

Драйвер весов CAS без печати для 1С. Руководство по эксплуатации.

ООО «КСТ», 2022 год

Оглавление

1. Общая информация.....	3
2. Установка драйвера в 1С.....	4
2.1 Параметры настроек драйвера.....	9
3. Методы драйвера.....	10
3.1 Стандартные.....	10
3.2 Для весов без печати.....	14
4. Работа драйвера.....	15
5. Приложение.....	18
5.1 Ошибки.....	18
5.2 Пример программы.....	19

1. Общая информация.

Драйвер весов CAS без печати для 1С выполнен по однокомпонентной схеме с учетом требований к подключаемому оборудованию версии 3.7. Текущая версия драйвера — 2.14. Изготовление и тестирование драйвера производилось в программе «1С:Предприятие 8.3». Драйвер поддерживает тип платформы 1С: «Windows x86» и «Windows x86-64». В терминологии 1С реализует: тонкий клиент, web-клиент, мобильный клиент, толстый клиент.

Драйвер состоит из основной и дополнительной библиотек. Основная сделана по технологии NativeAPI с учетом требований к разработке драйверов подключаемого оборудования версии 3.7. Основная библиотека работает со всеми весами CAS по протоколам: «CAS 22» и «CAS AD». Дополнительная библиотека отвечает за защиту драйвера и тоже должна быть установлена на ПК. Драйвер весов CAS без печати закрыт ключом HASP HL "EMXEG".

Драйвер автоматически определяет протокол весов и передает в 1С данные о текущем весе, стабильности и единице измерения.

2. Установка драйвера в 1С.

Для получения установочного комплекта зайдите на официальный сайт ООО «КСТ» по ссылке <https://cascis.ru/> В разделе программного обеспечения загрузите драйвер №2 для всех весов CAS без печати под 1С. Архив Scale_nLP_Tool.zip содержит следующие файлы: Scale_nLP_Tool.msi, setup.exe — установщик дополнительной компоненты драйвера; CAS_Scale_nLP.zip — архив самого драйвера для установки в среде 1С.

Выполните установку дополнительной компоненты драйвера, то есть запустите программу setup.exe и следуйте её инструкциям (рисунок 1).

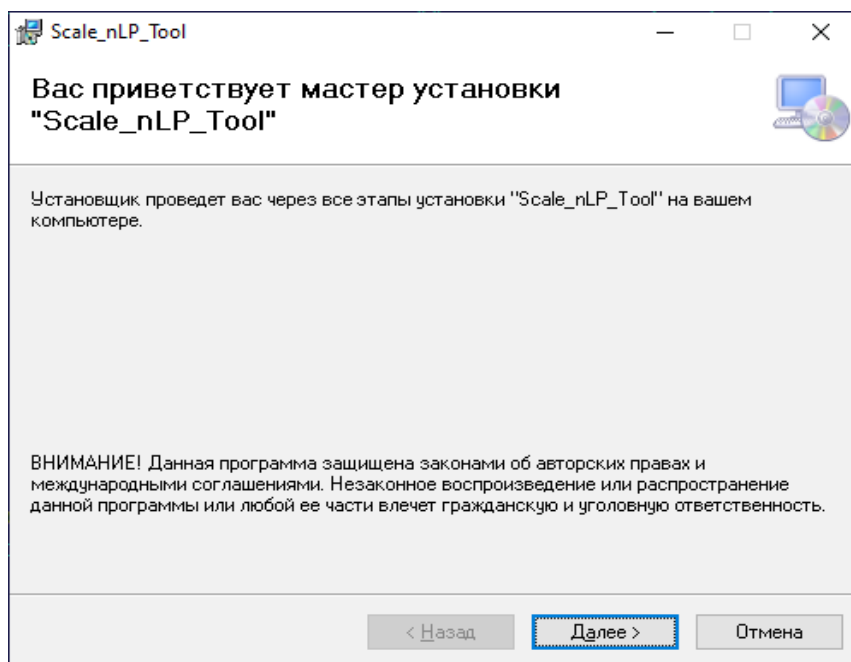


Рисунок 1. Установка дополнительной компоненты драйвера.

После выполнения этого шага приступайте к установке самого драйвера в среде 1С. Следует сказать, что изготовление и тестирование драйвера выполнялось в «1С:Предприятие 8.3». Это касается всех снимков экранов и пояснений.

Существует два пути установки: из состава конфигурации, либо по стандарту «1С совместимо». Используем второй способ, то есть установим драйвер по стандарту «1С Совместимо». Запустите 1С и откройте диалог подключения драйверов оборудования на рисунке 2.

