

**Инструкция по установке и началу работы ПО “ПО управления  
транспортировкой и хранением ж/д колёс Wheeltracker”**

## **Содержание**

Аннотация	3
Системные требования	3
Процесс установки ПО:	3
Процесс завершения работы ПО	4
Контакты	4

## Аннотация

Настоящий документ содержит информацию, необходимую для установки ПО «ПО управления транспортировкой и хранением ж/д колёс Wheeltracker».

## Системные требования

ПО «ПО управления транспортировкой и хранением ж/д колёс Wheeltracker» – сервис, предназначенный для управления транспортировкой и хранением заготовок железнодорожных колёс и железнодорожных колёс по одному и в стопах в составе автоматизированных складов и технологических линий колёсопрокатного производства.

Минимальные системные требования для установки и эксплуатации ПО следующие:

- Оперативная память: от 1 Гбайт, рекомендуется 8+ Гбайт.
- Операционная система: Linux x86-64.
- Жёсткий диск: от 32 Гбайт, рекомендуется 200+ Гбайт.
- Сеть: порт Ethernet.
- Периферийное оборудование: возможно использование без монитора.

## Процесс установки ПО:

Установка происходит путем копирования исполняемых файлов ПО «ПО управления транспортировкой и хранением ж/д колёс Wheeltracker» в нужную директорию на вашем компьютере.

- Создайте файл сервиса для systemd:

```
sudo nano /etc/systemd/system/wheeltracker.service
```

- Файл может иметь имя wheeltracker.service и должен содержать следующие строки:

```
[Unit]
Description=Wheeltracker Service
After=network.target

[Service]
WorkingDirectory=/var/www/Wheeltracker
ExecStart=/var/www/Wheeltracker/Wheeltracker
User=www-data

[Install]
WantedBy=multi-user.target
```

- Сохраните и закройте файл, затем перезагрузите систему управления сервисами: `sudo systemctl daemon-reload`
- Включите и запустите сервис:  
`sudo systemctl enable wheeltracker.service`  
`sudo systemctl start wheeltracker.service`
- Если используется нерезервированная конфигурация ПО или проводится отладка ПО, то оно запускается с использованием утилиты `systemctl`: `sudo systemctl status wheeltracker.service`
- Если ПО используется в реальном проекте, то запускается с помощью менеджера ресурсов кластера `Pacemaker`: `sudo pcs resource start Wheeltracker`

### **Процесс завершения работы ПО**

- Чтобы остановить программу через `systemd`, нужно выполнить: `sudo systemctl stop Wheeltracker.service`
- Остановить программу через `Pacemaker` (если используется кластер):  
`sudo pcs resource stop Wheeltracker`

### **Контакты**

Для контактов с командой разработчиков просьба обращаться по следующим контактам:

**Тел.:** 8-800-550-41-76

**e-mail:** [hotline@mail.npptec.ru](mailto:hotline@mail.npptec.ru)