

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА DevLink-C1000 (M20)

Версия 8.1 ХФ15

ОС LINUX

Руководство Пользователя

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА DevLink-C1000 (M20).
Руководство Пользователя/1-е изд.

© НПФ «КРУГ», 1992-2026. Все права защищены.

Никакая часть настоящего издания ни в каких целях не может быть воспроизведена в какой бы то ни было форме и какими бы то ни было средствами, будь то электронные или механические, включая фотографирование, магнитную запись или иные средства копирования или сохранения информации, без письменного разрешения владельцев авторских прав.

Все упомянутые в данном издании товарные знаки и зарегистрированные товарные знаки принадлежат своим законным владельцам.

РОССИЯ, 440028, г. Пенза, ул. Германа Титова, 1

Телефоны: +7 (8412) 948 988

E-mail: support@krug2000.ru

<https://www.krug2000.ru>


СОДЕРЖАНИЕ

Стр.

ВВЕДЕНИЕ	9
ТЕРМИНЫ И СОКРАЩЕНИЯ	10
1 АППАРАТНЫЕ ТРЕБОВАНИЯ К КОНТРОЛЛЕРУ	1-1
2 ОСНОВНЫЕ ФУНКЦИИ И ПРИНЦИПЫ РАБОТЫ	2-1
2.1 Функции СРВК DevLink	2-1
2.1.1 Информационные функции.....	2-1
2.1.2 Управляющие функции	2-2
2.1.3 Вспомогательные функции	2-4
2.2 Принципы работы СРВК DevLink	2-9
2.2.1 Общие принципы работы СРВК DevLink.....	2-9
2.2.2 Модули ввода/вывода серии DevLink-A10.....	2-9
2.2.3 Зеркализация данных в схемах резервирования.....	2-10
2.2.4 Автовосстановление программного обеспечения.....	2-11
2.2.5 Отключение обработок переменных БД.....	2-11
2.2.6 Альтернативное сохранения БД.....	2-11
2.2.7 Настраиваемый список атрибутов переменных БД, передаваемых с СО	2-12
2.2.8 Межконтроллерный обмен.....	2-12
2.2.9 Ведение трендов на контроллере	2-13
2.2.9.1 Рекомендации по оптимальной настройке ведения трендов	2-14
2.2.10 Применение GPRS каналов связи.....	2-16
2.2.11 Взаимодействие с сервером единого времени «TimeVisor»	2-16
3 СТРУКТУРА СРВК DevLink	3-1
3.1 Состав программного обеспечения	3-1
3.2 Файловая структура контроллера	3-2
3.2.1 Установка/изменение IP-адреса контроллера.....	3-4
3.2.2 Установка/обновление СРВК DevLink.....	3-4
3.2.3 Файловая структура СРВК DevLink	3-6
4 ПОДГОТОВКА И ПРОГРАММИРОВАНИЕ КОНТРОЛЛЕРА	4-1
4.1 Подготовка контроллера к работе	4-1
4.1.1 Режимы работы контроллера	4-1
4.1.2 Световая индикация контроллера.....	4-2
4.1.3 Состояния контроллера	4-3
4.1.4 Схемы резервирования контроллеров/процессорных модулей	4-3
4.1.4.1 Схема без резервирования контроллеров.....	4-4
4.1.4.2 Схема 100%-го резервирования контроллеров.....	4-5
4.1.4.3 Схема резервирования процессорных модулей	4-8
4.2 Программирование СРВК DevLink	4-9
4.2.1 Создание файла конфигурации модулей ввода/вывода DevLink-A10	4-11
4.2.2 Создание и загрузка базы данных контроллера	4-12

4.2.2.1	Привязка переменных БД к модулям ввода/вывода	4-13
4.2.2.1.1	Привязка переменных БД к каналам ввода/вывода	4-13
4.2.2.1.2	Привязка переменных БД к модулям DevLink-A10	4-14
4.2.3	Создание и загрузка программ Пользователя	4-19
4.2.4	Настройка параметров СРВК DevLink	4-20
4.2.4.1	Структура файлов конфигурации «.ini»	4-20
4.2.4.2	Описание параметров работы СРВК DevLink, конфигурационный файл <i>krugknttr.ini</i>	4-21
4.2.4.2.1	[startSetup] Раздел общих настроек контроллера	4-24
4.2.4.2.2	[CYCLE_ALARM] Раздел настроек удлинения цикла контроллера	4-24
4.2.4.2.3	[BD] Раздел настроек базы данных СРВК DevLink	4-25
4.2.4.2.4	[ROLLING] Раздел настроек протокола событий	4-26
4.2.4.2.5	[KRUGOL] Раздел настроек параметров для программ Пользователя	4-27
4.2.4.2.6	[CONNECT_so_v250+] Раздел настройки совместимости протокола связи со Станцией оператора	4-27
4.2.4.2.7	[VA_4-20_groupNN], [VA_0-20_groupNN] Разделы настройки параметров границ и гистерезиса по диагностике «обрыв» и «перегрузка» для аналогового ввода 4-20, 0-20 мА	4-28
4.2.4.2.8	[REGUL] Раздел настройки параметров поведения регуляторов при перезапуске СРВК	4-29
4.2.4.2.9	[STATUS] Раздел настройки параметров индикации статуса контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования	4-30
4.2.4.2.10	[DEF] Раздел настройки статуса контроллера/процессорного модуля по умолчанию, в схемах резервирования	4-30
4.2.4.2.11	[SHUTDOWN] Раздел настройки параметров перезапуска контроллера/процессорного модуля	4-31
4.2.4.2.12	[ALARM1] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «управление от неисправного контроллера»	4-31
4.2.4.2.13	[ALARM2] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «Отсутствие контроллера в паре со статусом "Основной" при наличии запрета на управление»	4-32
4.2.4.2.14	[DG] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «неисправность»	4-32
4.2.4.2.15	[DG_PLATA_NNN] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «неисправность модуля ввода/вывода NNN»	4-33
4.2.4.2.16	[DG_DOP_NNN] Разделы настройки параметров управляющего/диагностического признака «неисправность дополнительного оборудования NNN»	4-33
4.2.4.2.17	[DG_USO_NNN] Раздел настройки параметров управляющего/диагностического признака «неисправность модуля УСО NNN»	4-34
4.2.4.2.18	[OUT1] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал OUT1»	4-34
4.2.4.2.19	[OUT2] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал OUT2»	4-35

4.2.4.2.20	[Rejim_OUT2] Раздел настройки режима работы выхода OUT2	4-35
4.2.4.2.21	[IN1] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN1»	4-36
4.2.4.2.22	[IN2] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN2»	4-36
4.2.4.2.23	[IN3] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN3»	4-36
4.2.4.2.24	[IN4] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN4»	4-37
4.2.4.2.25	[CH_STATUS] Раздел настройки параметров для программного изменения статуса контроллера/процессорного модуля	4-37
4.2.4.2.26	[ZCH_STATUS] Раздел настройки параметров для запрета изменения статуса контроллера/процессорного модуля, используемого в качестве резервного по умолчанию	4-38
4.2.4.2.27	[RDEBUG] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «режим удаленной отладки»	4-38
4.2.4.2.28	[UDPKRUG] Раздел настройки параметров Модуля сервера связи со Станцией Оператора по каналу связи «РС-контроллер»	4-39
4.2.4.2.29	[TCPKRUG] Раздел настройки параметров Модуля сервера связи со Станцией Оператора по каналу связи «РС-контроллер 2.0»	4-39
4.2.4.2.30	[SystemDictionary], [DictionaryVariableGroup_N] Разделы настройки параметров Пользовательских словарей	4-40
4.2.4.2.31	[TimeReady2] Раздел настройки времени ожидания при переходе в состояние готовности 2-го уровня	4-41
4.2.4.2.32	[stat_so_N] Разделы настройки параметров индикации обрыва связи с СО	4-41
4.2.4.2.33	[stat_so_tcp_N] Разделы настройки параметров индикации обрыва связи с СО при работе по каналу РС-контроллер 2.0	4-42
4.2.4.2.34	Пример конфигурационного файла <i>krugkntn.ini</i>	4-43
4.2.4.3	Описание параметров зеркализации данных в схемах резервирования, конфигурационный файл <i>rezpasp.ini</i>	4-48
4.2.4.3.1	[Init Option] Раздел опций инициализации	4-49
4.2.4.3.2	[Serial Connect] Раздел настройки последовательного соединения	4-49
4.2.4.3.3	[Net Connect] Раздел настройки сетевого соединения	4-50
4.2.4.3.4	[Reserve VarN] Разделы назначения зеркализуемых переменных	4-50
4.2.4.3.5	[Attribute Reserve PassportsN] Разделы назначения зеркализуемых атрибутов в паспортах переменных	4-51
4.2.4.3.6	[Reserve Var_after_runN] Разделы назначения зеркализуемых переменных при восстановлении связи	4-52
4.2.4.3.7	[Attribute Reserve Passports_after_runN] Разделы назначения зеркализуемых атрибутов в паспортах переменных	4-53
4.2.4.3.8	Пример конфигурационного файла <i>rezpasp.ini</i>	4-53

4.2.4.4	Описание параметров зеркализации трендов в схемах резервирования, конфигурационный файл <i>reztrend.ini</i>	4-54
4.2.4.4.1	[Init Option] Раздел опций инициализации.....	4-55
4.2.4.4.2	[Net Connect] Раздел настроек сетевого соединения	4-55
4.2.4.4.3	[Rezerve Plotters GroupN] Разделы настроек раздела зеркализации трендов при простое.....	4-56
4.2.4.4.4	Пример конфигурационного файла зеркализации трендов <i>reztrend.ini</i>	4-56
4.2.4.5	Описание параметров межконтроллерного обмена, конфигурационный файл <i>exchange.ini</i>	4-57
4.2.4.5.1	[Init Option] Раздел опций инициализации.....	4-58
4.2.4.5.2	[Net Option] Раздел настройки сетевых характеристик	4-59
4.2.4.5.3	[destinationN] Разделы настройки приемников данных.....	4-60
4.2.4.5.4	[destinationN Net] Разделы настройки сетевых соединений приемников данных	4-61
4.2.4.5.5	[destinationN Net switch] Разделы настройки резервирования сетей при работе с приемниками данных.....	4-61
4.2.4.5.6	[sourceN] Разделы настройки источников данных.....	4-63
4.2.4.5.7	[sourceN Net] Разделы настройки сетевых соединений источников данных	4-64
4.2.4.5.8	[sourceN Net switch] Разделы настройки резервирования сетей при работе с источниками данных	4-64
4.2.4.5.9	Пример конфигурационного файла <i>exchange.ini</i>	4-66
4.2.4.5.10	Формат файла описания переменных обмена данными	4-67
4.2.4.6	Описание параметров службы автовосстановления программного обеспечения (САПО).....	4-69
4.2.4.6.1	[CONFIGURATION] Раздел настройки параметров работы САПО	4-69
4.2.4.6.2	[PROCESS GROUP N] Разделы настройки групп контролируемых процессов.....	4-70
4.2.4.6.3	Пример конфигурационного файла САПО.....	4-70
4.2.4.7	Описание списка переменных и атрибутов БД, принимаемых со Станции Оператора по каналу связи «РС-контроллер», конфигурационный файл <i>udpkrug.ini</i>	4-71
4.2.4.7.1	[varN] Разделы назначения принимаемых переменных.....	4-72
4.2.4.7.2	[AttributeN] Разделы назначения принимаемых атрибутов в паспортах переменных.....	4-72
4.2.4.7.3	Пример конфигурационного файла <i>udpkrug.ini</i>	4-73
4.2.4.8	Описание списка переменных и атрибутов БД, принимаемых со Станции Оператора по каналу связи «РС-контроллер 2.0», конфигурационный файл <i>tcpkrug.ini</i>	4-74
4.2.4.8.1	[varN] Разделы назначения принимаемых переменных.....	4-74
4.2.4.8.2	[AttributeN] Разделы назначения принимаемых атрибутов в паспортах переменных.....	4-75
4.2.4.8.3	Пример конфигурационного файла <i>tcpkrug.ini</i>	4-75
4.2.4.9	Описание параметров соединения GPRS каналов связи, конфигурационный файл <i>/gsw/etc/ppp.cfg</i>	4-76