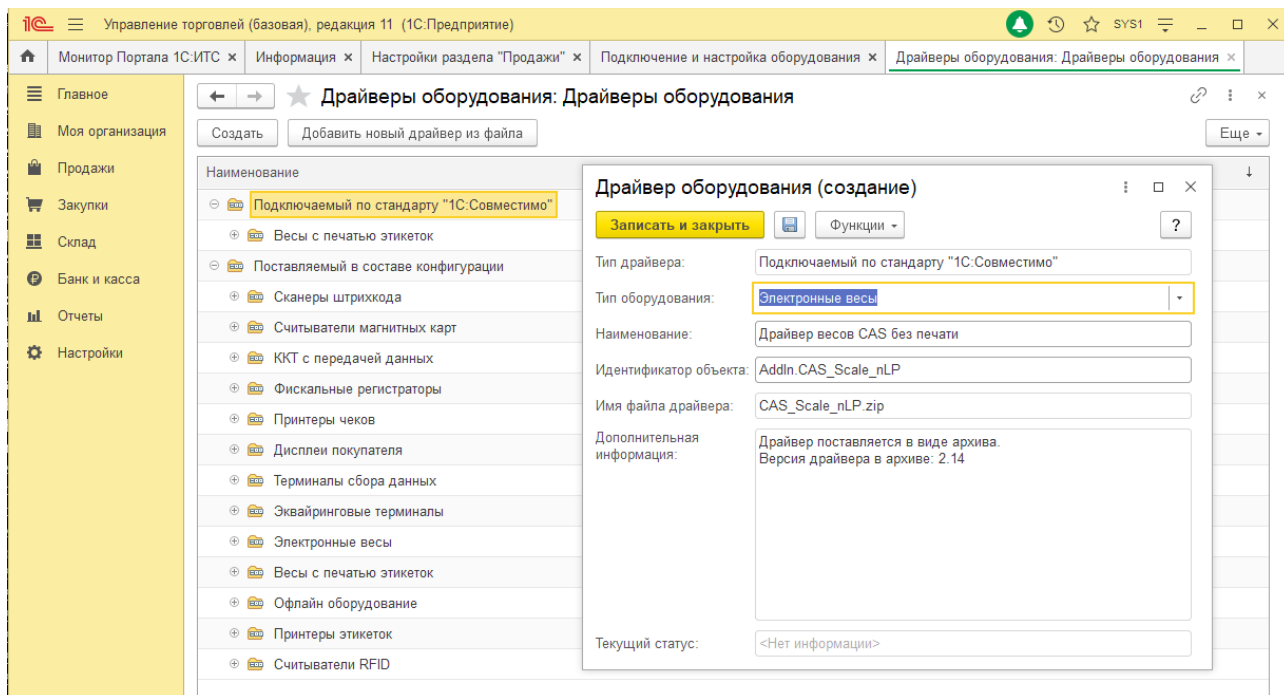


Рисунок 2. Установка драйверов оборудования.

Нажмите кнопку «Добавить новый драйвер из файла». Появится штатный диалог выбора файла. Укажите архив CAS_Scale_nLP.zip и нажмите ввод (Enter). На экране появится диалог самого драйвера весов с основной информацией о нем (рисунок 2). Нажмите кнопку «Записать и закрыть». В группе «[+] Электронные весы» появится новая запись (рисунок 3).

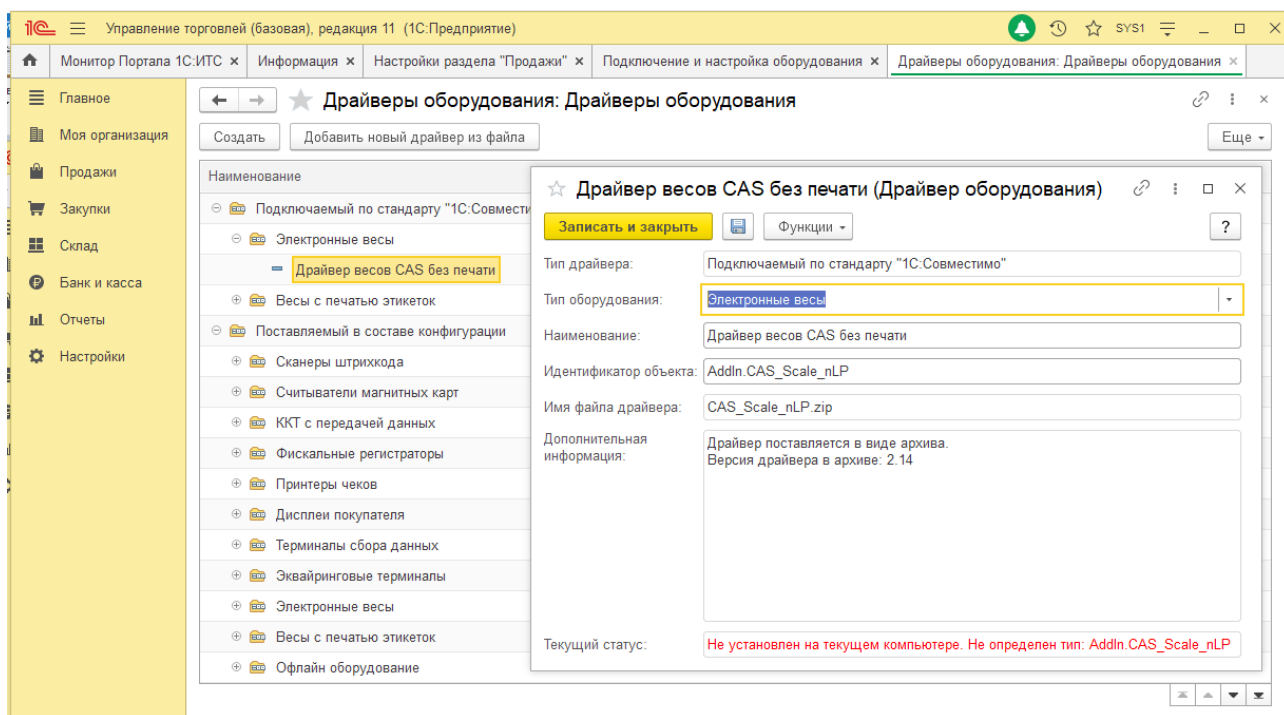


Рисунок 3. Установка драйвера весов CAS без печати.

Выберите запись драйвера весов CAS без печати, нажав ввод, либо используя двойной клик левой кнопкой мыши. Появится форма с сообщением внизу красным цветом: «Не установлен на текущем компьютере.». Нажмите кнопку Функции и выберите пункт меню Установить драйвер. 1С завершит установку драйвера и в текущем диалоге появится сообщения о завершении установки (рисунок 4).

