

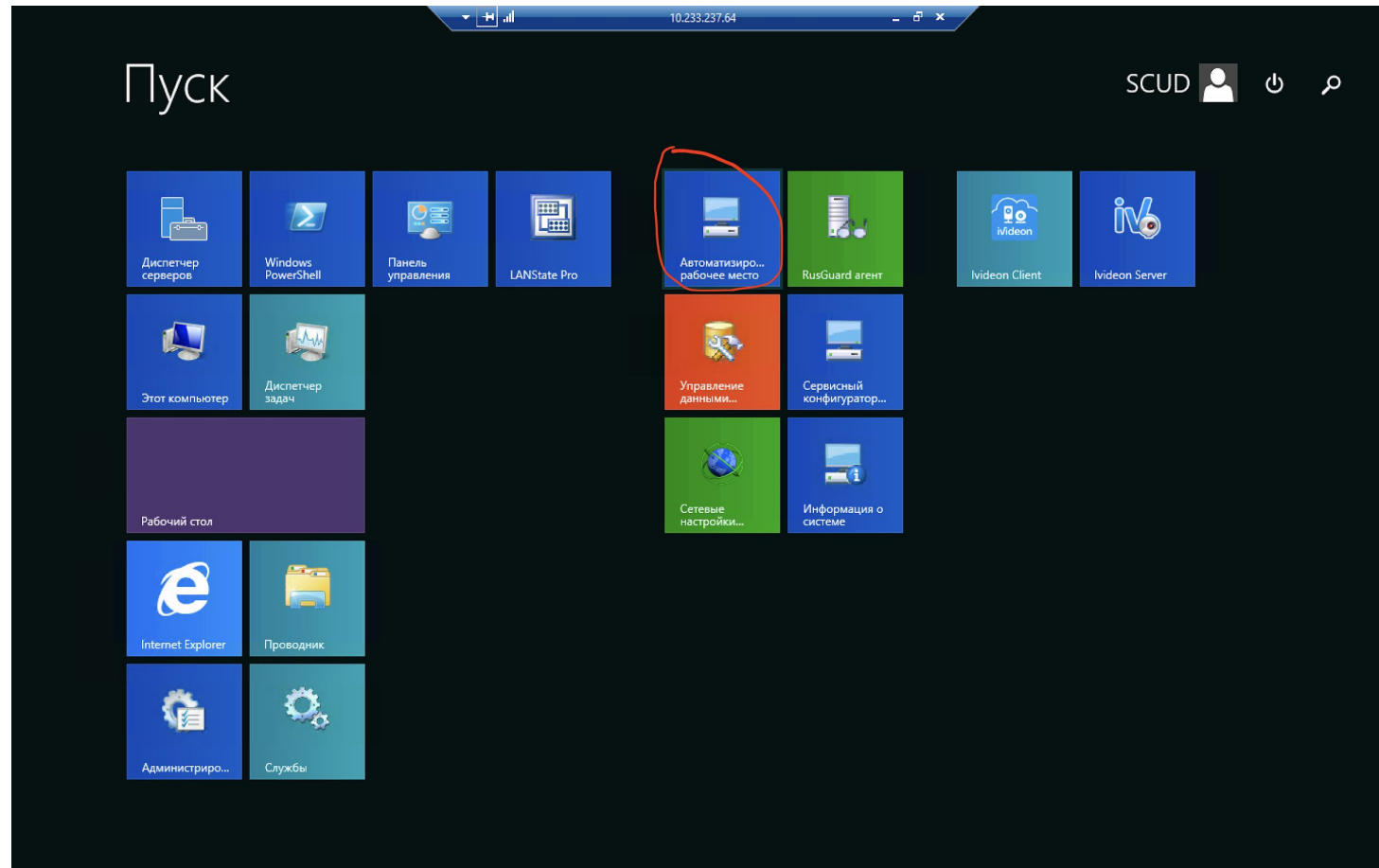
*Инструкция разработана в Департаменте  
безопасности персонала и объектов БКБир  
КЦ Группы МТС*

# Краткая инструкция оператора по работе с ПО «Русгард»

Инструкция предназначена для операторов дежурных смен групп  
аварийного ремонта, диспетчеров и сотрудников фронт-офиса  
ЕЦУС