4.2.4.9.1	Пример конфигурационного файла <i>/gsw/etc/ppp.cfg</i>	4-77
4.2.4.9.2	Пример конфигурационных файлов <i>/gsw/etc/ppp1.cfg</i> , <i>/gsw/etc/ppp2.cfg</i>	4-77
4.2.5	Запуск СРВК DevLink.....	4-78
4.2.5.1	<i>proxy</i> . Модуль Сервис перезапуска	4-78
4.2.5.2	<i>smond</i> . Модуль Служба автовосстановления Программного обеспечения (САПО).....	4-78
4.2.5.3	<i>krkontr</i> . Модуль Сервер БД.....	4-79
4.2.5.4	<i>sim</i> . Драйвер платы ввода/вывода.....	4-79
4.2.5.5	<i>rezerv</i> . Модуль зеркализации данных в схемах резервирования ..	4-79
4.2.5.6	<i>cm</i> . Модуль взаимодействия с ИСР	4-79
4.2.5.7	<i>udpkrug</i> . Драйвер связи со Станцией оператора.....	4-79
4.2.5.8	<i>tcpkrug</i> . Модуль связи со Станцией оператора.....	4-80
4.2.5.9	<i>exch_bd</i> . Модуль межконтроллерного обмена	4-80
4.2.5.10	<i>show</i> . Модуль визуализации СРВК DevLink.	4-80
4.2.5.11	<i>mut</i> . Модуль управления трендами.	4-80
4.2.5.12	<i>mbd</i> . Модуль взаимодействия с БД для целей ведения трендов..	4-81
4.2.5.13	<i>module</i> . Модуль связи по ТМ-каналу.....	4-81
4.2.5.14	<i>zt</i> и <i>ztserv</i> . Модули зеркализации трендов	4-81
5	ПОЛЬЗОВАТЕЛЬСКИЙ ИНТЕРФЕЙС	5-1
5.1	Модуль визуализации СРВК DevLink	5-1
5.1.1	Описание видеокadra «СТРУКТУРА».....	5-2
5.1.2	Описание видеокadra «СИСТЕМА».....	5-3
5.1.3	Описание видеокadra «НАСТРОЙКА»	5-5
5.1.4	Описание видеокadra «МОНИТОРИНГ»	5-7
	ПРИЛОЖЕНИЕ А. АЛГОРИТМ РАБОТЫ РЕГУЛЯТОРА	1
A.1	Тип регуляторов	1
A.2	Временные характеристики работы регулятора	2
A.3	Режимы работы регуляторов.....	2
A.3.1	Особенности режимов работы «базовых» типов регуляторов.....	3
A.3.2	Особенности режимов работы «Пользовательских» типов регуляторов.	4
A.4	Блок схема работы регулятора.....	5
A.5	Блок ввода задания	5
A.6	Блок расчёта рассогласования.....	7
A.7	Зона нечувствительности.....	8
A.8	Блок ПИД.....	9
A.9	Выходной блок аналогового регулятора	9
A.10	Блок преобразования аналогового сигнала в импульсный	9
A.11	Выходной блок для регулятора типа 1	10
A.12	Выходной блок для регуляторов типа 2,4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11 и 12.....	11
A.13	Дополнительные функции регуляторов.....	12

A.14	Сигнализация по отклонению от задания	12
A.15	Сигнализация по ходу ИМ	13
A.16	Диагностика физического выхода	14
A.17	Сигнализация перехода в режим «Ручной дистанционный»	14
A.18	Установка цвета переменной АВ	15
A.19	Переход в режим «Ручной дистанционный» по недостоверности регулируемого параметра	15
A.20	Переход в режим «Ручной дистанционный» при неисправности физического выхода	15
A.21	Переход в режим «Ручной дистанционный» в первом цикле контроллера	15
A.22	Ограничение выходного сигнала аналогового регулятора	16
A.23	Ограничения скорости хода ИМ	16
A.24	Инверсия выходного сигнала	16
A.25	Функция компенсации люфта	16
A.26	Точное управление исполнительным механизмом	16
A.27	«Псевдоручное» управление исполнительным механизмом	17
A.28	Запрет одновременной выдачи команд «Больше» и «Меньше»	17
ПРИЛОЖЕНИЕ Б. ПРИНЦИПЫ РАБОТЫ ФУНКЦИИ ОТКЛЮЧЕНИЯ ОБРАБОТОК .1		
B.1	Переменная ВА	1
B.2	Переменная АВ	4
B.3	Переменная ВД	7
B.4	Переменная ДВ:	9
B.5	Формирование цвета отображения переменных БД	10
ПРИЛОЖЕНИЕ В. РАСЧЕТ ПРИБЛИЗИТЕЛЬНОГО ВРЕМЕНИ ОПРОСА ПЛАТ DEVLINK-A10		
1		
V.1	Общий алгоритм опроса модулей	1
V.2	Время опроса модулей на одном интерфейсе RS-485	1
V.2.1	Параметр Время ожидания	2
V.2.2	Время опроса платы	3
V.2.3	Особенности опроса разных типов плат	3
V.3	Пример расчета времени опроса модулей	5
ПРИЛОЖЕНИЕ Г. ИНСТРУКЦИЯ ПО УСТАНОВКЕ И РАБОТЕ С АГЕНТОМ SNMP ..1		
G.1	Установка SNMP-агента	1
G.2	Список OID основных тегов	1

ВВЕДЕНИЕ

Вашему вниманию предлагается Руководство Пользователя по Системе реального времени контроллера DevLink-C1000 (M20) далее CPBK DevLink-C1000 или CPBK DevLink.

Целью данного руководства является обучение Пользователя работе с Системой реального времени контроллера DevLink.

Структура книги

Раздел «Термины и сокращения» - содержит основные понятия и сокращения, используемые в данном Руководстве.

Раздел 1 «Аппаратные требования к контроллеру» - приведены минимальные аппаратные характеристики контроллера, необходимые для работы CPBK DevLink.

Раздел 2 «Основные функции и принципы работы» - общее знакомство с CPBK DevLink.

Раздел 3 «Структура CPBK DevLink» - описаны компоненты, необходимые для программирования контроллера и файловая система, используемая на контроллере DevLink.

Раздел 4 «Подготовка и программирование контроллера» - приведена последовательность действий для самостоятельной настройки CPBK DevLink на контроллере; даны режимы работы ПО; структура файлов конфигурации.

Раздел 5 «Пользовательский интерфейс» - работа с модулем визуализации CPBK DevLink.

Шрифтовые соглашения

В данном Руководстве ссылки на другие документы, файлы, параметры настройки и другие компоненты будут выделены следующим образом:

- **«КРУГОЛ. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ. Руководство Пользователя»**— документы
- *krugknttr.ini* – имена файлов или директорий
- <F2> – клавиши клавиатуры
- **saveDatabase** – описание параметров файлов конфигурации и примеры настройки

Информация, содержащаяся в данном руководстве, не может гарантировать абсолютную точность и полноту приводимых сведений. Это связано с возможными человеческими или техническими ошибками, допущенными в процессе подготовки информации, а также с быстрым развитием CPBK DevLink.

Поэтому НПФ «КРУГ» не несет ответственности за возможные ошибки, связанные с использованием данной информации.

ТЕРМИНЫ И СОКРАЩЕНИЯ

Контроллер – устройство, предназначенное для сбора и обработки аналоговых и дискретных информационных сигналов с первичных преобразователей и приборов, а также для формирования и выдачи управляющих воздействий на объект управления.

Процессорный модуль – основной модуль в структуре контроллера.

Модуль ввода/вывода – модуль в структуре контроллера, обеспечивающий преобразование физических сигналов в цифровую форму и наоборот, в зависимости от типов каналов.

Система реального времени контроллера DevLink-C1000 (СРВК DevLink или СРВК-Devlink-C1000) – программный комплекс, обеспечивающий выполнение функций контроллера в реальном времени.

Программа Пользователя (ПрП) – программа, написанная Пользователем на технологическом языке программирования КРУГОЛ.

Режим работы контроллера – характеристика ПО контроллера, определяющая набор функциональности для решения той или иной задачи.

Состояние контроллера – характеристика СРВК, определяющая готовность контроллера к работе в основном режиме. В данной характеристике используются следующие состояния:

«**Готовность 1-го уровня**» – контроллер/процессорный модуль полностью работоспособен.

«**Готовность 2-го уровня**» – контроллер/процессорный модуль частично работоспособен.

«**Не готов (Отказ контроллера)**» – контроллер/процессорный модуль отключен или неработоспособен.

Статус контроллера – характеристика СРВК, определяющая приоритетность контроллеров при решении задачи управления объектом. Определение статуса контроллера/процессорного модуля используется в схемах резервирования контроллеров/процессорных модулей. В данной характеристике используются следующие статусы:

«**Основной**» – контроллер/процессорный модуль, участвующий в управлении объектом.

«**Резервный**» – контроллер/процессорный модуль, находящийся в состоянии резерва, т.е. это дублирующий контроллер/процессорный модуль, который работает параллельно с контроллером/процессорным модулем со статусом «Основной», но не участвует в управлении объектом.

Самописец – объект, определяющий параметры трендирования для группы переменных, и содержащий в себе перья с трендами этих переменных. Каждое из перьев содержит тренд для одной переменной. Параметры трендирования (глубина тренда, дискретность тренда и т.д.) – одни и те же для всех перьев самописца.

Перо (перо самописца) – объект, который ведет тренд переменной. Перо формирует тренд по последовательности значений «привязанной» переменной.

Тренд – последовательность данных (точек тренда), формируемая и хранимая пером.

Точка тренда – элемент тренда. Описывает значение и состояние трендируемой переменной в какой-либо момент времени.

Метка времени – определенный момент времени (дата и время), в который произошло какое-либо событие.

Качество – значение, которое определяет текущее состояние переменной БД или точки тренда.

Дискретность тренда – минимальный интервал времени между двумя последовательными точками тренда. Для трендов по изменению - интервал времени между двумя последовательными проверками переменной на изменение.

Глубина тренда – промежуток времени, для которого ведется тренд; «размер» тренда.

Апертура – значение, на которое должно измениться значение переменной (относительно последнего зарегистрированного значения), чтобы считать переменную изменившейся. В текущей версии используется только абсолютное значение апертуры.

Оперативный тренд – тренд, хранящийся в оперативной памяти.

Архивный тренд – тренд, хранящийся на запоминающем устройстве.

Полное текущее значение переменной БД – совокупность из текущего значения переменной БД, метки времени изменения переменной и «качества» переменной.

АВ – аналоговые выходные

АСУ ТП – автоматизированная система управления технологическим процессом

БД – база данных

БРУ – блок ручного управления

ВА – входные аналоговые

ВД – входные дискретные

ДВ – дискретные выходные

ДУ – дистанционное управление

ЗДН – задание

ИМ – исполнительный механизм

ИСР – интегрированная среда разработки технологических программ на языке КРУГОЛ

ОЗУ – оперативное запоминающее устройство

ОС – операционная система

ПАУ – признак аппаратного управления

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

ПБР	– пускатель бесконтактный реверсивный
ПО	– программное обеспечение
ПрП	– программа пользователя
ПТК	– программно-технический комплекс
ПУВ	– переменная управляющего воздействия
РАС	– регистрация аварийных ситуаций
РВ	– ручной ввод
САПО	– служба автовосстановления программного обеспечения
СИ	– станция инжиниринга
СО	– станция оператора
ТМ-канал	– канал для обмена данными по протоколу телемеханики
УСО	– устройство связи с объектом
ШИМ	– широтно-импульсная модуляция
ЦАП	– цифроаналоговый преобразователь
FLASH	– электрически перепрограммируемое энергонезависимое устройство хранения информации, в котором допустимо до 1000000 циклов перезаписи.