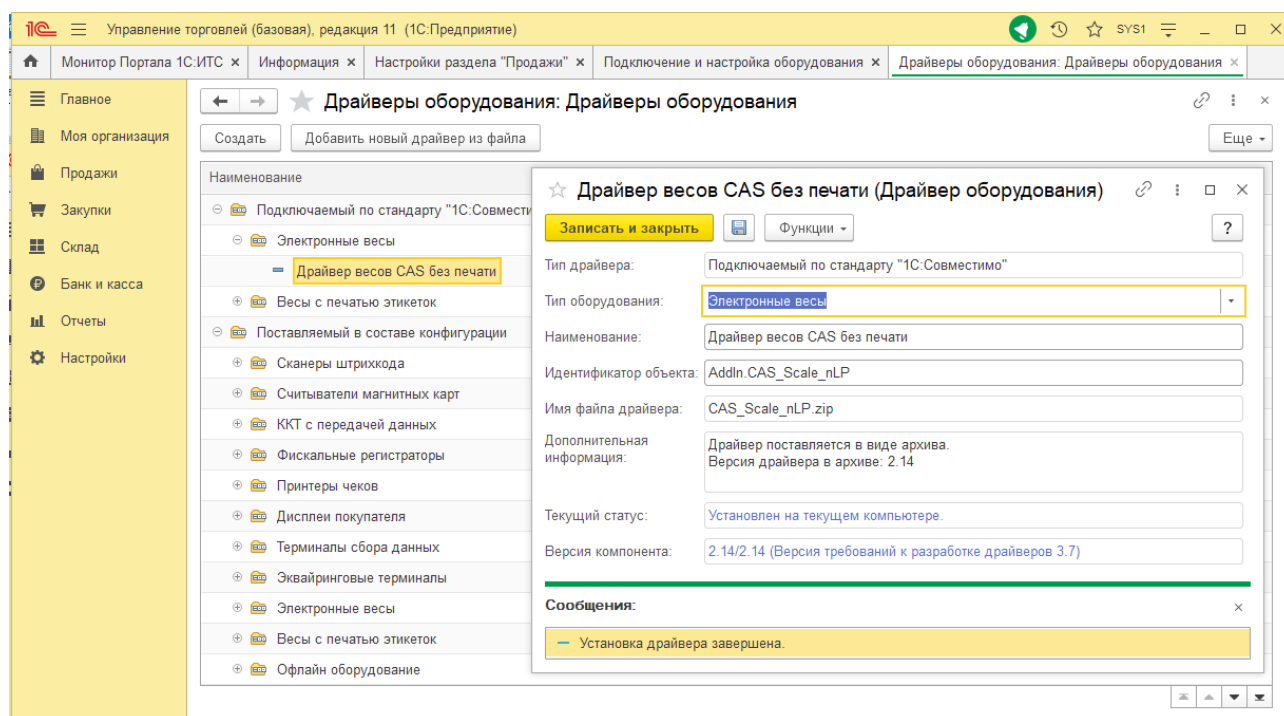


Рисунок 4. Завершение установки драйвера.

Если Вы увидели сообщение в поле текущего статуса «Установлен на текущем компьютере» (рисунок 4), то основной драйвер успешно установлен. Можно переходить к следующему шагу — подключению диалога настроек драйвера (рисунок 5).

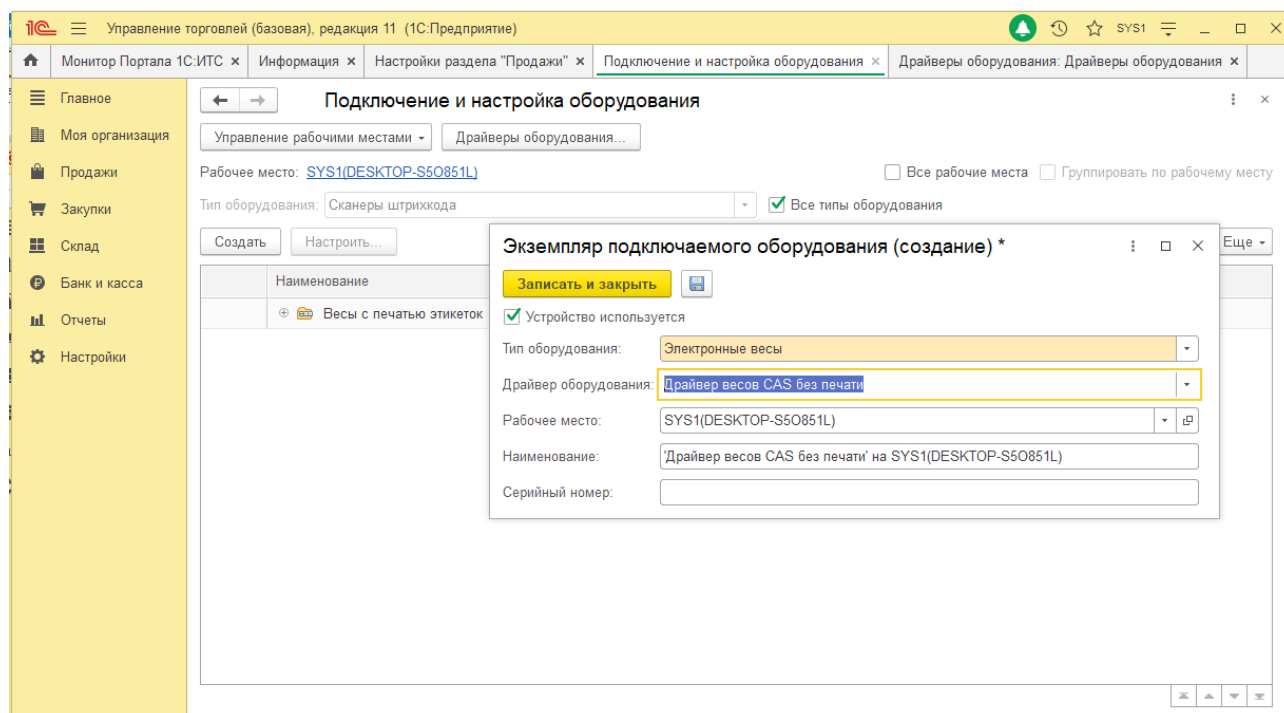


Рисунок 5. Подключение настроек драйвера весов с печатью.