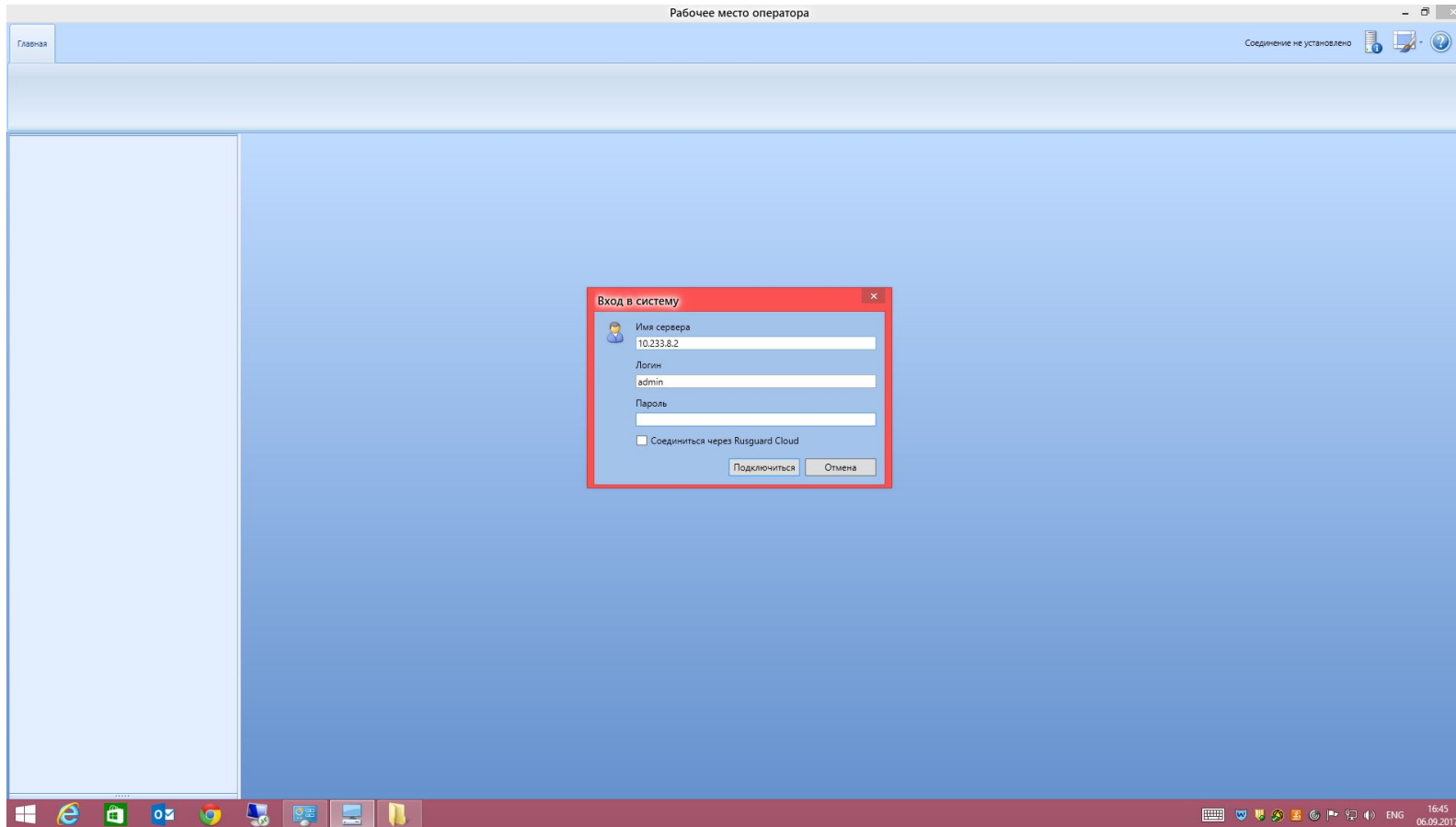
*Сентябрь 2017 года*

# Начало работы



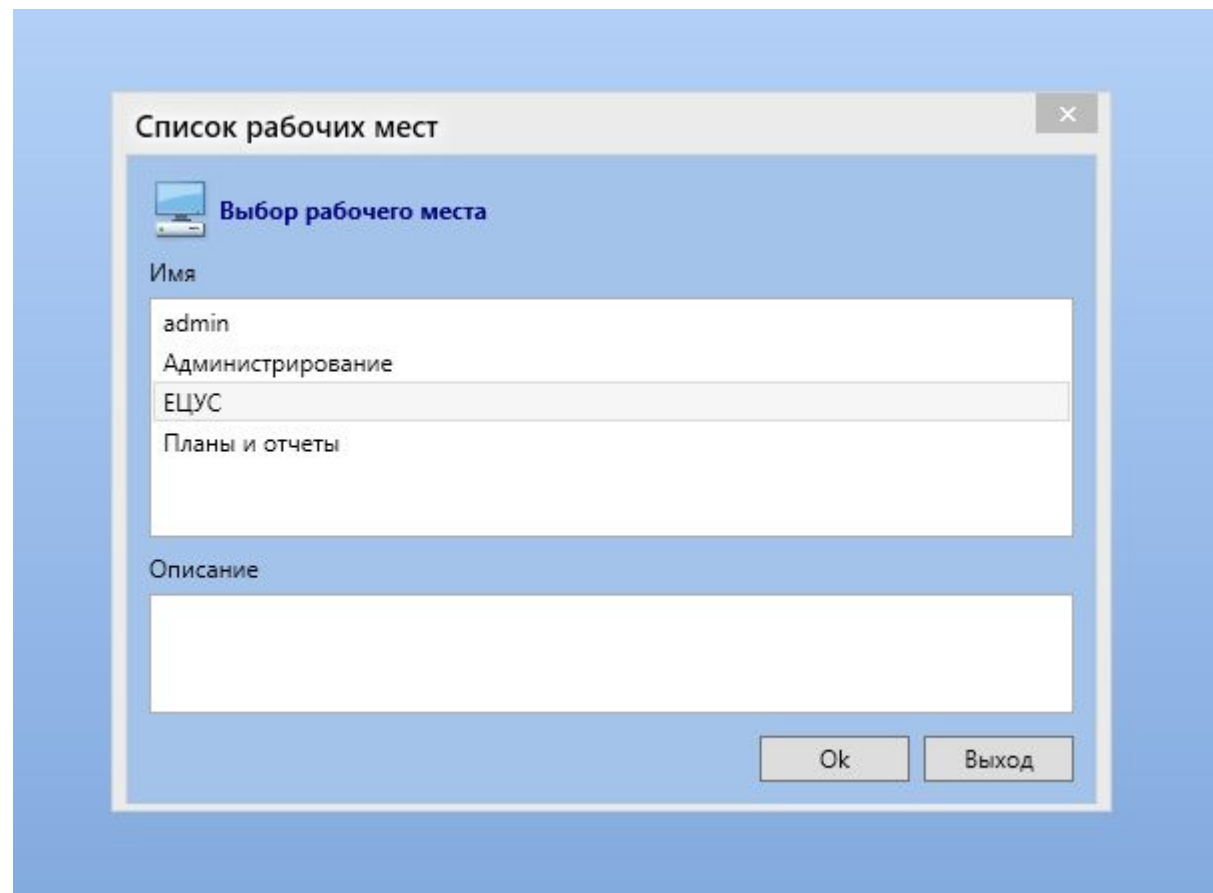
***Для запуска программы найдите ярлык «автоматизированное рабочее место» и запустите программу.***