1 АППАРАТНЫЕ ТРЕБОВАНИЯ К КОНТРОЛЛЕРУ

Минимальные аппаратные требования к контроллеру следующие:

- Центральный процессор AM4376BZDN80 (CPU 800 МГц, сторожевой таймер аппаратного сброса Watchdog)
- Nand FLASH - память для хранения системного и прикладного программного обеспечения контроллера объемом 1024 Мб
- Системное ОЗУ SDRAM PC 512 Мб
- Подсистема Ethernet – 2 адаптера 10/100 Мбит/с
- Последовательные интерфейсы RS-232, RS-485.

2 ОСНОВНЫЕ ФУНКЦИИ И ПРИНЦИПЫ РАБОТЫ

2.1 Функции СРВК DevLink

Программное обеспечение контроллера выполняет следующие функции в режиме реального времени:

- Информационные функции
- Управляющие функции
- Вспомогательные функции.

2.1.1 Информационные функции

К информационным функциям относятся:

- Измерение и контроль технологических параметров
- Ручной ввод данных
- Выполнение технологических программ Пользователя
- Обнаружение, сигнализация и регистрация отклонений параметров от установленных границ
- Формирование и выдача данных оперативному персоналу.

Измерение и контроль технологических параметров

СРВК DevLink обеспечивает:

- Считывание результатов преобразований входных физических сигналов (дискретных, импульсных и аналоговых) с узлов встроенного модуля ввода/вывода контроллера и узлов модулей DevLink-A10, а также прием значений переменных от интеллектуальных датчиков через каналы связи RS232, RS485 (при использовании соответствующих драйверов связи с интеллектуальными датчиками)
- Первичную обработку входной информации: линеаризацию, фильтрацию и пересчет в физические единицы измерения (масштабирование). Настройка функций производится при генерации базы данных контроллера через описание паспортов переменных и в режиме реального времени. Периодичность выполнения функций осуществляется с заданным циклом опроса каналов ввода/вывода контроллера (в среднем 100 мс).

Измерение и контроль технологических параметров осуществляется через входные аналоговые (ВА) и входные дискретные (ВД) переменные базы данных контроллера.

Ручной ввод данных

Ручной ввод данных осуществляется через переменные ручного ввода (РВ) базы данных контроллера.

Данные ручного ввода вводятся:

- через каналы связи «ТМ-канал», «РС-контроллер», «РС-контроллер 2.0» со Станции оператора с применением ПО SCADA «КРУГ-2000»
- при работе с контроллером в режиме удаленного терминала со Станции инжиниринга.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Переменные ручного ввода имеют защиту от ввода недопустимых значений.

Помимо переменных ручного ввода, ручной ввод данных осуществляется также и в отдельные атрибуты переменных других типов базы данных контроллера при работе с контроллером через удаленный терминал Станции инжиниринга.

Выполнение технологических программ Пользователя

Выполнение ПрП осуществляется с частотой цикла работы СРВК.

Обнаружение, сигнализация и регистрация отклонений параметров от установленных границ

В контроллере обеспечивается обнаружение, сигнализация и регистрация отклонений параметров от установленных границ. Признаки нарушений и их регистрация передаются по каналам связи на Станции операторов.

Предусмотрено 2 вида звуковой (для Станции оператора) и световой сигнализации с возможностью их квитирования:

- **Предаварийная** (высокий тон, мигание параметра красным цветом):
 - при нарушении входными аналоговыми переменными границ предаварийной сигнализации
 - при нарушении входным аналоговым регулируемым параметром границ сигнализации по отклонению от задания
 - при переходе входной дискретной переменной в состояние (из 0 в 1 или наоборот), соответствующее предаварийной сигнализации
- **Предупредительная** (средний тон, мигание параметра желтым цветом):
 - при нарушении входными аналоговыми переменными границ предупредительной сигнализации
 - при нарушении выходным аналоговым сигналом, подаваемым на исполнительный механизм (ИМ), границ сигнализации по положению ИМ
 - при переходе входной дискретной переменной в состояние (из 0 в 1 или наоборот), соответствующее предупредительной сигнализации.

Назначение функции обнаружения отклонений от установленных границ (состояний) возможно для всех технологических параметров.

Формирование и выдача данных оперативному персоналу

Отображение данных СРВК DevLink осуществляется с помощью ПО верхнего уровня системы, которое связывается с контроллером по «ТМ-каналу» через OPC-сервер СРВК (см. **OPC-СЕРВЕР СРВК. Руководство Пользователя**).

Также возможно использование каналов связи «ТМ-канал», «РС-контроллер», «РС-контроллер 2.0» с применением ПО SCADA «КРУГ-2000».

2.1.2 Управляющие функции

К управляющим функциям относятся:

- Формирование выходных дискретных сигналов
- Формирование выходных аналоговых сигналов для регулирования
- Формирование настроек и управляющих воздействий в подключенных приборах.

Формирование выходных дискретных сигналов

Выходные дискретные сигналы формируются через дискретные выходные переменные (ДВ) и имеют, в зависимости от установленного параметра настройки, позиционный характер с сохраняемым во времени значением или импульсный характер.

Управление дискретными выходными сигналами может быть:

- «Ручное»:
 - с контроллера, с видеокадров «НАСТРОЙКА» или «СИСТЕМА» модуля визуализации СРВК DevLink (осуществляется с помощью программного обеспечения Станции инжиниринга в режиме удаленного терминала)
 - от ПО верхнего уровня системы (осуществляется через «ТМ-канал»)
 - реализуется через графический интерфейс Станции оператора, построенной на базе SCADA «КРУГ-2000» (осуществляется через каналы «РС-контроллер», «РС-контроллер 2.0»);
- «Автоматическое»:
 - с контроллера, с помощью программ пользователя (ПрП), запущенных в контроллере.

Формирование выходных аналоговых сигналов

Выходные аналоговые или импульсные сигналы формируются через аналоговые выходные переменные (АВ), используемые в качестве ручного или программного задатчика и/или ПИД-регулятора. При перезапуске контроллера выходные сигналы сохраняют свое значение до момента выработки новых управляющих воздействий.

Управление выходными аналоговыми или импульсными сигналами может быть:

- «Ручное»
 - со Станции оператора, реализованной на базе SCADA КРУГ-2000, реализуется через её графический интерфейс (осуществляется через канал РС-контроллер);
 - с контроллера, с видеокадра «НАСТРОЙКА» модуля визуализации СРВК (осуществляется с помощью программного обеспечения Станции инжиниринга в режиме удаленного терминала или при подключении к контроллеру клавиатуры и монитора).
- «Автоматическое»
 - с контроллера, с помощью ПрП, запущенных в контроллере
 - с контроллера, с помощью стандартного аналогового или импульсного ПИД-регулятора.

Формирование настроек и управляющих воздействий в подключенных приборах

СРВК DevLink обеспечивает формирование настроек и управляющих воздействий в интеллектуальные датчики и приборы через каналы связи RS232, RS485 (при использовании соответствующих драйверов связи).

2.1.3 Вспомогательные функции

К вспомогательным функциям относятся:

- Автоконфигурация
- Самодиагностика
- Автоматический перезапуск
- Поддержка схем резервирования контроллеров/процессорных модулей
- Зеркализация данных в схемах резервирования
- Межконтроллерный обмен
- Коррекция системного времени контроллера по внешней команде
- Перезапуск контроллера
- Конфигурирование CPBK DevLink
- Автоматическая коррекция времени цикла контроллера
- Автовосстановление ПО
- Отключение обработок переменных БД
- Альтернативная функция сохранения БД
- Настраиваемый список атрибутов переменных БД, передаваемых со СО
- Сброс настроек контроллера в значения по умолчанию
- Хранение текущих значений переменных БД с меткой времени и качеством
- Ведение трендов
- Взаимодействие с модулем телемеханики
- Зеркализация трендов в схемах резервирования
- Управление GPRS каналами связи
- Взаимодействие с сервером единого времени
- Конфигурирование последовательных портов контроллера
- Диагностика контроллера по протоколу SNMP
- Поддержка Менеджера прикладного программного обеспечения (МППО).

Автоконфигурация

Функция «Автоконфигурация» позволяет автоматически создать файл конфигурации модулей DevLink-A10 на основе текущей конфигурации контроллера.

Данную функцию следует использовать при программировании контроллера (смотрите п.4.2.1).

Самодиагностика

Оперативной диагностике подвергаются:

- Работоспособность программного обеспечения контроллера
- Работоспособность модуля ввода/вывода, установленного в контроллере (контроль наличия в контроллере модуля ввода/вывода, контроль отказа модуля)
- Работоспособность каналов связи контроллера с другими устройствами, входящими в состав ПТК.

В случае нарушений результаты диагностики записываются в протокол событий и в базу данных DevLink. Затем эти данные передаются на верхний уровень системы через каналы связи. Кроме того, сообщения протокола событий дублируются в журнал системных событий (кроме тех, которые связаны с переменными БД). Этот журнал можно посмотреть на кадре Web-конфигуратора «Журнал событий ПО DevLink».

Автоматический перезапуск

Функция «Автоматический перезапуск» обеспечивает автоматический перезапуск контроллера при сбоях в работе СРВК DevLink.

Поддержка схем резервирование контроллеров/процессорных модулей

Функция «поддержка схем резервирования контроллеров/процессорных модулей» доступна на устройствах DevLink новой модификации и обеспечивает работоспособность СРВК для следующих схем резервирования:

- Без резервирования контроллеров
- Со 100% резервированием контроллеров
- С резервированием процессорных модулей.

Поведение СРВК зависит от выбранной Пользователем схемы резервирования, настройка которой выполняется в файле конфигурации *krugkntr.ini*. Описание файла конфигурации *krugkntr.ini* смотрите в п.4.2.4.2. Описание поддерживаемых СРВК схем резервирования смотрите п.4.1.4.

Зеркализация данных в схемах резервирования

Функция «Зеркализация данных в схемах резервирования» обеспечивает полное или частичное уравнивание значений атрибутов переменных баз данных СРВК, работающих в схемах с использованием резервируемых структур. Параметры настройки функции задаются в конфигурационном файле *rezpasp.ini* (см. п.4.2.4.3).

Межконтроллерный обмен

Функция «Межконтроллерный обмен» обеспечивает обмен данными между контроллерами в распределенных системах по резервируемой локальной вычислительной сети Ethernet 10/100Base-T.

Параметры настройки функции задаются в конфигурационном файле *exchange.ini* (см. п.4.2.4.5).

Коррекция системного времени контроллера по внешней команде

Функция обеспечивает возможность коррекции системного времени контроллера (в том числе и реализацию переходов «Зима-Лето» и «Лето-Зима») по внешней команде: «периодической» – по TM-каналу (от SCADA «КРУГ-2000» версии 4.X(TM) или OPC-сервера СРВК) или «ручной» – от Станции инжиниринга.

Перезапуск контроллера

Функция «Перезапуск контроллера» обеспечивает возможность горячего и холодного перезапуска ПО контроллера.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

При горячем перезапуске перезапускаются только процессы СРВК DevLink, без перезапуска операционной системы.

При холодном перезапуске происходит полный перезапуск ПО контроллера, с перезапуском операционной системы.

