

Фильтрация: настройка объектов в СКАУТ-Студии

В этой вкладке настраивается то, как **СКАУТ-Студия** обрабатывает поступающую информацию.

Информация

Фильтрация

Логические датчики

Аналоговые датчики

Дискретные датчики

Параметры фильтра стоянок и движения

Минимальное число спутников

4

Минимальный пробег в движении, м

200

Пороговая скорость, км/ч

5

Максимальная скорость, км/ч

160

Минимальное время стоянки

00 ч : 10 м : 00 с

☒ Использовать датчик работы двигателя для фильтрации стоянок

Минимальный межточечный пробег, м

20

Параметры фильтра разрывов

Минимальное время разрыва

00 ч : 20 м : 00 с

Параметры сглаживания скорости

Минимальная скорость для применения сглаживания (км/ч)

60

Максимальное изменение скорости (км/ч за секунду)

3,5

Использование высоты

☐ Использовать высоту точек при расчете пробега

Применить для группы

По умолчанию

Настройка фильтрации

Настройке поддаются следующие параметры

- **Минимальное число спутников.** Если количество спутников оказывается меньше заданного, то точка отфильтровывается, признаваясь недостоверной.
- **Минимальный пробег в движении.** Если транспортное средство прошло

меньше, чем задано в этом параметре, то считается, что оно не двигалось, и пробег при этом не учитывается.

- **Пороговая скорость** – минимальная скорость с которой мы считаем, что транспортное средство движется. Если скорость меньше пороговой, то мы считаем, что ТС стоит.

Обратите внимание, важно! В отчете и в треке разбиение на движения происходит **или** при превышении минимального пробега, **или** при превышении пороговой скорости.

- **Максимальная скорость** – максимальная теоретическая скорость, которую способно развивать транспортное средство этого класса. Используется для того, чтобы отсеять некорректное определение местоположение навигационным блоком (отскоки).
- **Минимальное время стоянки** – если транспортное средство стоит меньше, чем заданно этим параметром, то остановка относится к движению. Позволяет отбросить остановки на светофорах.
- Если установить флажок **Использовать датчик работы двигателя для фильтрации стоянок**, то программа полагает, что при отключенном двигателе машина **стоит**, когда между проставляемыми приемником навигационными данными (точками) расстояние меньше, **минимального межточечного пробега**. В противном случае (расстояние между навигационными данными больше **минимального межточечного пробега**) будет считаться перемещение транспортного средства **на трале**.
- **Минимальное время разрыва** задает время, начиная с которого, при отсутствии новых навигационных данных, программа отображает разрыв.
- **Параметры сглаживания скорости** описаны в статье [Механизм фильтрации скорости](#).
- **Использование высоты** позволяет учитывать информацию о высоте транспортного средства при подсчете пробега. Для объектов, находящихся в регионах с гористой местностью или работающих в карьерах, использование учета высоты позволяет точнее определять пробег транспортного средства.

Обратите внимание, важно!

1. Для равнинной и холмистой местности эта настройка не актуальна.
2. При низком качестве приема спутникового сигнала использование информации о высоте может приводить к увеличению погрешности определения пробега.

Для применения указанных настроек к нескольким объектам необходимо:

1. Активировать управляющий элемент **"Применить для группы"**.
2. Выбрать требуемые объекты:

Объекты, выбрано: 16

Поиск объекта...

- ☒ Все
 - ☒ 01
 - ☒ 02
 - ☒ 03
 - ☒ 04
 - ☒ 05
 - ☒ 231687
 - ☒ 247521
 - ☒ 248795
 - ☒ 442175
 - ☒ 457 B747MH178
 - ☒ g c922нт777
 - ☒ z c961нт777

OK Отмена

3. Подтвердить необходимость применения параметров фильтрации для выбранных объектов:

Вы точно хотите применить данные настройки фильтрации для выбранных 16 объектов?

Да

Нет

4. Завершить процесс, активацией управляющего элемента "OK".

Обновлено профилей: 16

OK