# Авторизация пользователя



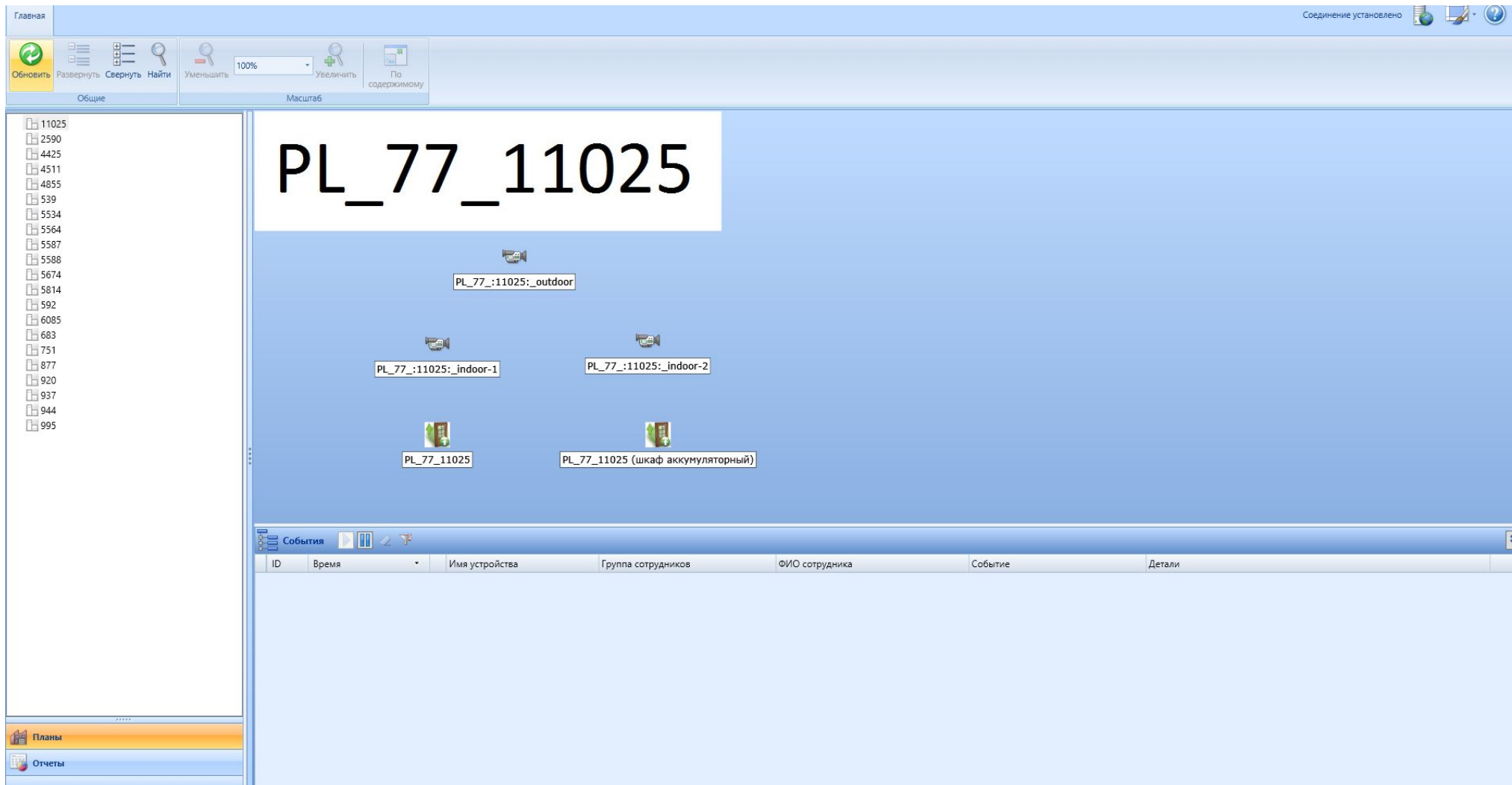
**Появляется окно авторизации пользователя, в котором необходимо ввести свой логин/пароль и нажать кнопку «Подключиться». Далее появляется окно выбора рабочего места.**