Перейдите в закладку «Подключение и настройка оборудования». Нажмите кнопку Создать. На экране появится форма экземпляра оборудования. Выберите тип оборудования «Электронные весы». Укажите драйвер как «Драйвер весов CAS без печати». Нажмите кнопку «Записать и закрыть». В группе «(-) Электронные весы» появится новая запись «Драйвер весов CAS без печати...». Выберите эту запись для редактирования, нажав ввод (рисунок 6).

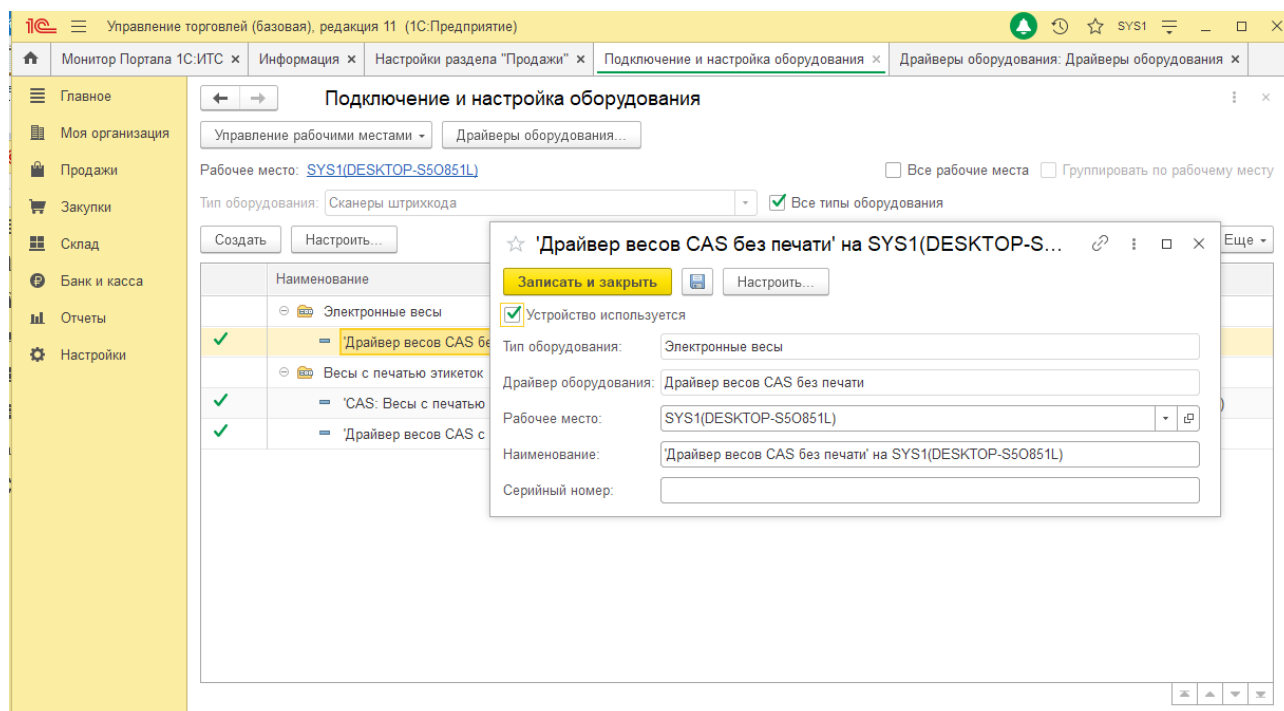


Рисунок 6. Форма перехода к диалогу настроек драйвера.

Нажмите кнопку Настроить на рисунке 6 для активации диалога редактирования параметров управления драйвером (рисунок 7).

Оборудование: 'Драйвер весов CAS без печати' на SYS1(DESKTOP-S5O851L) ⋮ □ ×

Записать и закрыть **Тест подключения** ?

Драйвер и версия

Драйвер: Версия:

Наименование:

Описание:

Параметры

Тип подключения: ▼

Номер порта COM: ▼

Параметры связи RS-232: ▼

IP-адрес:

Номер порта:

Время ожидания ответа:

Получать вес в ед. измерения: ▼

Чтение нестабильного веса: ▼

Рисунок 7. Диалог настроек драйвера.

2.1 Параметры настроек драйвера

В этом разделе подробно описаны все параметры настроек драйвера, которые возможно увидеть и отредактировать в его диалоге настроек (рисунок 7). Эти параметры используются в программах — обработках на языке 1С для управления драйвером.

Тип подключения ["Prm_Connect"]:

- 0 - RS-232
- 1 - TCP

Устанавливает тип канала связи с весами. По умолчанию равен нулю.

Номер порта COM ["Prm_RsPort"]:

- COM1
- ...
- COMn

Устанавливает порт по которому драйвер работает с весами. Порт выбирается из списка реально присутствующих на ПК портов интерфейса RS-232, который формируется при запуске диалога параметров драйвера. По умолчанию выбирает первый порт в списке.

Внимание! Если у компьютера нет ни одного порта RS-232, то в списке для выбора появится специальный порт — COM0. Порт с индексом «0» нельзя использовать для обмена данными.

Параметры связи RS-232 ["Prm_ConnAttrs"]:

- 0 - 9600,n,8,1
- 1 - 9600,Even,7,1

Устанавливает коммуникационные настройки для работы интерфейса RS-232. Набор параметров с индексом ноль содержит: 9600 — скорость обмена (бит/с); n — без контроля четности; 8 — число бит данных; 1 — число стоп-бит. Подобная настройка сделана для упрощения использования интерфейса RS-232.

IP – адрес ["Prm_IP"]

- «x1.x2.x3.x4»

Устанавливает IP адрес весов. Например, весы CAS подключены в сеть Ethernet с помощью преобразователя Tibbo (RS-232 – Ethernet). В этом случае для обмена с весами укажите тип подключения — TCP, в поле адрес — адрес весов и номер порта в одноименном поле. По умолчанию использует адрес «192.168.103.149».

Номер порта ["Prm_TcpPort"]

- 20304

Устанавливает номер порта для использования TCP канала связи. По умолчанию использует порт 20304.