Перезапуск выполняется по соответствующей команде от Станции инжиниринга или через переменную базы данных СРВК DevLink, описанную в секции *[SHUTDOWN]* файла *krugkntr.ini*.

Конфигурирование СРВК DevLink

Функция «Конфигурирование СРВК DevLink» обеспечивает настройку параметров работы СРВК, первоначальную генерацию базы данных DevLink, программирование технологических задач Пользователя, а также внесение изменений в базу данных и в алгоритмы ПрП для действующего программного обеспечения DevLink в режиме программирования контроллера.

Функция реализуется через специализированные программные продукты SCADA «КРУГ-2000»:

- Интегрированная среда разработки программ Пользователя на языке КРУГОЛ
- Станция инжиниринга
- Web-конфигуратор DevLink

Автоматическая коррекция времени цикла контроллера

Функция «Автоматическая коррекция времени цикла контроллера» обеспечивает возможность увеличения времени цикла опроса. Необходимость в этом возникает в случае, когда время цикла контроллера в работающей системе превышает заданное в настройках время цикла. Если в такой ситуации не увеличивать время цикла контроллера, то происходит концентрация ресурсов контроллера на выполнении технологических программ Пользователя и опросе плат контроллера; в результате чего остальные, менее приоритетные задачи не получают процессорного времени. Это приводит к полному останову дополнительных задач СРВК DevLink – связь со Станцией инжиниринга и других подобных.

Параметры настройки функции задаются в конфигурационном файле *krugkntr.ini*, в разделе *[CYCLE_ALARM]* (см. п.4.2.4.2.2).

Автовосстановление ПО

Функция «Автовосстановление ПО» обеспечивает возможность контроля и восстановления в памяти операционной системы как процессов СРВК DevLink, так и процессов операционной системы контроллера, необходимых для нормального функционирования комплекса СРВК DevLink.

Параметры настройки функции задаются в конфигурационном файле Службы автовосстановления Программного обеспечения (САПО) (см. п.4.2.4.6).

Отключение обработок переменных БД

Для каждой переменной БД контроллера в зависимости от её типа предусмотрен стандартный набор обработок. Используя функцию «Отключение обработок переменных БД», Пользователь может отключать какую-либо часть стандартных обработок. Это позволяет писать собственные уникальные обработки с использованием технологического языка программирования КРУГОЛ или высвобождать атрибуты переменной БД для

собственных нужд (вплоть до превращения переменной БД в массив для хранения произвольных данных). Подробнее смотрите п.2.2.5.

Альтернативная функция сохранения БД

Функция выполняет сохранение изменений базы данных DevLink для назначаемого списка переменных с заданным циклом или по разовым «командам» изменений паспортов переменных (настройки см. п.4.2.4.2.3). Используя указанный механизм, можно организовать сохранение БД на FLASH, т.к. современные FLASH имеют до 1 млн. циклов перезаписи в сочетании со встроенным механизмом выравнивания износа от перезаписи данных.

Настраиваемый список атрибутов переменных БД, передаваемых с СО

Данная функция добавляет возможность задания групп переменных каждого типа со своим индивидуальным набором атрибутов, выкладываемых в БД СРВК при передаче паспорта переменной с СО. Группы переменных описываются Пользователем в ini-файле (см п.4.2.4.2.28, 4.2.4.2.289).

Сброс настроек контроллера в значения по умолчанию

Данная функция позволяет пользователю сбрасывать настроечные параметры контроллера в значения по умолчанию без использования вспомогательных устройств. В настоящий момент к таким параметрам относится IP-адреса сетевых интерфейсов контроллера. Подробнее смотрите п.4.1.1.

Хранение текущих значений переменных БД с меткой времени и качеством

Функция позволяет вместе с текущим значением переменной БД хранить также время его последнего изменения и качество. Предназначение функции – организация ведения трендов на контроллере. При регистрации изменений, связанных с физическими/драйверными переменными, будет использоваться именно время непосредственного изменения переменной в её источнике, а не время регистрации данного изменения в СРВК.

Ведение трендов на контроллере

Данная функция организует ведение архивных и оперативных трендов непосредственно на контроллере. В данной версии тренды ведутся только по текущим значениям переменных БД DevLink, а именно, по ВА, ВД, АВ, ДВ и РВ переменным. Ведение трендов по атрибутам переменных и прочим параметрам СРВК DevLink невозможно. Также существует возможность заполнения тренда историческими данными устройства, при поддержке соответствующей функции драйвером данного устройства. Подробнее в. п.2.2.79.

Взаимодействие с модулем телемеханики

Функция позволяет организовать доступ к внутренней информации контроллера для клиентов, которые поддерживают интерфейс взаимодействия модуля телемеханики (например, SCADA «КРУГ-2000» 4.X(TM) или OPC-сервер СРВК). Для клиентов будут доступны: получение протокола событий контроллера, синхронный и асинхронный доступ к текущим значениям переменных БД DevLink, запрос оперативных и архивных трендов с контроллера.

Зеркализация трендов в схемах резервирования

Данная функция обеспечивают синхронизацию данных указанных самописцев при работе в схемах резервирования. Синхронизация осуществляется путем передачи всех точек указанных самописцев с контроллера со статусом «Основной» на контроллер со статусом «Резервный».

Параметры настройки функции задаются в конфигурационном файле *reztrend.ini* (смотри п.4.2.4.4).

Управление GPRS каналами связи

Данная функция позволяет организовать до двух независимых GPRS каналов связи для обмена информацией. При необходимости пользователь может управлять данными каналами и производить диагностику связи. Подробнее смотрите п.2.2.10.

Взаимодействие с сервером единого времени

Данная функция позволяет корректировать системное время с эталонным источником. Подробнее п.2.2.11.

Диагностика контроллера по протоколу SNMP

Сервисная функция по предоставлению диагностики контроллера. На контроллере запущен SNMP-агент, который при опросе возвращает информацию по загрузке процессора, состоянию ОЗУ, трафику на Ethernet- и GPRS-интерфейсов и др. В качестве утилиты опрашивающей SNMP-агент, установленный на контроллере, может быть использован OPC-сервер SNMP разработки ООО НПФ «КРУГ». Подробнее о перечне возвращаемых параметров см. «Приложение Г».

Поддержка Менеджера прикладного программного обеспечения (МПО)

Менеджер прикладного программного обеспечения из пакета программ SCADA «КРУГ-2000» версий 4.3 и выше, позволяет загружать прикладное ПО на все компоненты системы в автоматизированном режиме, что упрощает работу пользователя и уменьшает вероятность его ошибочных действий при загрузке.

2.2 Принципы работы СРВК DevLink

2.2.1 Общие принципы работы СРВК DevLink

Работа СРВК DevLink происходит следующим образом.

С заданным периодом (обычно используется 100 мс) выполняется один цикл работы контроллера DevLink (основной цикл). Цикл состоит из следующих последовательно выполняемых операций:

- Опрос входных каналов контроллера
- Обработка значений входных переменных базы данных DevLink, таких как входные аналоговые (ВА), входные дискретные (ВД) и переменные ручного ввода (РВ)
- Выполнение технологических программ Пользователя
- Обработка значений выходных переменных базы данных DevLink, таких как аналоговые выходные (АВ), дискретные выходные (ДВ)
- Запись значений в выходные каналы контроллера.

Параллельно с основным циклом работают дополнительные компоненты СРВК DevLink. Их временные характеристики напрямую не зависят от времен основного цикла контроллера и друг друга. Работа этих компонентов не прерывает времени основного цикла контроллера – работа происходит в промежутках между циклами контроллера. К дополнительным компонентам СРВК DevLink относятся:

- Модуль связи со Станцией оператора (udpkrug – для канала связи «PC-контроллер». tscrkrug – для канала связи «PC --контроллер 2.0»)
- Модуль связи по каналу телемеханики
- Модуль связи со Станцией инжиниринга
- Модуль визуализации
- Другие служебные модули СРВК DevLink.

2.2.2 Модули ввода/вывода серии DevLink-A10

Модули серии DevLink-A10 предназначены для ввода/вывода сигналов различного вида (дискретных, аналоговых, импульсных и прочих). Опрос входных значений и выдача выходных значений для этих модулей производится синхронно с циклом работы контроллера. Связь между контроллером DevLink и модулями осуществляется по одной или нескольким шинам RS-485 (протокол Modbus RTU).

СРВК поддерживает следующие типы модулей:

- AI-3RTD(/D) - Модуль ввода аналоговых сигналов (3 термометра сопротивления)
- AI-8TC(/D) - Модуль ввода аналоговых сигналов (8 термопар)
- AI-8TC/I - Модуль ввода аналоговых сигналов (8 изолированных каналов термопар)
- AI-8UI(/D) - Модуль ввода аналоговых сигналов (8 универсальных входов)
- AO-2UI (/D) – Модуль вывода аналоговых сигналов (2 выхода)
- DIO- 4/4(R,S,T) - Модуль ввода-вывода дискретных сигналов (4 входа, 4 выхода)
- DIO-16BD - Модуль ввода-вывода дискретных сигналов (16 входов/выходов), поддерживаемые версии прошивок v1.0 и v1.1.

- AIO-4/4(R,S,T) – Модуль ввода-вывода аналоговых и дискретных сигналов (4 аналоговых входа, 4 дискретных входа, 4 дискретных выхода, 0 аналоговых выходов (для этой модификации))
- AIO-4/0R – Аналогично предыдущему, только 4 аналоговых выхода и 0 дискретных выходов
- AIO-4/2R – Аналогично AIO-4/4, только 2 аналоговых выхода и 2 дискретных выхода
- DO-16RA4 – Модуль дискретного вывода (16 выходов)
- DIO-12H3/4RA – Модуль ввода-вывода дискретных сигналов (12 входов, 4 выхода)
- DI8H – Модуль ввода дискретных сигналов (8 изолированных каналов)
- DIO-8H/4RA – Модуль ввода – вывода аналоговых и дискретных сигналов (8 каналов ввода, 4 выхода)
- DO-8RC- Модуль дискретного вывода (8 выходов)
- AIO-4/X/F1-Модуль ввода-вывода аналоговых и дискретных сигналов (4 аналоговых, 4 дискретных входа, 4 аналоговых или 4 дискретных выхода).

Подробную информацию по модулям можно найти в соответствующих руководствах по эксплуатации.

Обмен данными между СРВК и модулями осуществляется через переменные БД DevLink. Подробности конфигурирования модулей для СРВК см. в пункте 4.2.1.

Расчет приблизительного времени опроса модулей A10 для разных конфигураций приведен в приложении В.

2.2.3 Зеркализация данных в схемах резервирования

При использовании схем с резервированием требуется использовать функцию зеркализации данных для безударного перехода (передачи управления) на контроллер/процессорный модуль со статусом «Резервный», в случае автоматического перехода при неисправности контроллера/процессорного модуля со статусом «Основной» или в случае ручного перехода для проведения профилактических работ.

Функция зеркализации данных в схемах резервирования заключается в уравнивании значений атрибутов переменных баз данных СРВК дублирующих друг друга контроллеров/процессорных модулей, посредством передачи паспортов или отдельных атрибутов зеркализуемых переменных из базы данных СРВК, имеющего статус «Основной», в базу данных СРВК, имеющего статус «Резервный».

Выбор интерфейса связи и его настроек для осуществления зеркализации данных выполняется в конфигурационном файле *rezpasp.ini*.

Настройка зеркализуемых паспортов или отдельных атрибутов переменных базы данных СРВК также выполняется в конфигурационном файле *rezpasp.ini*.

При соединении или восстановлении связи между резервируемыми СРВК сначала передаются все зеркализуемые параметры, а затем передача зеркализуемых параметров осуществляется по изменению.