**Выбираем рабочее место с названием «ЕЦУС» и ждем его загрузки.**

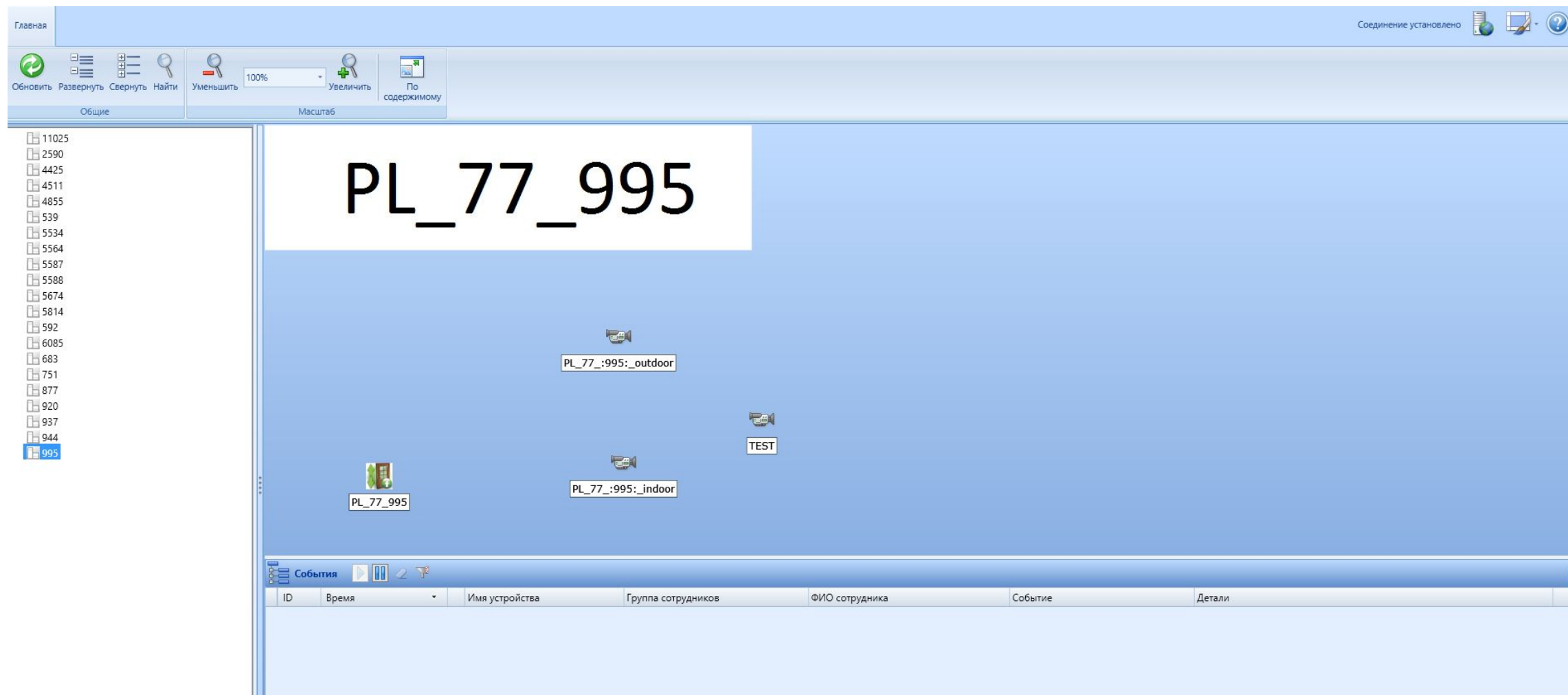


**После загрузки рабочего места слева можно увидеть панель «планы». Номер плана соответствует номеру базовой станции. Префикс 77\_ не указывается, чтобы не загружать интерфейс.**

**Кликаем 2 раза ЛКМ по названию плана для его открытия.**



**На плане видны пиктограммы двери контейнера, внутренней и внешней видеокамер. Пиктограммы кликабельны.**



**Двойной щелчок ЛКМ по двери вызывает окно с отображением текущего состояния двери и контроллера двери. Неисправности и тревожные события будут выделяться красным шрифтом в окне состояний.**