Время ожидания ответа ["Prm_Timeout"]

- 200

Этот параметр не используется в данной версии драйвера.

Получать вес в ед измерения ["Prm_Unit"]:

- 0 - Как на весах
- 1 — Миллиграмм
- 2 — Грамм
- 3 — Килограмм
- 4 — Тонна

Устанавливает единицу измерения для получения веса. По умолчанию использует ноль, то есть вес передается без пересчета (как на весах).

Чтение нестабильного веса [""]:

- 0 — Запретить
- 1 — Разрешить

Устанавливает параметр доступа к величине нестабильного веса, который изменяется в момент получения данных.

3. Методы драйвера

Применяются в программах-обработках (*.epf) на внутреннем языке 1С и делятся на стандартные и дополнительные. Стандартные методы регламентированы требованиями 1С к драйверу для весов с печатью. Дополнительные — сделаны с учётом особенностей весов CAS и позволяют наиболее полно использовать весь их инструментарий.

3.1 Стандартные

Имена методов, их параметры и возвращаемое значение указаны по-отдельности в таблице. Сверху английская нотация, а ниже русская.

GetInterfaceRevision(), long

ПолучитьРевизиюИнтерфейса(), long

Возвращает поддерживаемую версию требований для данного типа оборудования.

GetDescription(out string stDescription), bool

ПолучитьОписание(out string stDescription), bool

Передаёт в 1С информацию о драйвере в виде xml структуры, содержащей следующие атрибуты:

Имя	Обязателен	Тип данных	Описание
Name	Да	string	Наименование драйвера
Description	Да	string	Назначение драйвера (Произвольный текст, описывающий назначение драйвера)
EquipmentType	Да	string	Строка, определяющая тип оборудования. Имеет одно из значений: "СканерШтрихкода", "СчитывательМагнитныхКарт", "ПринтерЧеков", "ПринтерЭтикеток", "ДисплейПокупателя", "ТерминалСбораДанных", "ЭквайринговыйТерминал", "ЭлектронныеВесы", "ВесыСПечатьюЭтикеток", "СчитывательRFID", "ККТ". Может иметь несколько значений разделенных ","
IntegrationComponent	Да	bool	Признак интеграционного компонента: False - однокомпонентный драйвер True - интеграционный компонент для основной поставки драйвера
MainDriverInstalled	Да	bool	Для интеграционного компонента возвращает флаг установки основной поставки драйвера
DriverVersion	Да	string	Возвращает, номер версии установленной основной поставки драйвера

IntegrationComponentVersion	Да	string	Возвращает номер версии интеграционного компонента. В случае однокомпонентной архитектуры значение должно совпадать с значением "DriverVersion".
IsEmulator	Нет	bool	Возвращает является ли драйвер эмулятором устройства
DownloadURL	Да*	string	Возвращает пустую строку или адрес страницы сайта производителя, по которому доступна ссылка для скачивания основной поставки драйвера или иная информация о драйвере. При возвращении пустой строки функционал установки основной поставки драйвера не активируется.
LogIsEnabled	Да**	bool	Возвращает флаг включения лога драйвера
LogPath	Да**	string	Возвращает полный путь к файлу лога драйвера

• - Обязательно только для многокомпонентных драйверов.

** - Обязательно только для типов оборудования: "ККТ", "ЭквайринговыйТерминал", "ВесыСПечатьюЭтикеток". Для типа оборудования "ККТ" рекомендуется включать ведение лога драйвера по умолчанию. Настройку уровня детализации логирования можно вывести в параметры драйвера. В лог файл рекомендуется включать информацию, полученную от 1С, - в частности, XML пакеты данных.

Параметр stDescription метода содержит xml данные:

```

Описание: <?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<DriverDescription
  Name="Драйвер весов CAS без печати."
  Description="Драйвер весов CAS без печати. Работает со всеми моделями весов CAS, поддерживающими
потоковую передачу и режим запроса."
  EquipmentType="ЭлектронныеВесы"
  IntegrationComponent="Нет"
  MainDriverInstalled="Нет"
  DriverVersion="2.14"
  IntegrationComponentVersion="2.14" />

```

GetLastError(out string stText), long

ПолучитьОшибку(out string stText), long

Возвращает код и описание последней ошибки.

GetParameters(out string stTableParams), bool

ПолучитьПараметры(out string stTableParams), bool

Передаёт в 1С список всех параметров настроек драйвера в виде XML таблицы с атрибутами:

Имя	Обязателен	Тип	Описание
Name	Да	string	Имя параметра, для которого создается поле ввода, не должно содержать пробелов и недопустимых символов (в соответствии с правилами формирования имен объектов "1С:Предприятия") и быть уникальным в рамках таблицы параметров
Caption	Да	string	Произвольная надпись перед полем ввода

Description	Нет	string	Описание параметра. Справочная информация, выводимая в выпадающей подсказке.
TypeValue	Да	string	Одно из нижеуказанных типов данных: "String", "Number", "Boolean"
FieldFormat	Нет	string	Строка форматирования значения параметра
DefaultValue	Нет	string	Значение параметра по умолчанию
ReadOnly	Нет	boolean	Параметр только для просмотра
ChoiceList	Нет	list	Содержит список доступных для выбора значений параметра
PageCaption	Нет	string	Наименование закладки, по которому будут группироваться поля ввода
GroupCaption	Нет	string	Наименование группы, по которому будут группироваться поля ввода

XML таблица со всеми параметрами управления драйвером:

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<Settings>
  <Page Caption="Параметры">
    <Parameter Name="Prm_Connect" Caption="Тип подключения" TypeValue="Number" DefaultValue="0">
<ChoiceList>
  <Item Value="0">RS-232</Item>
  <Item Value="1">TCP</Item>
</ChoiceList>
</Parameter>
    <Parameter Name="Prm_RsPort" Caption="Номер порта COM" TypeValue="Number" DefaultValue="0">
<ChoiceList><Item Value="1">COM1</Item>
  <Item Value="2">COM2</Item>
  <Item Value="3">COM3</Item>
  <Item Value="4">COM4</Item>
  <Item Value="5">COM5</Item>
  <Item Value="6">COM6</Item>
  <Item Value="7">COM7</Item>
  <Item Value="8">COM8</Item>
</ChoiceList>
</Parameter>
    <Parameter Name="Prm_ConnAttrs" Caption="Параметры связи RS-232:" TypeValue="Number"
DefaultValue="0">
  <ChoiceList>
    <Item Value="0"> 9600,n,8,1</Item>
    <Item Value="1"> 9600,Even,7,1</Item>
  </ChoiceList>
</Parameter>
    <Parameter Name="Prm_IP" Caption="IP-адрес" TypeValue="String" DefaultValue="192.168.103.149" />
<Parameter Name="Prm_TcpPort" Caption="Номер порта" TypeValue="Number" DefaultValue="20304" />
<Parameter Name="Prm_Timeout" Caption="Время ожидания ответа" TypeValue="Number" DefaultValue="200" />
<Parameter Name="Prm_Unit" Caption="Получать вес в ед. измерения" TypeValue="Number" DefaultValue="0">
<ChoiceList>
  <Item Value="0">Как на весах</Item>
  <Item Value="1">Миллиграмм</Item>
  <Item Value="2">Грамм</Item>
  <Item Value="3">Килограмм</Item>
  <Item Value="4">Тонна</Item>
</ChoiceList>
</Parameter>
    <Parameter Name="Prm_NoStable" Caption="Чтение нестабильного веса" TypeValue="Number"
DefaultValue="0">
  <ChoiceList>
    <Item Value="0">Запретить</Item>
    <Item Value="1">Разрешить</Item>
  </ChoiceList>
</Parameter>
  </Page>
</Settings>
```

SetParameter(string stParamID, variant vrValue), bool

УстановитьПараметр(string stParamID, variant vrValue), bool

Устанавливает значение параметру настроек по его имени:

Имя параметра	Описание
Prm_Connect	Устанавливает тип канала связи: 0 — RS232; 1 – TCP. По умолчанию - ноль.
Prm_RsPort	Устанавливает номер порта интерфейса RS-232 для работы с весами
Prm_ConnAttrs	Устанавливает коммуникационные параметры связи: 0 – 9600,n,8,1; 1 – 9600,Even,7,1. По умолчанию - ноль
Prm_IP	Устанавливает IP адрес весов
Prm_TcpPort	Устанавливает порт для TCP клиента
Prm_Timeout	Не используется
Prm_Unit	Устанавливает единицу измерения для получения веса: 0 — как на весах; 1 — миллиграмм; 2 — грамм; 3 — килограмм; 4 — тонна. По умолчанию использует ноль, то есть вес передается без пересчета (как на весах).
Prm_NoStable	Устанавливает флаг доступности нестабильного веса: 0 — запрет; 1 — разрешить. По умолчанию — ноль.

Open(out string stDeviceID), bool

Подключить(out string stDeviceID), bool

Пытается подключить устройство согласно установленным настройкам, которые заданы методом SetParameter. В случае успеха, передает идентификатор устройства и возвращает «истину».

Close(string stDeviceID), bool

Отключить(string stDeviceID), bool

Отключает оборудование по идентификатору stDeviceID. Закрывает соединение и освобождает все занятые ресурсы. Возвращает «истину», если успешно и «ложь» при ошибке.

DeviceTest(out string stDescription, out string stDemoMode), bool

ТестУстройства(out string stDescription, out string stDemoMode), bool

Подключается к весам согласно установленным настройкам, заданным методом SetParameter. Пытается получить данные о весе, его стабильности и единице измерения. При успешном завершении передает информацию об устройстве через параметры stDescription, stDemoMode и возвращает «истину». В противном случае возвращает «false».

GetAdditionalAction(out string stTableActions), bool

ПолучитьДополнительныеДействия(out string stTableActions), bool

Получает список действий, которые отображаются дополнительными пунктами меню в форме настроек драйвера.

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8" ?>
<Actions>
```

```
<Action Name="SettingLog" Caption="Параметры журналирования"/>
</Actions>
```

```
DoAdditionalAction(string stAction), bool
```

```
ВыполнитьДополнительноеДействие(string stAction), bool
```

Выполняет дополнительное действие с указанным именем. Возвращает «истину» в случае успеха и «ложь» при ошибке.

3.2 Для весов без печати

Метод установки тары не поддерживается.

```
Calibrate(string stDeviceID, double dblValue), bool
```

```
УстановитьВесТары(string stDeviceID, double dblValue), bool
```

```
GetWeight(string stDeviceID, out double dblValue), bool
```

```
ПолучитьВес(string stDeviceID, out double dblValue), bool
```

Передаёт текущие показания весов stDeviceID с помощью параметра dblValue. Возвращает «истину» в случае успеха и «ложь» при ошибке.

4. Работа драйвера

Драйвер весов CAS без печати предназначен для получения информации от весов непосредственно в 1С: признака стабильности, величины веса, единицы измерения.

Внимание! Драйвер работает с весами CAS только по протоколам: CAS 22 (потокковая передача); CAS AD (обмен по запросу). Никакие другие варианты обмена не поддерживаются.

Итак, для использования драйвера весы CAS должны быть правильно настроены и подключены к компьютеру коммуникационным кабелем RS-232. Для настройки весов используйте руководство по эксплуатации к ним.

Внимание! Драйвер защищен ключом HASP HL "EMXEG". Если последний не подключен к ПК и/или не установлен его драйвер, то программа позволит получать вес в диапазоне: 40 — 50 г; 2 — 2,2 кг; 80 — 85 кг.