Зеркализация данных работает в двух режимах, в зависимости от используемой схемы резервирования:

- Режим 100% резервирования контроллеров
- Режим резервирования процессорных модулей.

В режиме 100% резервирования контроллеров рекомендуется зеркализировать отдельные атрибуты переменных базы данных СРВК из перечня разрешенных атрибутов (см. п.4.2.4.3).

Цикл работы СРВК на контроллере со статусом «Резервный» равен значению, заданному в конфигурационном файле *krugknttr.ini*.

В режиме резервирования процессорных модулей помимо передачи зеркализуемых параметров, также осуществляется передача значений входных каналов модулей ввода/вывода, т.к. в данном режиме резервирования опрос модулей ввода/вывода может осуществлять СРВК на процессорном модуле со статусом «Основной». В случае наличия связи между резервируемыми СРВК цикл работы СРВК на процессорном модуле со статусом «Резервный» равен циклу опроса зеркализуемых данных. В случае отсутствия связи между резервируемыми СРВК цикл работы СРВК на процессорном модуле со статусом «Резервный» равен значению, заданному в конфигурационном файле *krugknttr.ini*.

2.2.4 Автовосстановление программного обеспечения

Работоспособность СРВК DevLink зависит от работоспособности программ, входящих в ПО, и программ операционной системы контроллера. В случае выхода из строя одной из программ (выгрузки программы из оперативной памяти контроллера) ПО могло бы работать некорректно, если бы не было функции автовосстановления программного обеспечения.

Функция автовосстановления программного обеспечения следит за работоспособностью, как отдельных программ, так и за группами взаимосвязанных программ, и, в случае нарушения работоспособности программ, либо перезапускает требуемые программы, либо перезапускает все программное обеспечение контроллера.

Слежение за группами программ необходимо в тех случаях, когда выход из строя одной из программ в группе требует перезапуска определенной последовательности программ для полного восстановления функциональности системы.

Отдельную программу можно поставить на контроль функции автовосстановления с помощью специальной утилиты *smon*, передав через командную строку необходимые параметры (см. п.4.2.5).

Группы программ можно поставить на контроль функции автовосстановления с помощью конфигурационного файла, в котором настраиваются необходимые параметры групп процессов (см. п.4.2.4.6).

2.2.5 Отключение обработок переменных БД

Необходимость выполнения тех или иных обработок и выдачи сообщений определяются Пользователем при генерации БД через атрибут №2 переменной БД СРВК DevLink «Код обработки» – или посредством записи в данный атрибут через КРУГОЛ. Данный атрибут формируется как преобразованный в целое число 8-разрядный двоичный код, каждый разряд которого определяет необходимость включения (0) или отключения (1) каких-либо алгоритмов стандартных обработок переменной (подробнее см. «Приложение Б»). При значении атрибута равном нулю, выполняются все стандартные обработки переменной. Сообщения, связанные с обработкой и диагностикой переменной БД, формируются СРВК DevLink автоматически (если не отключены соответствующие обработки).

2.2.6 Альтернативное сохранения БД

Функция позиционируется как альтернативный механизм сохранения БД СРВК DevLink на FLASH. При хранении исходных файлов БД СРВК DevLink на FLASH без использования данной функции рекомендуется отключать циклы сохранения БД и роллинга или задавать

большой период сохранения (например 30 мин.). Также следует помнить, что при отключении цикла сохранения БД CPBK DevLink теряется функция определения времени простоя ПО контроллера, т.к. не будет сохраняться файл *timewait.dat*, в который записывается время завершения цикла работы контроллера.

Функция альтернативного сохранения БД предоставляет Пользователю возможность задания списка сохраняемых паспортов переменных и выбор режима их сохранения.

Список сохраняемых с заданным циклом паспортов переменных прописывается в секции *[BD]* конфигурационного файла *krugknttr.ini* (см. п.4.2.4.2.3). В процессе работы контроллера БД CPBK DevLink используется только для начальной загрузки, а циклическое сохранение указанных в списке параметров производится в специальный файл. Если такой список не задан, то будет производиться сохранение всей БД CPBK DevLink.

Пользователю на выбор предоставляется два режима сохранения:

- 1) Сохранение в штатном цикле сохранения БД
- 2) Сохранение синхронно с командами изменения паспортов от языка КРУГОЛ и Модуля визуализации (*show*).

В первом режиме происходит сохранение с заданным периодом списка указанных паспортов переменных или всей БД, если не задан список.

Второй режим сохранения включает в себя функциональность первого режима. Дополнительно к этому, вне зависимости от заданного цикла сохранения БД происходит сохранение всей БД CPBK DevLink синхронно с командами изменения паспортов. Например, если задан список паспортов переменных БД, который сохраняется раз в 30 минут, а через 10 минут после последнего сохранения поступила команда изменения паспорта, то будет произведено сохранение данного списка и всей БД CPBK DevLink, а через 20 минут произойдет штатное сохранение только заданного списка.

2.2.7 Настраиваемый список атрибутов переменных БД, передаваемых с СО

До настоящего времени в БД CPBK выкладывался только «жестко» определенный набор атрибутов паспортов переменных, переданных со Станции Оператора. В некоторых случаях это может вызвать проблемы при работе с атрибутами. Например, при одновременной работе с паспортом переменной и в СО, и в ПрП на контроллере, возможно «перетирание» нужного значения.

Данная функция позволит устранить подобные проблемы. Пользователь сам может задавать группы переменных каждого типа со своим индивидуальным набором атрибутов, выкладываемых в БД CPBK при передаче паспорта со СО. В качестве таких групп могут использоваться данные из конфигурационного файла зеркализации *rezrasp.ini* или собственного конфигурационного файла. Для канала РС-контроллер атрибуты описаны в файле *udrkrug.ini*, для канала РС-контроллер 2.0 атрибуты описаны в файле *tcprkrug.ini*. (см п 4.2.4.2.28-29)

Следует также понимать, что, если на СО Пользователь изменит атрибут, который не прописывается в БД CPBK, произойдет рассогласование между БД на СО и контроллере.

2.2.8 Межконтроллерный обмен

В состав CPBK DevLink входит новая реализация функции межконтроллерного обмена. Механизм обмена тот же, что и в предыдущей версии (подробнее см. п.4.2.4.5).

Ключевым отличием новой реализации является то, что возможно предсказать максимальную задержку между возникновением события на абоненте-источнике и регистрацией того же события на абоненте-приёмнике. Таким событием, например, может быть изменение значения дискретной входной переменной.

Процесс межконтроллерного обмена производит проверку на изменение передаваемых параметров с частотой цикла контроллера. Если из-за низкой пропускной способности сети или из-за нехватки процессорного времени не получается уложиться в заданный интервал, происходит искусственное увеличение цикла работы межконтроллерного обмена. Чтобы такого увеличения не происходило, должно быть соблюдено соотношение, определяемое формулой:

$$Y=100 \cdot \text{Тцикл} (1 - (0.35 \cdot \text{Тцикл} + \text{Топрос} + \text{Тпрограммы}) / \text{Тцикл}),$$

где:

Y	Максимальное возможное кол-во принимаемых переменных
Тцикл	Цикл СРВК, мс
Топрос	Время опроса, мс
Тпрограммы	Время программы, мс

Например:

Тцикл	Топрос	Тпрограммы	Y
100	30	10	2500

При соблюдении рассчитанного выше ограничения на количество принимаемых переменных, можно рассчитать задержку:

$$\text{Тз_макс} = 2 \cdot \text{Тцикл} + (\text{Yп_тек} / \text{Yп_доп}) \cdot (0.8 \cdot \text{Тцикл} - \text{Тп_опроса} - \text{Тп_программы}), \quad (1)$$

где:

Тз_макс	Максимальная возможная задержка между регистрацией события на локальном контроллере и его регистрации на удаленном контроллере
Yтек	Текущее кол-во принимаемых переменных
Yдоп	Максимальное возможное кол-во принимаемых переменных
Тцикл	Цикл СРВК, мс
Топрос	Время опроса, мс
Тпрограммы	Время программы, мс

Например:

Тцикл	Топрос	Тпрограммы	Yдоп	Yтек	Тз_макс
100	30	10	2500	2500	240

Все соотношения выявлены эмпирическим путём и не могут претендовать на универсальность и абсолютную точность.

2.2.9 Ведение трендов на контроллере

В ранних версиях СРВК тренды велись непосредственно на верхнем уровне системы, а контроллер только предоставлял информацию по текущим значениям переменных БД. Но при потере связи с контроллером терялась и информация для ведения трендов. Для устранения этого недостатка, а также, для усовершенствования механизма ведения трендов, вся процедура теперь происходит непосредственно на DevLink, и тренды передаются на верхний уровень системы через модули связи «ТМ-канал» или «РС-контроллер 2.0».

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Настройка функции ведения трендов осуществляется с помощью ИСР. Описание механизма приведено в документе «КРУГОЛ. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ. Руководство Пользователя». Полученный в результате генерации файл *trendcfg.xml* необходимо поместить в папку */gsw/krugdb* на контроллере. Также на контроллере должны быть запущены следующие процессы: *kdbserv*, *mut* и *mbd*. Просмотреть содержимое трендов на контроллере возможно с помощью утилиты *trendsh*.

Контроллеры DevLink выпускаются в комплектации с 512МВ оперативной памяти. Это позволяет осуществлять ведение трендов без особых ограничений на их размер.

Если ПО настроено правильно, то в нормальном режиме работы на контроллере должно постоянно оставаться не менее 1-2 МВ свободной памяти. Если памяти остается меньше – существует риск, что в момент пиковых нагрузок произойдет сбой.

Самый требовательный к количеству памяти процесс СРВК DevLink – «Модуль ведения трендов» (файл процесса называется *mut*). Данный процесс отвечает за хранение трендов, а значит, при слишком большом количестве точек трендов, произойдет сбой СРВК DevLink из-за нехватки памяти. Для нормальной работы ПО необходимо, чтобы данный процесс не занимал более 30 МВ оперативной памяти в любой момент работы. Зависимость памяти процесса *mut* от количества точек следующая:

$$\text{Размер_процесса_КВ} = 2000 + \text{Колво_перьев} * 3 + \text{Колво_точек} * 0,04, \quad (2)$$

где:

Размер_процесса_КВ	Занимаемый объем оперативной памяти (килобайт)
Колво_перьев	Общее количество перьев во всех самописцах
Колво_точек	Общее количество точек в Оперативных трендах, которые в текущий момент хранятся во всех перьях

Формула приближительная – объем оперативной памяти, используемый процессом, может увеличиваться в момент пиковых нагрузок из-за особенностей механизмов управления памятью ОС.

2.2.9.1 Рекомендации по оптимальной настройке ведения трендов

Структура тренда включает Оперативный тренд (ОТ), который хранится в оперативной памяти контроллера, и Архивный тренд (АТ) который хранится на запоминающем устройстве.

В настройках самописца можно выставить ограничения для всех его трендов.

Для ОТ можно задать ограничение на «глубину» – время, в течение которого в тренде будет храниться точка, и на количество одновременно хранимых точек.

Для АТ можно задать только ограничение на «глубину».

«Глубина» для ОТ и АТ должна настраиваться в зависимости от существующих требований к тренду.

ОТ предназначен для накопления оперативной информации об истории изменения переменной БД и быстрой передачи этой информации на верхний уровень системы (время доступа к ОТ в несколько раз меньше времени доступа к АТ).

АТ предназначен для предотвращения потери данных ОТ, не успевших «передаться» при перезапуске контроллера; а также для долгосрочного хранения данных (например, для хранения в течение недели снимаемых раз в час показаний датчика).