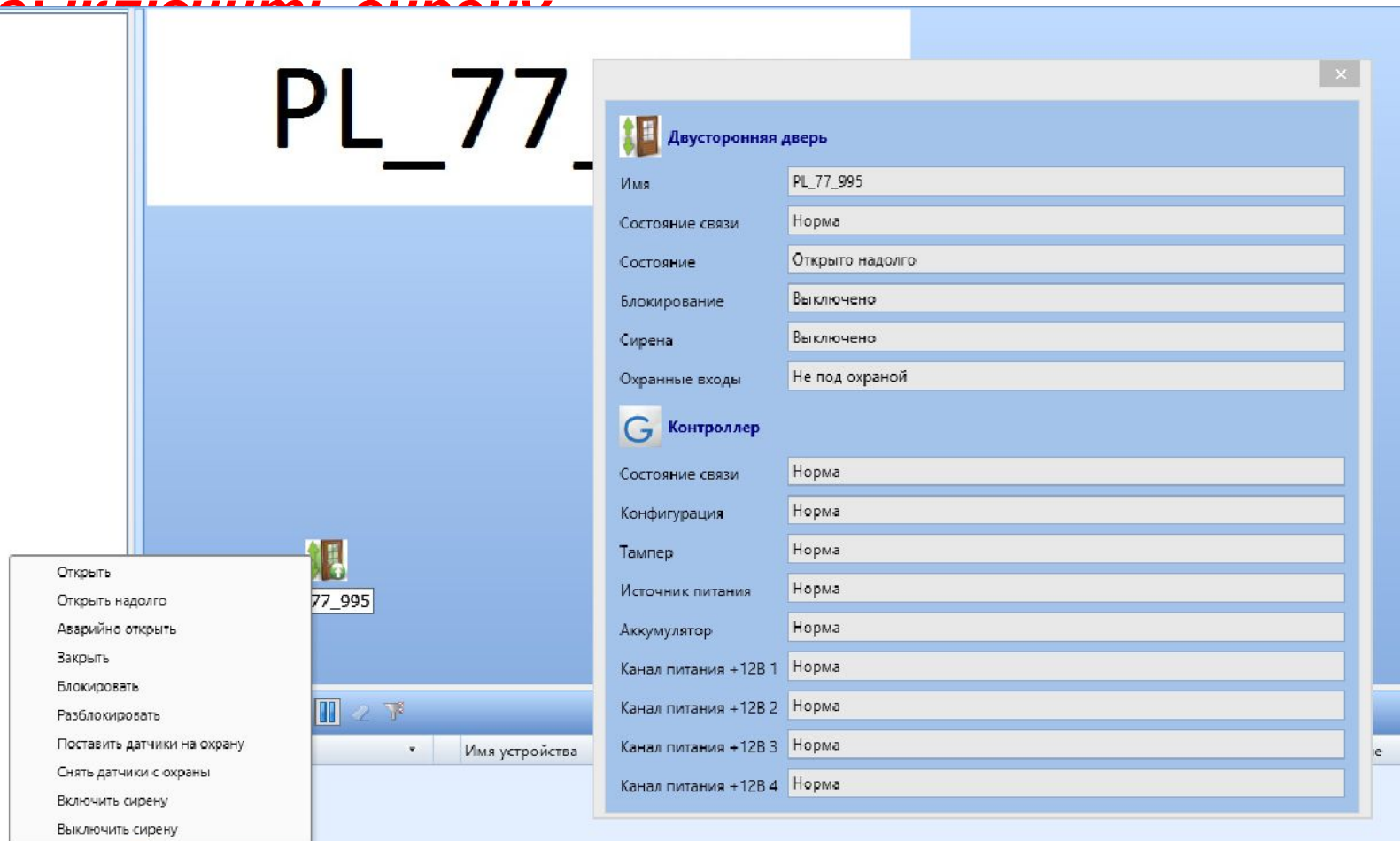
PL\_77

Двусторонняя дверь	
Имя	PL_77_995
Состояние связи	Норма
Состояние	Открыто надолго
Блокирование	Выключено
Сирена	Выключено
Охранные входы	Не под охраной
Контроллер	
Состояние связи	Норма
Конфигурация	Норма
Тампер	Норма
Источник питания	Норма
Аккумулятор	Норма
Канал питания +12В 1	Норма
Канал питания +12В 2	Норма
Канал питания +12В 3	Норма
Канал питания +12В 4	Норма

