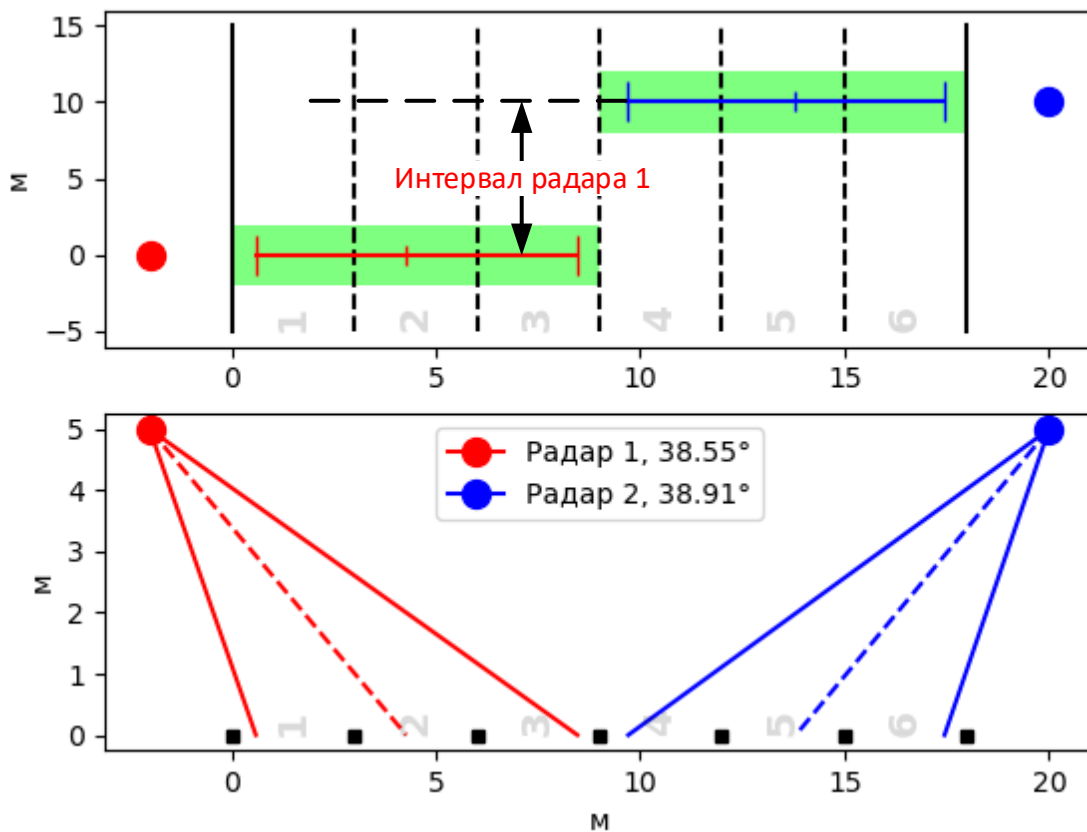


Рисунок 12. Внешний вид ПО.