Если БД изменяется часто, а «глубина» ОТ достаточно большая (смотрите формулу 2), то рекомендации по настройке тренда следующие:

- **Вариант 1:** следует ограничить ОТ и на количество одновременно хранимых точек
- **Вариант 2:** чтобы избежать «дребезга» переменной, следует задать апертуру изменения переменной
- **Вариант 3:** уменьшить «глубину» ОТ, увеличив «глубину» АТ – доступ к тренду будет медленнее, но будет больше свободной памяти.

Рассмотрим настройку трендов на следующих примерах:

- 1) Самописец содержит 100 перьев, каждое из которых часто изменяется. Каждому перу соответствует ОТ и АТ.

Рекомендации:

исходя, из формулы (2), следует поставить ограничение в 1000 точек для каждого ОТ.

- 2) Самописец содержит 500 перьев, из которых 50 изменяются часто, остальные 450 изменяются редко.

Рекомендации:

- Разбить все тренды на 2 самописца.
- В 1-м самописце – будут 50 перьев, изменяемых часто. Назначить им ограничение ОТ в 1000 точек
- Во 2-м самописце – будут оставшиеся 450 перьев. Назначить им ограничение ОТ в 1000 точек (ограничение нужно для того, чтобы избежать сбоя, если одна переменная начнет часто изменяться); либо уменьшить «глубину» ОТ, увеличив глубину АТ.

Архивные тренды располагаются на FLASH-диске. Хранилище предпочтительнее организовать внутри каталога */gsw*.



Внимание!!!

FLASH-диск имеет ограничение на количество циклов перезаписи. Поэтому, минимальный период сохранения архивных трендов на FLASH-диск – один раз в час. Если период будет меньше часа, то архивы вестись не будут.

Для обеспечения корректного ведения архивных трендов необходимо убедиться в том, что свободного места на устройстве достаточно для хранения файлов с архивными данными. Размер, занимаемый файлами архивного тренда одного пера на FLASH-диске контроллера, рассчитывается по формуле:

$$\text{Размер_пера_в_байтах} = \max(2560; 130 + (5 + \text{Колво_точек}) * \text{Размер_точки}) + (70 * \text{Емкость_АТ}/4) / \text{Период_сохранения_АТ}$$

где:

max(x; y)	Равно наибольшему из чисел x и y
Колво_точек	Общее количество точек в архивном тренде
Размер_точки	Размер одной точки тренда (байт) (15 байт – для трендов по дискретным переменным; 17 байт – для трендов по аналоговым переменным)
Емкость_АТ	Емкость архивного тренда (часов)
Период_сохранения_АТ	Период сохранения архивных трендов (часов)

Общий размер всех архивных трендов всех самописцев на контроллере равен суммарному размеру файлов их перьев. Суммарный размер архивов не должен превышать размер свободного места на устройстве, предназначенном для хранения архивов. Нехватка свободного места на запоминающем устройстве приведет к остановке ведения архивных трендов.

2.2.10 Применение GPRS каналов связи

На контроллере DevLink может быть установлено до двух GSM-модемов, которые позволяют организовать GPRS каналы связи для обмена информацией. В каждом из GSM-модемов может быть использовано до 2-х SIM-карт. При неисправности одной SIM-карты, переход на другую выполняется автоматически.

У разных операторов связи в разных регионах существуют индивидуальные настройки для GPRS соединений. Для настройки GPRS соединений на контроллере используются файлы */gsw/etc/ppp.cfg*, */gsw/etc/ppp1.cfg*, */gsw/etc/ppp2.cfg*. Более подробно форматы данных файлов рассмотрены в п.4.2.4.99. Если на контроллере необходимо организовать доступ в глобальную сеть по именам ресурсов (а не по сетевым адресам), то необходимо создать файл */gsw/etc/resolv*, в котором будет указан адрес DNS-сервера (или нескольких серверов). Формат данного файла можно посмотреть на man-страницах ОС Linux (*man resolv.conf*), либо на соответствующих страницах в сети Интернет.

2.2.11 Взаимодействие с сервером единого времени «TimeVisor»

Для организации взаимодействия с сервером единого времени «TimeVisor» на контроллере необходимо активировать службу точного времени NTP, которая в изначальном образе системы не запускается. Для активации службы, необходимо в Станции Инжиниринга запустить удаленный терминал с контроллером и в появившемся окне выполнить команду:

```
ntpd_ctrl activate
```

После этого контроллер необходимо перезагрузить. При необходимости службу точного времени можно опять деактивировать, выполнив команду

```
ntpd_ctrl deactivate
```

В СРВК DevLink файл конфигурации службы единого времени расположен в */gsw/etc/ntp.cnf*. Процесс его настройки описан в документе «СЕРВЕР ЕДИНОГО ВРЕМЕНИ «TimeVisor». Руководство по эксплуатации».

Для удобства пользователей процесс конфигурирования службы единого времени можно производить в Web-конфигураторе DevLink. Активация службы NTP производится в окне «Автозапуск», настройка файла конфигурации службы производится в окне «Настройка сервера единого времени», подробное описание работы с конфигуратором приведено в документе «WEB-конфигуратор контроллера DevLink. Руководство Пользователя».

3 СТРУКТУРА СРВК DevLink

3.1 Состав программного обеспечения

Программное обеспечение контроллера состоит из следующих компонентов:

- СРВК DevLink
- Прикладное программное обеспечение для программирования контроллера.

СРВК DevLink обеспечивает выполнение в режиме реального времени информационных, управляющих и вспомогательных функций и задач, а также выполнение программируемых Пользователем алгоритмов на технологическом языке программирования КРУГОЛ.



Внимание!!!

Функции централизованного контроля (включая первичную обработку параметров), функции дистанционного управления дискретными выходами могут выполняться без применения языка технологического языка программирования КРУГОЛ с использованием встроенных в СРВК DevLink алгоритмов обработок и управления.

Прикладное программное обеспечение предназначено для выполнения задач программирования контроллера.

Прикладное программное обеспечение состоит из следующих компонентов:

- Интегрированная среда разработки КРУГОЛ
- Станция инжиниринга
- Web-конфигуратор DevLink

Интегрированная среда разработки КРУГОЛ позволяет выполнять генерацию Базы Данных контроллера, настройку трендов, компиляцию и отладку программ Пользователя, написанных на технологическом языке КРУГОЛ, а также загрузку откомпилированных модулей в контроллер и их отладку непосредственно на контроллере. (Также База Данных контроллера и конфигурация трендов может быть выполнена с помощью Генератора Базы данных SCADA «КРУГ-2000»).

Технологический язык программирования КРУГОЛ обеспечивает:

- Интеграцию с БД СРВК DevLink (доступ к значениям переменных и их атрибутов)
- Создание и анализ трендов СРВК DevLink
- Формирование и вывод сообщений в «Протокол событий»
- Выполнение арифметических и логических операций
- Выполнение основных математических функций
- Реализацию таймеров и выполнение операций с ними
- Ветвление программы по условию
- Циклы с явным выходом
- Многократную вложенность структур языка
- Досрочное прерывание выполнения блока программы по условию
- Создание архивов данных.

Написание и отладка программ Пользователя осуществляется на отдельном компьютере в соответствии с документом **«КРУГОЛ. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ. Руководство Пользователя»**.

Станция инжиниринга запускается на отдельном компьютере и предназначена для работы с абонентами сети с помощью локальной вычислительной сети Ethernet (файловые операции, перезапуск, диагностика, коррекция времени и др.), а также программирования и работы с контроллерами в режиме удаленного терминала. Подробное описание работы с программным обеспечением Станции инжиниринга приведено в документе **«СТАНЦИЯ ИНЖИНИРИНГА. Руководство Пользователя»**.

Web-конфигуратор DevLink обеспечивает удобную настройку параметров системы контроллера удаленно с помощью Web-браузера. Подробное описание работы с конфигуратором приведено в документе **«WEB-конфигуратор контроллера DevLink. Руководство Пользователя»**.

3.2 Файловая структура контроллера

Предварительная инсталляция CPBK DevLink выполняется на предприятии НПФ «КРУГ».

CPBK DevLink функционирует под управлением многозадачной операционной системы Linux.

Файловая система контроллера располагается на FLASH-диске.

FLASH-диск – электрически перепрограммируемое энергонезависимое устройство хранения информации, в котором допустимо до 1000000 циклов перезаписи. В виду данного ограничения предполагается его использование только для хранения информации, не требующей постоянной перезаписи (например, файлы конфигурации, лицензия).

Файловая структура контроллера формируется и поддерживается операционной системой Linux, которая загружается при запуске контроллера с FLASH-диска. Программное обеспечение контроллера, записанное на FLASH-диске, состоит из следующих компонентов:

- Программного обеспечения операционной системы Linux
- CPBK DevLink.

Операционная система Linux инсталлируется в минимальном объеме, достаточном для функционирования многозадачной операционной системы с возможностью поддержки портов последовательного интерфейса, устройства хранения информации FLASH, адаптера сетевых интерфейсов.

Файлы операционной системы контроллера располагаются в директориях: *bin*, *dev*, *etc*, *lib*, *sbin*, *usr*, *var*. Для каждого контроллера операционная система Linux настраивается индивидуально, поэтому использование одной копии FLASH-диска для разных контроллеров может привести к неправильной работе CPBK DevLink в целом.

Имеются два типа устройств, на которых располагается файловая система контроллера:

- FLASH-диск (/dev/mtdblock8-9)
- RAM-диск (tmpfs).

FLASH-диск разбит на логические диски (партиции), один из которых смонтирован как / (системный - /dev/mtdblock8) в режиме «только чтение», а на второй, смонтированный как /gsw (/dev/mtdblock9), разрешена запись через программное обеспечение Станции инжиниринга.

Временные файлы, которые создает операционная система, находятся на RAM-диске и теряются после перезапуска системы.

Структура каталогов представлена на рисунке 3.2.1.