PL\_77\_995

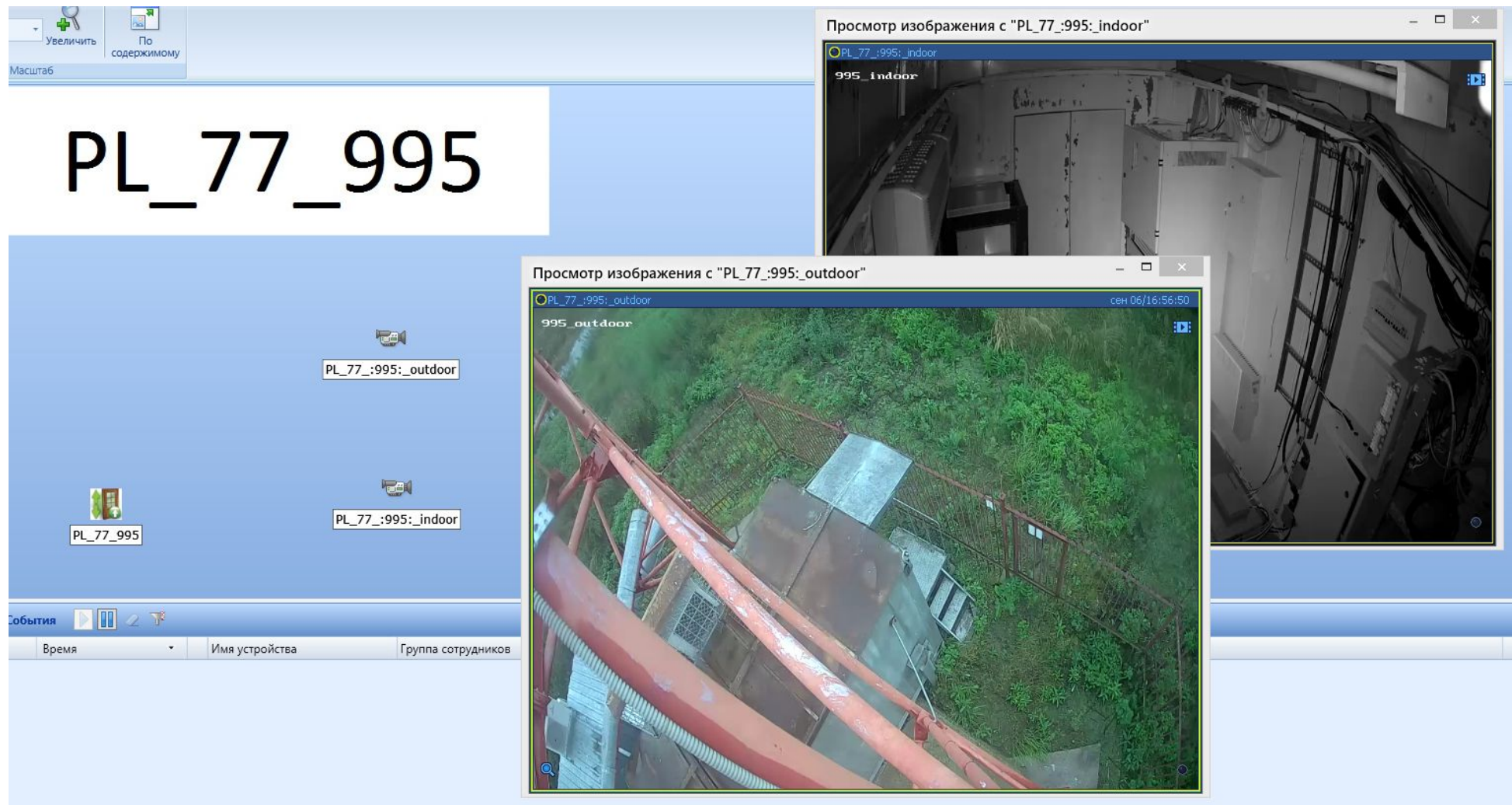
Время    Имя устройства

**Щелчок ПКМ вызывает меню управления дверью. Оператор может открыть дверь на несколько секунд (10 сек.), открыть надолго (до следующего закрытия), закрыть дверь, заблокировать/разблокировать, ставить/снимать датчики с охраны, включать/выключать сирену на АМС станции. Чаще всего оператору будет требоваться снять/поставить на охрану с помощью сирены.**

