# Описание функциональных характеристик ПО «Программа подсчета пассажиров автоматизированной системы учета транспортной работы и пассажиропотока»

## Аннотация

Настоящий документ содержит описание функциональных характеристик ПО «Программа подсчета пассажиров автоматизированной системы учета транспортной работы и пассажиропотока», в том числе описание ПО, информацию о назначении ПО, описание основных функциональных характеристик и возможностей ПО, а также задачи, реализуемые при помощи программы.

## Содержание

Описание и назначение ПО.....4
Выполнение программы..... 5
    Задача: «Подключение к датчику пассажиропотока».....5
    Задача: «Калибровка датчика пассажиропотока»..... 5
Контакты..... 6

## Описание и назначение ПО

ПО «Программа подсчета пассажиров автоматизированной системы учета транспортной работы и пассажиропотока» – программа, представляющая собой инструмент для подсчета вошедших и вышедших пассажиров на общественном транспорте.

ПО позволяет осуществлять:

1. Двунаправленный подсчет пассажиров (группы лиц), в том числе при одновременном групповом и разнонаправленном движении.
2. Определение направления движения (вход или выход).
3. Подсчет пассажиропотока по каждой двери ТС отдельно.
4. Обеспечивает взаимодействие с аппаратурой спутниковой навигации (навигационной подсистемой) для получения координат местоположения ТС, а также передачу информации о количестве пассажиров в систему автоматизированной оплаты проезда, с последующей передачей информации на сервер и специальный ресурс в сети Интернет для определения количества пассажиров не оплативших проезд.

## Выполнение программы

**Задача: «Подключение к датчику пассажиропотока»**

1. Пользователь запускает приложение Trip-2.3.exe.
2. Откроется окно, в котором необходимо ввести адрес счетчика и порт (по умолчанию 4424).
3. После ввода значений пользователь нажимает кнопку «Соединить».
4. При успешном соединении пользователь видит видеопоток с датчика.

**Задача: «Калибровка датчика пассажиропотока»**

1. Пользователь вводит необходимые значения «минимальное расстояние до объекта», «максимальное расстояние до объекта» и «размер объекта».
2. Пользователь регулирует зоны входа и выхода при помощи курсора мыши.
3. Пользователь сохраняет значения нажатием кнопки «Установить».
4. Далее пользователь может проверить корректность работы датчика эмпирическим путем посредством перемещения человекоподобного объекта в дверном проеме транспортного средства.
5. При необходимости можно повторить пункты 1-4.

**Контакты**

e-mail: ivanov@etk21.ru