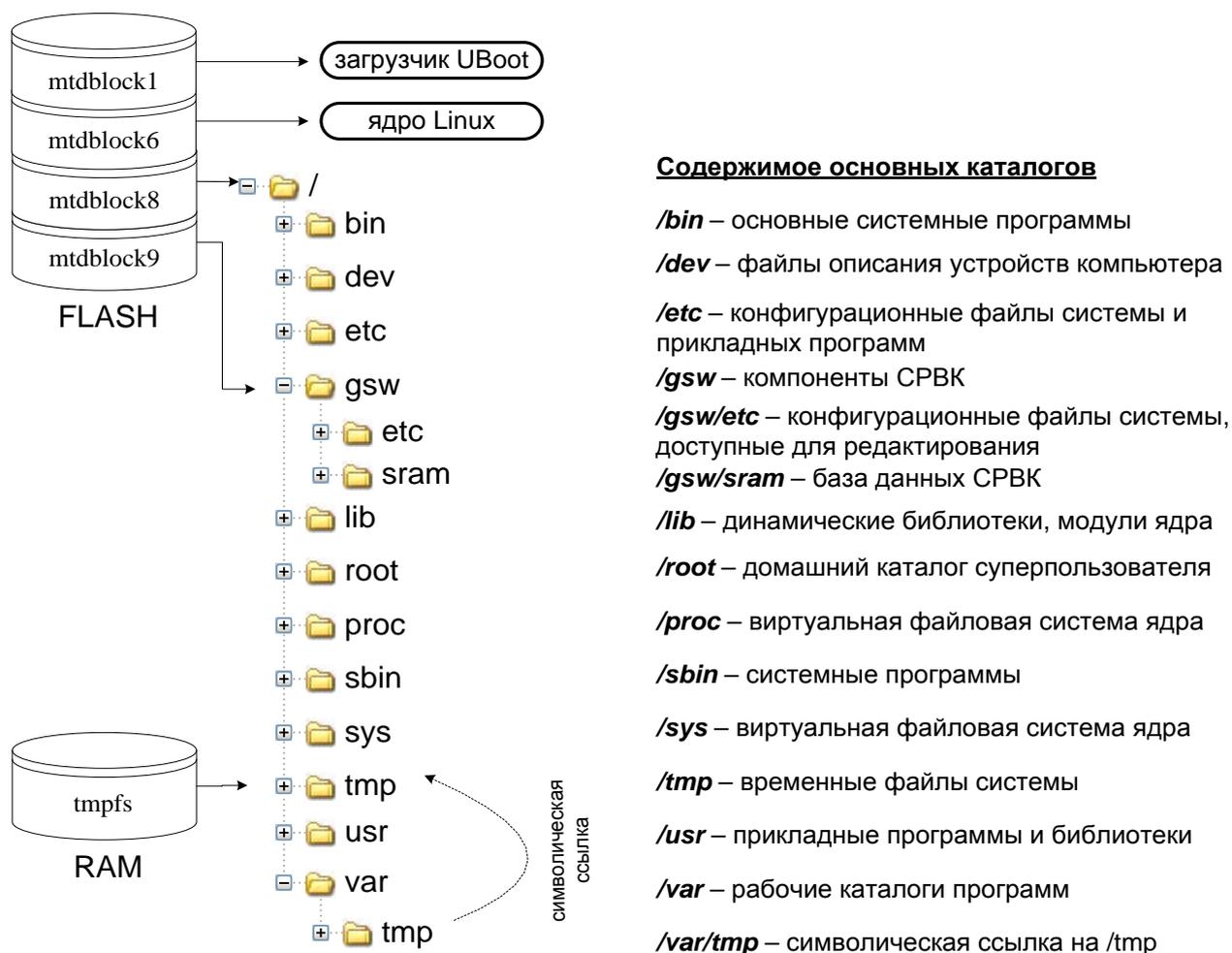


Рисунок 3.2.1 - Файловая структура контроллера DevLink

О редактировании конфигурационных файлов.

В ОС Windows предусмотрены два символа перехода на следующую строку, следующие один за другим – «перевод строки» и «возврат каретки». В Linux такой символ один – «перевод строки». Редактирование конфигурационных файлов в редакторах Windows, не учитывающих это различие, может привести к неверным настройкам сети и, как следствие, отсутствию связи с контроллером.

Дополнительно на контроллере установлен текстовый редактор *nano*. Это позволяет редактировать конфигурационные файлы системы непосредственно на контроллере. Для этого необходимо в терминале выполнить команду, например, *nano /gsw/krug.run*. При это в терминале появится окно редактора. В его нижней части приведена информация о комбинации клавиш, участвующих в редактировании. При нажатии на клавишу *F1* будет выведена полная справка по работе в редакторе, с которой желательно ознакомиться.

ВНИМАНИЕ!!!

Помните, Вы работаете с правами «Администратора». Запуск некоторых системных утилит может повредить систему. Не запускайте утилиту, если Вы не уверены в её назначении. После перезагрузки работоспособность системы обычно восстанавливается. Команда `<название утилиты> --help` обычно выводит помощь по утилите.

3.2.1 Установка/изменение IP-адреса контроллера

В процессе подготовки контроллера к работе может возникнуть необходимость поменять его IP-адреса. Изменение может носить как временный характер, так и постоянный.

Для временного изменения IP-адреса адаптеров 1 или 2 необходимо в терминале контроллера выполнить соответственно команды `ifconfig eth0 <требуемый_IP_адрес>` или `ifconfig eth1 <требуемый_IP_адрес>`. Например, `ifconfig eth0 192.168.10.248`. Данный адрес сбросится при перезагрузке контроллера.

Для того, чтобы установить новый IP-адреса, необходимо отредактировать конфигурационный файл `/gsw/etc/ifaces`, содержащий настройки сетевых интерфейсов. В поле `address` задается IP-адрес контроллера, а в поле `netmask` – маска сети. Данных настроек достаточно, для базового функционирования. Если же требуется специфическая настройка сети, например, указание шлюза, настройка маршрутов, то ознакомиться с полным перечнем параметров можно в документации ОС Linux на конфигурационный файл `/etc/network/interfaces`. Также IP-адреса контроллера можно установить через Web-конфигуратор.

3.2.2 Установка/обновление СРВК DevLink

Дистрибутивы СРВК DevLink существуют двух видов:

- Дистрибутив, содержащий инсталляцию СРВК DevLink. Используется для установки ПО «с нуля»
- Дистрибутив, содержащий обновление СРВК DevLink. Используется для обновления ранее инсталлированной версии ПО.

Дистрибутив для инсталляции СРВК DevLink представлен в виде архива `linux_devlink_v<x>_[SP<y>]_ck.rar`, в названии которого используются следующие характеристики дистрибутива:

linux – операционная система дистрибутива,

devlink – наименование контроллера (DevLink), поддерживаемого данным дистрибутивом,

v<x> – номер версии ПО данного дистрибутива (Например, v716 - версия 7.16),

[SP<y>] – номер сервисного пакета обновления (Service Pack) для данной версии СРВК DevLink (может отсутствовать),

ck – защита по программному ключу.

Дистрибутив для обновления СРВК DevLink представлен в виде архива

`linux_devlink_v<x>_[SP<x>]u_ck.rar`, который именуется по той же системе.

Единственное отличие – наличие буквы “u” после номера версии в имени файла-архива.

В архиве находятся директории с файлами, которые необходимо поместить на контроллер, в полном соответствии с названиями директорий в архиве. Например, файлы архива, находящиеся в директории */gsw*, необходимо поместить на контроллер в директорию */gsw*. Другими словами, структура каталогов контроллера должна соответствовать структуре архива.

Инсталляция СРВК DevLink.

Файлы на контроллер копируются при помощи Станции инжиниринга. Порядок действий:

- 1) Переведите контроллер в режим программирования (правила запуска контроллера в режиме программирования приведены в п.4.1.1).
- 2) Запустите «файловые операции» со Станции инжиниринга.
- 3) Скопируйте все файлы из архива инсталляции в соответствующие директории на контроллере (с помощью СИ можно скопировать только файлы, каталоги целиком не копируются).
- 4) Если директория не существует, создайте ее с помощью Станции инжиниринга.
- 5) Перезапустите контроллер.
- 6) Установка версии завершена.

Обновление СРВК DevLink

Файлы на контроллер копируются при помощи Станции инжиниринга. Порядок действий:

- 1) Переведите контроллер в режим программирования (правила запуска контроллера в режиме программирования приведены в п.4.1.1).
- 2) Запустите «файловые операции» со Станции инжиниринга.
- 3) Обязательно сделайте копию файлов контроллера, которые подлежат изменению, при помощи Станции инжиниринга. Также необходимо скопировать содержимое директории */gsw*, включая подкаталоги.
- 4) Скопируйте все файлы из архива обновления в соответствующие директории на контроллере.
- 5) Если директория не существует, создайте ее с помощью Станции инжиниринга.
- 6) Перезапустите контроллер.
- 7) Установка обновления завершена.



ВНИМАНИЕ!!!

**Если при обновлении версии что-то не работает - переведите контроллер в режим программирования и перепишите ранее сделанную (на шаге 3) резервную копию файлов обратно на контроллер.
Обратитесь в службу технической поддержки НПФ «КРУГ».**

3.2.3 Файловая структура CPBK DevLink

Набор данных для работы CPBK DevLink устанавливается на этапе предпродажной подготовки контроллера в директорию */gsw*. При необходимости Пользователь может самостоятельно переинсталлировать данный набор путем записи соответствующих файлов из дистрибутива.

В директории */gsw* располагаются все исполняемые модули системы и следующие поддиректории:

- */gsw/atrends* содержит архивные тренды
- */gsw/etc* содержит Пользовательские файлы настройки параметров ОС
- */gsw/dic* содержит словари сообщений
- */gsw/krugdb* содержит текущую конфигурацию ведения трендов
- */gsw/lib* содержит библиотеки системных и Пользовательских функций КРУГОЛ
 - */gsw/lib/sys* содержит динамические библиотеки, необходимые для работы внутренних компонент CPBK DevLink
- */gsw/prg* содержит программы Пользователя
- */gsw/settings* содержит конфигурационные файлы CPBK DevLink
- */gsw/sram* содержит файлы, которые в режиме работы периодически сохраняет CPBK DevLink
 - */gsw/sram/dat* содержит БД контроллера
 - */gsw/sram/rezerv* содержит резервную копию БД контроллера
 - */gsw/sram/check* содержит временные метки сохранения БД, служит для восстановления при некорректной перезагрузке/завершении работы
- */gsw/system* содержит служебные файлы CPBK DevLink.

CPBK DevLink состоит из:

- **Базового программного обеспечения системы реального времени контроллера**, обеспечивающего выполнение функций контроля, управления и диагностики. К базовому программному обеспечению относятся программы и служебные файлы, не зависящие от базы данных конкретного контроллера. Базовое программное обеспечение устанавливается при установке программного обеспечения контроллера
- **Дополнительного программного обеспечения системы реального времени контроллера**, обеспечивающего выполнение функций резервирования сети и прочих опциональных функций. Дополнительное программное обеспечение устанавливается и функционирует только при наличии соответствующей лицензии на его применение
- **Данных Пользователя**: база данных CPBK DevLink, программы Пользователя и файлы конфигурации контроллера, которые записываются на этапе программирования контроллера и зависят от конкретной конфигурации контроллера.

Перечень файлов CPBK DevLink представлен в таблице 3.2.1.

Таблица 3.2.1 – Перечень файлов CPBK DevLink

Наименование поддиректорий	Наименование файлов	Назначение программы / файла
Директория <i>/gsw</i>	<i>cm</i> <i>exch_bd</i> <i>gm_srvk</i> <i>kdbserv</i> <i>krkontr</i> <i>mbd</i> <i>module</i> <i>mut</i> <i>proxy</i> <i>rezerv</i> <i>rollc</i>	Модуль CPBK DevLink Модуль CPBK DevLink
	<i>rollsh</i> <i>saveat.sh</i> <i>show</i> <i>sim</i> <i>smon</i> <i>smond</i> <i>tps</i> <i>trendc</i> <i>trendsh</i> <i>tcpkrug</i> <i>udpkrug</i> <i>zt</i> <i>ztserv</i> <i>krug.run</i>	Модуль CPBK DevLink Скрипт сохранения трендов при перезагрузке Модуль CPBK DevLink Модуль CPBK DevLink Скрипт старта CPBK DevLink
Поддиректория <i>/gsw/sram/dat</i>	<i>an_input.dat</i> <i>an_out.dat</i> <i>cutdb.dat</i> <i>cutdb.ini</i> <i>dis_fv.dat</i> <i>dis_out.dat</i> <i>hand_inp.dat</i> <i>fdat.dat</i> <i>idat.dat</i> <i>ldat.dat</i> <i>logname.cfg</i> <i>cntroll2.dat</i> <i>rolling2.dat</i> <i>timewait.dat</i>	База данных входных аналоговых переменных База данных выходных аналоговых переменных Файл данных альтернативного сохранения БД Файл текущей конфигурации альтернативного сохранения БД База данных входных дискретных переменных База данных выходных дискретных переменных База данных переменных ручного ввода Файл для хранения Пользовательских констант вещественного типа Файл для хранения Пользовательских констант целого типа Файл для хранения Пользовательских констант логического типа Файл описателей логических имен дискретных переменных Служебный файл Служебный файл Служебный файл