Запустите 1С и зайдите в диалог настроек драйвера (рисунок 7). Установите тип подключения «RS-232». Номер порта - «COM1». Полагаем, что весы подключены к первому порту, COM1. Если же весы используют другой порт, то нужно указать его. Установите параметры связи «9600,н,8,1». Для проверки связи нажмите кнопку «Тест подключения» (рисунок 8). Сообщение красным цветом сигнализирует об отсутствии ключа защиты. В этом случае, драйвер работает только в указанных диапазонах. Если вес вне диапазонов, то возвращает его величину равную единице.

Оборудование: 'Драйвер весов CAS без печати' на SYS1(DESKTOP-S5O851L) *

Записать и закрыть Тест подключения ?

Не найден ключ HASP! Доступны диапазоны: 40 - 50 г; 2 - 2.2 кг; 80 - 85 кг.

Драйвер и версия

Драйвер: Установлен Версия: 2.14

Наименование: Драйвер весов CAS без печати.

Описание: Драйвер весов CAS без печати. Работает со всеми моделями весов CAS, поддерживающими потокковую передачу и

Параметры

Тип подключения: RS-232

Номер порта COM: COM2

Параметры связи RS-232:: 9600,н,8,1

IP-адрес: 192.168.103.149

Номер порта: 20 304

Время ожидания ответа: 200

Получать вес в ед. измерения: Как на весах

Чтение нестабильного веса: Разрешить

Сообщения:

— Тест успешно выполнен. Вес равен 2 кг.

Рисунок 8. Проверка связи с весами.

На рисунке 9 ключ успешно найден, связь с весам установлена и вес получен.

Оборудование: 'Драйвер весов CAS без печати' на SYS1(DESKTOP-S5O851L) *

Записать и закрыть Тест подключения ?

Драйвер и версия

Драйвер: Установлен Версия: 2.14

Наименование: Драйвер весов CAS без печати.

Описание: Драйвер весов CAS без печати. Работает со всеми моделями весов CAS, поддерживающими потоковую

Параметры

Тип подключения: RS-232

Номер порта COM: COM2

Параметры связи RS-232: 9600,n,8,1

IP-адрес: 192.168.103.149

Номер порта: 20 304

Время ожидания ответа: 200

Получать вес в ед. измерения: Как на весах

Чтение нестабильного веса: Разрешить

Сообщения:

— Тест успешно выполнен. Вес равен -2,9 кг.

Рисунок 9. Ключ найден и вес получен.

Таким образом, правильно настроив драйвер, Вы сможете легко вставлять данные текущего веса в документ (рисунок 10).

← → ☆ Реализация товаров и услуг 0000-000001 от 27.04.2021 18:32:50 *

Основное [Файлы](#)

Провести и закрыть [Иконка] [Иконка] [Иконка] ЭДО [Иконка] Печать [Иконка] Отчеты

Основное **Товары (1)** Дополнительно

Добавить [Иконка] [Иконка] [Иконка] [Иконка] [Иконка] [Иконка] Заполнить Цены и скидки

N	Номенклатура	Характеристика	Количество	Ед. изм.	Вид цены
1	Товар 1	<характеристики...	0,844	кг	Прайс-лист

Рисунок 10. Вставка веса в товарную строку.

Обратите внимание, что для работы с весами использован интерфейс обмена RS-232. В некоторых случаях, весы подключают в сеть Ethernet с помощью преобразователя (Serial – Ethernet). Например, подобная ситуация возникает, когда компьютер значительно удален (более 10м) от весов, но, при этом, присутствует сеть Ethernet. В этой ситуации драйвер также можно настроить на работу с весами (рисунок 11).

Установите тип подключения TCP. В поле «IP-Адрес» укажите целевой адрес. В поле «Номер порта» - порт. Для проверки соединения нажмите кнопку «Тест подключения». Драйвер, как tcp – клиент, подключится по указанному адресу и порту для получения данных от весов. В данном случае, результат виден внизу диалога (210 г).

Оборудование: 'Драйвер весов CAS без печати' на SYS1(DESKTOP-S5O851L) *

Записать и закрыть Тест подключения ?

Драйвер и версия

Драйвер: Установлен Версия: 2.14

Наименование: Драйвер весов CAS без печати.

Описание: Драйвер весов CAS без печати. Работает со всеми моделями весов CAS, поддерживающими потоковую

Параметры

Тип подключения: TCP

Номер порта COM: COM2

Параметры связи RS-232: 9600,n,8,1

IP-адрес: 172.21.1.59

Номер порта: 20304

Время ожидания ответа: 200

Получать вес в ед. измерения: Килограмм

Чтение нестабильного веса: Разрешить

Сообщения:

— Тест успешно выполнен. Вес равен 0,210 кг.

Рисунок 11. Использование TCP/IP протокола.

Помимо указанного диалога, драйвер весов CAS без печати возможно использовать в программах-обработках на языке 1C. Для этого придется сделать программу, где подключиться к драйверу, настроить его и получить данные от весов. В приложении 5.2 приведен пример такой программы.

5. Приложение

5.1 Ошибки

Код	Описание
101	Ограничение по количеству экземпляров класса: не более 256.
102	Ошибка настроек канала связи.
103	Укажите ip адрес и порт для подключения tcp клиента к весам..
104	Ошибка инициализации библиотеки Winsock.
105	Ошибка указания сетевого адреса, порта.
106	Ошибка создания сокета.
107	В системе нет ни одного последовательного порта RS-232.
108	Ошибка открытия порта RS-232.
109	Ошибка подключения клиента TCP.
110	Нет данных от весов.
111	Неизвестный поток данных... Проверьте согласованность параметров обмена.
112	Ошибка выделения памяти для очистки буфера приемника.
113	Не найден ключ защиты HASP.
114	Обнаружены неизвестные данные.
115	Установка тары не поддерживается.
116	Текущий вес нестабилен.