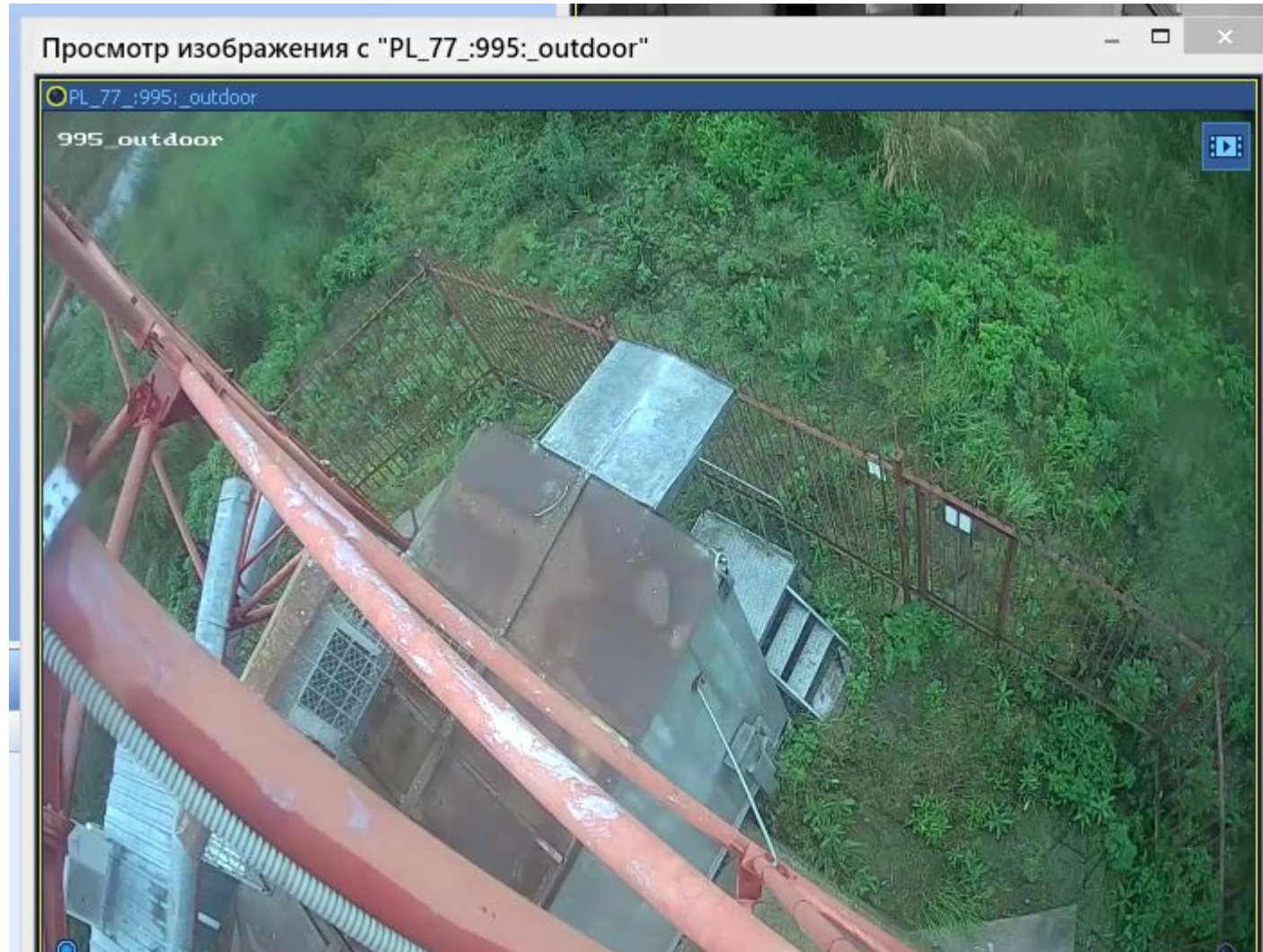




**Двойным кликом ЛКМ по пиктограмме камеры открывается окно онлайн-просмотра видео с площадки БС. При переходе на другой план нужно закрывать окна, которые больше не требуются для просмотра.**



**При просмотре видеопотока от камер, также можно просмотреть записанный архив от них.**

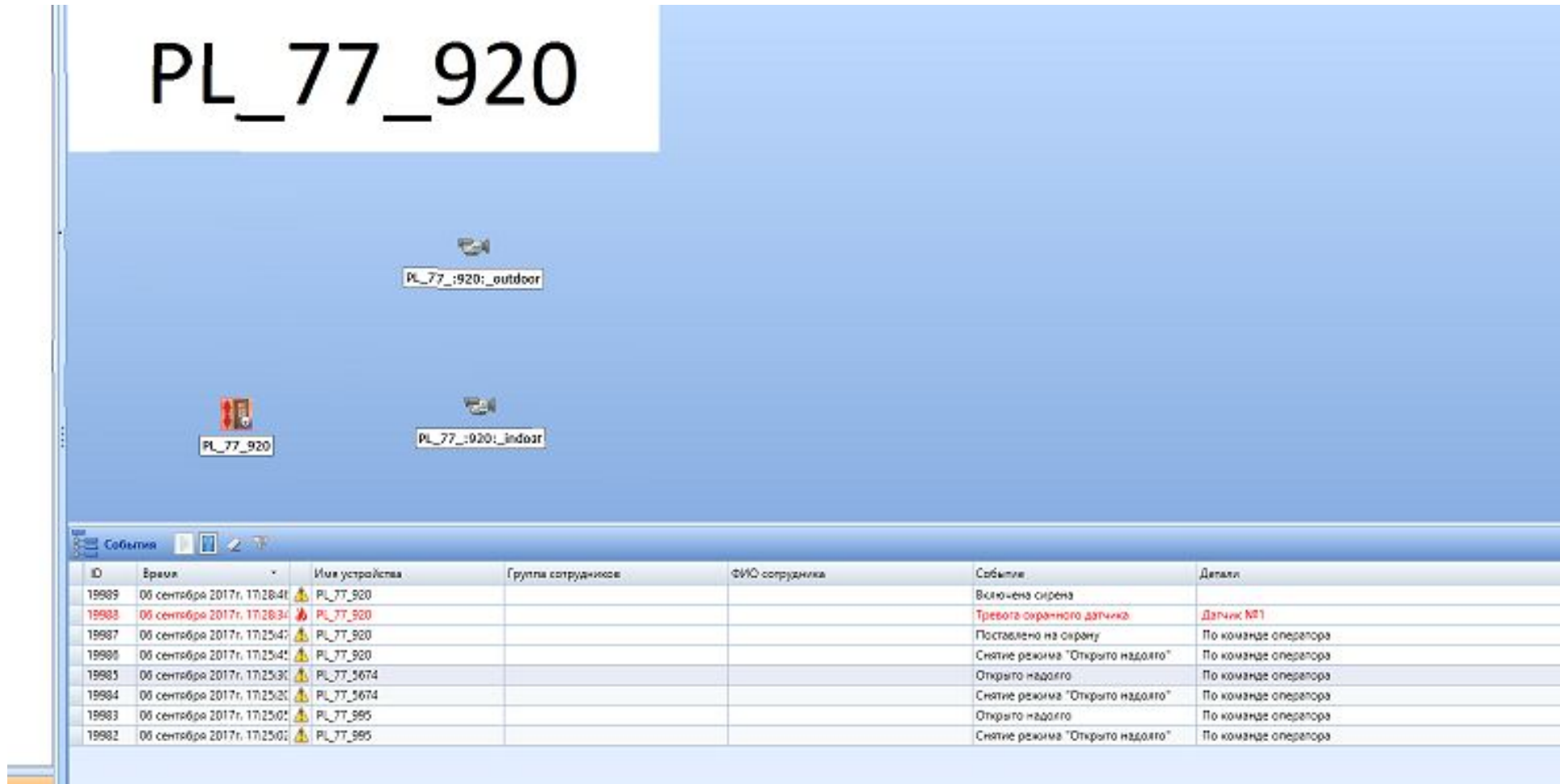




**Для просмотра архива нужно щелкнуть ЛКМ значок пленки в правом верхнем углу и появившийся значок гребенки ниже. Внизу картинке появится шкала времени с записями и элементами управления просмотром.**