5.2 Пример программы

```
//Перем ФайлВК, ИмяВК;

&НаКлиенте
Процедура Команда1(Команда)
    // Вставить содержимое обработчика.
    ФайлВК = "...\\CAS_Scale_nLPx64_2_14.dll";
    ИмяВК = "ExtComp";// "ABCZX", "ExtComponentFirst";

    Сообщить("Пытаюсь подключить изделие...");
    ОО = Новый ОписаниеОповещения("ВыполнитьПослеПодключения", ЭтотОбъект, "",
        "ПроцедураОшибкиПодключения", ЭтотОбъект);
Попытка
    Рез = ПодключитьВнешнююКомпоненту(ФайлВК, ИмяВК, ТипВнешнейКомпоненты.Native);
    Если Рез Тогда
        Сообщить("Успешно подключил компоненту. :-");
        ПодключВнКомп();
    Иначе
        Сообщить("Не смог подключить... :-");
    НачатьПодключениеВнешнейКомпоненты(ОО, ФайлВК, ИмяВК, ТипВнешнейКомпоненты.Native);
    КонечЕсли;
Исключение
    Сообщить("Исключение при подключении: "" + ОписаниеОшибки() + "");
КонечПопытки

КонечПроцедуры

&НаКлиенте
Процедура ВыполнитьПослеПодключения(Знач Пар1, Знач Пар2) Экспорт
    Сообщить("Выполнил подключение компоненты..., :-" + Пар1 + ", " + Пар2);
    ПодключВнКомп();
КонечПроцедуры

//-----
&НаКлиенте
Процедура ПроцедураОшибкиПодключения(Знач Пар1) Экспорт
    Сообщить("Ошибка подключения вн. компоненты = " + Пар1);
КонечПроцедуры

//-----
&НаКлиенте
Процедура ПодключВнКомп()
    ФайлВК = "...\\CAS_Scale_nLPx64_2_14.dll";
    ИмяВК = "ExtComp";// "ExtComponentFirst";
    Текст = ""; П1=""; П2=""; П3=""; П4=""; П5=""; П6=""; П7="";
    DevID = ""; Вес = 0.0; КодОш = 0;

    СисИнфо = Новый СистемнаяИнформация;
    Сообщить("Тип платформы: " + СисИнфо.ТипПлатформы + ", Версия: " +
СисИнфо.ВерсияПриложения);

    Если Не ПодключитьВнешнююКомпоненту(ФайлВК, ИмяВК, ТипВнешнейКомпоненты.Native) Тогда
        Сообщить("ПодключитьВнешнююКомпоненту() == Нет");
        return;
    КонечЕсли;

    //
    ДемоВК = Новый("AddIn." + ИмяВК + ".CAS_Scale_nLP");//.ExtComponentFirst

    //Если ДемоВК.ПолучитьОписание(Текст) Тогда
    //    Сообщить("Описание: " + Текст);
    //КонечЕсли;
    //Если ДемоВК.ПолучитьПараметры(Текст) Тогда
    //    Сообщить("Описание: " + Текст);
```

```

//КонецЕсли;

// 0 - rs232; 1 - tcp
ДемоВК.SetParameter("Prm_Connect", 1);
// Номер порта RS-232
ДемоВК.SetParameter("Prm_RsPort", 2);
// Коммуникационные параметры RS-232
// 0 - 9600,n,8,1; 1 - 9600,Even,7,1
ДемоВК.SetParameter("Prm_ConnAttrs", 0);
// IP адрес
ДемоВК.SetParameter("Prm_IP", "172.21.1.59");
// TCP порт
ДемоВК.SetParameter("Prm_TcpPort", 20304);
// Единица измерения результата
// 0 - как на весах; 1 - мг; 2 - г; 3 - кг; 4 - т.
ДемоВК.SetParameter("Prm_Unit", 0);
// Флаг разрешения доступа к нестабильному весу:
// 0 - запрет; 1 - разрешение
ДемоВК.SetParameter("Prm_NoStable", 1);

Если ДемоВК.Открыть(DevID) Тогда
    Сообщить("Подключил устройство: " + DevID);

    Если ДемоВК.УстановитьВесТары(DevID, 1.3) Тогда
        Сообщить("Установил вес тары.");
    Иначе
        КодОш = ДемоВК.ПолучитьОшибку(Текст);
        Если КодОш <> 0 or Текст <> "" Тогда
            Сообщить("Не смог установить вес тары... : " + КодОш + ", " + Текст + " ");
        КонецЕсли;
    КонецЕсли;

    Если ДемоВК.ТестУстройства(П1, П2) Тогда
        Реквизит1 = П1;
        Сообщить("Описание = " + П1 + ", ДемоРежим = " + П2 + " ");
    Иначе
        КодОш = ДемоВК.ПолучитьОшибку(Текст);
        Если КодОш <> 0 or Текст <> "" Тогда
            Сообщить("Тест не выполнен: " + КодОш + ", " + Текст + " ");
        КонецЕсли;
    КонецЕсли;

    Если ДемоВК.ПолучитьВес(DevID, Вес) Тогда
        Реквизит2 = Вес;
        Сообщить("Получил вес = " + Формат(Вес, "ЧДЦ=3"));
    Иначе
        КодОш = ДемоВК.ПолучитьОшибку(Текст);
        Если КодОш <> 0 or Текст <> "" Тогда
            Сообщить("Ошибка получения веса: " + КодОш + ", " + Текст + " ");
        КонецЕсли;
    КонецЕсли;

    Если ДемоВК.Отключить(DevID) Тогда
        Сообщить("Отключил устройство: " + DevID);
    Иначе
        Сообщить("Не смог отключить устройство: " + DevID);
    КонецЕсли;

Иначе
    КодОш = ДемоВК.ПолучитьОшибку(Текст);
    Если КодОш <> 0 or Текст <> "" Тогда
        Сообщить("Ошибка подключения устройства: " + КодОш + ", " + Текст + " ");
    КонецЕсли;
КонецЕсли;
//
Сообщить("Завершил работу.");
КонецПроцедуры

&НаКлиенте
Процедура Команда2(Команда)

```

```
// Вставить содержимое обработчика.  
Сообщить("Команда2 . . .");  
КонецПроцедуры
```