**Внизу отображаются все события от всех базовых станций. Событиям присваиваются дата/время, тип события, имя устройства и т.д.**



The screenshot displays a security monitoring interface. At the top, the identifier "PL\_77\_920" is shown in a white box. Below it, a blue map area contains three device icons: "PL\_77\_920:\_outdoor" (top center), "PL\_77\_920" (bottom left), and "PL\_77\_920:\_indoor" (bottom center). At the bottom of the interface is a table of events.

ID	Время	Имя устройства	Группа сотрудников	ФИО сотрудника	Событие	Детали
19989	06 сентября 2017г. 17:26:41	PL_77_920			Включена сирена	
19988	06 сентября 2017г. 17:26:34	PL_77_920			Тревога охранного датчика	Датчик №1
19987	06 сентября 2017г. 17:25:47	PL_77_920			Поставлено на охрану	По команде оператора
19986	06 сентября 2017г. 17:25:42	PL_77_920			Снятие режима "Открыто надолго"	По команде оператора
19985	06 сентября 2017г. 17:25:31	PL_77_5674			Открыто надолго	По команде оператора
19984	06 сентября 2017г. 17:25:21	PL_77_5674			Снятие режима "Открыто надолго"	По команде оператора
19983	06 сентября 2017г. 17:25:01	PL_77_985			Открыто надолго	По команде оператора
19982	06 сентября 2017г. 17:25:01	PL_77_985			Снятие режима "Открыто надолго"	По команде оператора



**Если на площадке произошло тревожное событие, то соответствующий план окрасится красным цветом и сработает звуковое оповещение оператора. Переход на тревожный план происходит из протокола событий по двойному клику ЛКМ на значок пожара. Вы перейдете на тревожный план вне зависимости от того, на каком из соседних планов находитесь в данный момент. Можно снять датчики с охраны и тревога будет деактивирована, при этом на площадке выключится сирена.**

PL\_77\_920

PL\_77\_:920:\_outdoor

PL\_77\_:920:\_indoor

ЖМИ СЮДА

Имя устройства	Группа сотрудников	ФИО сотрудника	Событие	Детали
PL_77_920			Тревога охранного датчика	Датчик №1
PL_77_920			Поставлено на охрану	По команде оператора
PL_77_920			Выключена сирена	
PL_77_920			Снято с охраны	По команде оператора

**Подробно с инструкцией можно ознакомиться прямо из  
встроенной справки для программы, она вызывается нажатием  
на знак вопроса справа сверху.**

Главная

Соединение установлено

RusGuard Soft. Руководство пользователя

Скрыть Назад Вперед Домой Печать Параметры

Обновить

Содержание | Указатель | Поиск | Избранное

- Общие сведения
- Установка ПО RusGuard и необходимых компонентов
- Быстрый старт
- АРМ RusGuard
  - Модуль Конфигурация оборудования
    - Модуль Конфигурация СКУД
    - Модуль Конфигурация рабочих мест
    - Модуль Конфигурация системы
  - Отчеты
  - Модуль Планы**
    - Типы событий и их обозначение
    - Статусы точек доступа
    - Модуль Фотоидентификация
    - Модуль Статистика
  - Типовые операции
  - Типичные ошибки и их исправление
  - Служебные программы и утилиты
  - Обслуживание ПО RusGuard Soft
  - Использование Internet-сервиса RusGuard Cloud
  - Интеграции и установка стороннего ПО
  - Периферийные устройства

### Модуль Планы

В начало Назад Далее

О первоначальной настройке модуля см. [здесь](#).

#### Использование модуля Планы

Оператор АРМ использует модуль **Планы** для просмотра схем расположения оборудования СКУД на объекте, мониторинга состояния оборудования и управления устройствами.

Модуль позволяет выполнять следующие операции:

- Просматривать состояние точки доступа и устройства;
- Управлять точкой доступа (менять статус);
- Просматривать события в СКУД в реальном времени.

Для того чтобы просмотреть состояние точки доступа:

- Запустите АРМ RusGuard, выбрав рабочее место, содержащее модуль **Планы**.
- Зайдите в модуль **Планы**.
- Обновите модуль ( ).
- Раскройте нужный план в иерархическом списке в левой навигационной панели. В главном экране отобразится план-схема объекта с драйверами расположенных на нем устройств (см. рис. 135).

**Обратите внимание, что пиктограммы драйверов показывают статус устройства или статус точки доступа.**

Драйвер точки доступа и соответствующего устройства

Планы

Отчеты

Статистика

10.233.237.64

14:02 23.12.2016

**Спасибо за внимание!!!**