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Поддиректория <i>/gsw/sram/rezerv</i>	<i>an_input.dat</i> <i>an_out.dat</i> <i>cutdb.dat</i>	Копия базы данных входных аналоговых переменных Копия базы данных выходных аналоговых переменных Копия файла данных альтернативного сохранения БД
	<i>dis_fv.dat</i> <i>dis_out.dat</i> <i>hand_inp.dat</i> <i>cntroll2.dat</i> <i>rolling2.dat</i>	Копия базы данных входных дискретных переменных Копия базы данных выходных дискретных переменных Копия базы данных переменных ручного ввода Служебный файл Служебный файл
Поддиректория <i>/gsw/sram/check</i>	<i>chk_bd.dat</i> <i>chk_bd.rez</i> <i>chk_cbd.dat</i> <i>chk_cbd.rez</i> <i>chk_rol.dat</i> <i>chk_rol.rez</i>	Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл
Поддиректория <i>/gsw/atrends</i>	<i>./**/*.atd</i>	Файлы архивных трендов
Поддиректория <i>/gsw/dic</i>	<i>*.dic</i>	Системные и Пользовательские словари сообщений
Поддиректория <i>/gsw/etc</i>	<i>ifaces</i> <i>localtime</i> <i>resolv</i> <i>timezone</i> <i>ppp.cfg</i> <i>ppp1.cfg</i> <i>ppp2.cfg</i> <i>ntp.cnf</i>	Файл настройки сетевых интерфейсов Файл текущей временной зоны Файл настройки службы резолвера (определение сетевых имен) Файл содержит название текущей временной зоны Файлы настройки параметров GPRS соединений Файл настройки службы синхронизации времени
Поддиректория <i>/gsw/krugdb</i>	<i>krug_db.dtd</i> <i>trendcfg.xml</i>	Служебный файл Файл конфигурации ведения трендов
Поддиректория <i>/gsw/lib</i>	<i>*.so</i> <i>*.kls</i>	Библиотеки системных и Пользовательских функций КРУГОЛ Индексные файлы системных и Пользовательских библиотек функций КРУГОЛ
Поддиректория <i>/gsw/lib/sys</i>	<i>*.so</i>	Вспомогательные библиотеки внутренних компонент CPBK DevLink
Поддиректория <i>/gsw/prg</i>	<i>programs.lst</i>	Файл со списком технологических программ Пользователя
	<i>*.out</i>	Технологические программы Пользователя
Поддиректория <i>/gsw/settings</i>	<i>krugknttr.ini</i>	Файл конфигурации режимов работы CPBK DevLink

	<i>rezpasp.ini</i> <i>tcpkrug.ini</i> <i>reztrend.ini</i> <i>contrcfg.ini</i> <i>udpkrug.ini</i>	Файл конфигурации зеркализации БД при резервировании Файл конфигурации списка атрибутов переменных БД, передаваемых с СО Файл конфигурации зеркализации трендов Файл конфигурации модулей DevLink-A10 Файл конфигурации списка атрибутов переменных БД, передаваемых с СО
Поддиректория <i>/gsw/syslog</i>		Поддиректория для хранения журнала системных событий при перезагрузках контроллера.
Поддиректория <i>/gsw/system</i>	<i>atributs.dat</i> <i>offatrs.dat</i> <i>av.atr</i> <i>dv.atr</i> <i>rv.atr</i> <i>va.atr</i> <i>vd.atr</i> <i>gas.dat</i> <i>table1.cfg</i> ... <i>table9.cfg</i> <i>nln2.dat</i> <i>nln3.dat</i>	Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебный файл Служебные файлы Файл двумерных таблиц нелинейности Файл трехмерных таблиц нелинейности

СРВК DevLink запускается согласно файлу скрипта */gsw/krug.run*. Запуск данного скрипта производится автоматически (см п.4.2.5).

Программы Пользователя, написанные на языке КРУГОЛ, запускаются согласно файлу *programs.lst*, расположенному в поддиректории */gsw/prg*, в котором определяется список программ Пользователя.

Подробности описания файла *programs.lst* указаны в книге «КРУГОЛ™. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ», в разделе «Включение программ Пользователя в систему реального времени».

4 ПОДГОТОВКА И ПРОГРАММИРОВАНИЕ КОНТРОЛЛЕРА

4.1 Подготовка контроллера к работе

Подготовка контроллера к работе включает в себя следующие виды работ:

- Проверку технического состояния контроллера согласно документу «**Устройства серии DevLink. Руководство по эксплуатации**»;
- Проверку правильности установки, монтажа контроллера и внешних соединений с контроллером согласно документу «**Устройства серии DevLink. Руководство по эксплуатации**»;
- Программирование контроллера.

4.1.1 Режимы работы контроллера

Контроллер DevLink может функционировать в следующих режимах:

- **Основной режим работы** – запуск в контроллере программного обеспечения СРВК DevLink, обеспечивающего выполнение в режиме реального времени информационных, управляющих и вспомогательных функций и задач; связь со Станцией инжиниринга по локальной вычислительной сети Ethernet 10/100Base-T
- **Режим программирования контроллера** – запуск в контроллере программного обеспечения, поддерживающего связь со Станцией инжиниринга для возможности предварительной загрузки базы данных и программ Пользователя, написанных на технологическом языке КРУГОЛ, по локальной вычислительной сети Ethernet 10/100Base-T. В данном режиме в контроллере не запускается программное обеспечение СРВК DevLink.

Режим программирования контроллера задается при помощи кнопки без фиксации SET, расположенной на лицевой панели контроллера.

Если в момент старта контроллера кнопка «SET» не зажата, то осуществляется запуск в основном режиме работы.

Для перевода контроллера в режим программирования требуется выполнить следующие действия:

1. Подать питание на контроллер. При этом загорятся светодиоды: красным – «INIT» и «А», зеленым – «STATUS» и «В». Через 2 секунды погаснут светодиоды «INIT», «А» и «В», а светодиод «INIT» загорится красным.
2. После запуска операционной системы загорится зеленым светодиод «В».
3. В течение последующих 3 секунд нажать 1 раз кнопку «SET», или для запуска в режиме программирования с IP-адресами по умолчанию – нажать кнопку «SET» 3 раза.
4. При успешном переводе в режим программирования загорятся красным мигающим светодиоды «INIT» и «STATUS», светодиоды «А» и «В» погаснут (при запуске в режиме программирования с IP-адресами по умолчанию - светодиод «В» загорится зеленым мигающим), иначе – контроллер запустится в основном режиме работы.

Если при запуске СРВК DevLink в основном режиме работы обнаруживаются такие события как отсутствие базы данных или база данных испорчена, то контроллер перезапускается. После 3-ех неудачных запусков СРВК в основном режиме – контроллер автоматически запустится в режиме программирования. В этом случае требуется проверить правильность программирования контроллера.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

4.1.2 Световая индикация контроллера

СРВК DevLink отображает текущий режим работы и своё состояние с помощью двух диагностических светодиодов, расположенных на лицевой панели контроллера. В таблице 4.1.1 приведено обозначение световой индикации состояний СРВК DevLink (M20).

Таблица 4.1.1 - Индикация состояний СРВК для устройств DevLink (M20)

Светодиод Состояние контроллера	INIT	STATUS	A	B
Подача питания на контроллер	Красный	Зеленый	Красный	Зеленый
Загрузка ОС	Красный	Не горит	Не горит	Не горит
Ожидание нажатия кнопки «SET» в течение 3 секунд	Красный	Не горит	Не горит	Зеленый
Режим программирования Контроллера	Красный мигающий ¹	Красный мигающий ¹	Не горит	Не горит
				Зеленый мигающий ¹ – запуск с IP-адресами по умолчанию
Основной режим работы	Зеленый – нет ошибок в работе СРВК	Зеленый – текущий статус "Основной"	Красный – в контроллере отсутствует скрипт запуска СРВК (krug.run)	Не горит
	Красный – есть ошибки в работе СРВК	Зеленый мигающий ¹ - текущий статус "Резервный"	Красный мигающий ¹ - выставлен ручной запрет управления	
	Красный мигающий ¹ – сработал WatchDog			
	Не горит – в контроллере отсутствует скрипт запуска СРВК (krug.run)	Не горит – в контроллере отсутствует скрипт запуска СРВК (krug.run)	Не горит – нет ручного запрета управления	

¹ Мигание цветом выполняется с частотой 2 Гц.

4.1.3 Состояния контроллера

Контроллер/процессорный модуль может находиться в одном из следующих состояний:

- **«Готовность 1-го уровня»** (основной режим работы) – полностью работоспособен (нет отказов по модулям ввода/вывода, работоспособности запущенных процессов при загруженной базе данных). Данное состояние характеризуется свечением зеленым цветом светодиода «INIT» и свечением (если статус контроллера/процессорного модуля «Основной») или миганием (если статус контроллера/процессорного модуля «Резервный») зеленым цветом светодиода «STATUS» на процессорном модуле
- **«Готовность 2-го уровня»** (основной режим работы) – частично работоспособен (при работоспособности запущенных процессов при загруженной базе имеется отказ по модулям ввода/вывода или дополнительному оборудованию). Данное состояние характеризуется свечением красным цветом светодиода «INIT» и свечением (если статус контроллера/процессорного модуля «Основной») или миганием (если статус контроллера/процессорного модуля «Резервный») зеленым цветом светодиода «STATUS» на процессорном модуле. При срабатывании Watchdog – светодиод мигает красным до срабатывания перезапуска СРВК.
- **«Программирование»** – контроллер запущен в режиме программирования. Данное состояние индицируется красным миганием светодиодов «STATUS» и «INIT». Если выполнен запуск с IP-адресами по умолчанию - светодиод «B» горит зеленым мигающим цветом.
- **«Запрет управления»** – при наличии запрета управления от переключателя схемы резервирования - светодиод «A» горит красным мигающим цветом.
- **«Отсутствует скрипт запуска СРВК (krug.run)»** – при отсутствии скрипта запуска СРВК (файл /gsw/krug.run) – работа контроллера будет остановлена. При этом светодиод «A» горит красным цветом, остальные светодиоды не горят. Необходимо восстановить файл krug.run из дистрибутива СРВК или обратиться в службу технической поддержки НПФ «КРУГ».
- **«Отключен»** – на контроллер не подается питание. Данное состояние индицируется отсутствием свечения всех светодиодов на панели процессорного модуля – в алгоритме резервирования не диагностируется.

4.1.4 Схемы резервирования контроллеров/процессорных модулей

Программное обеспечение СРВК DevLink обеспечивает работоспособность контроллера в основном режиме работы для следующих схем резервирования:

- Без резервирования контроллеров (одиночный режим работы)
- 100% резервирование контроллеров
- Резервирование процессорных модулей.

Поведение СРВК зависит от выбранной Пользователем схемы резервирования, настройка которой выполняется в файле конфигурации *krugkntr.ini*. Описание файла конфигурации *krugkntr.ini* смотрите в п.4.2.4.2.

Для организации схемы резервирования используются следующие аппаратные компоненты контроллера DevLink:

- 1) Разъем I/O – бортовые дискретные входы/выходы – для передачи статусов между контроллерами.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Для возможности ручного назначения контроллеру статуса «Основной», а также запрета перехода на резервный контроллер применяется внешний трехпозиционный переключатель:

- Положение «1» – управление от контроллера ПК1 без перехода на резервный контроллер (резервирование контроллеров отключено)
- Положение «2» – управление от контроллера ПК без перехода на резервный контроллер (резервирование контроллеров отключено)
- Положение «ABP» – автоматическое резервирование контроллеров.

В таблице 4.1.2 приведено назначение контактов разъема I/O:

Таблица 4.1.2 – Назначение контактов разъема I/O для функции резервирования

№	Обозначение	Сигнал
1	I/O.1	OUT1
2	I/O.2	OUT2
3	I/O.3	IN1
4	I/O.4	IN2
5	I/O.5	IN3 (свободный)
6	I/O.6	IN4 (свободный)
7	GI	GND
8	PI	+12В

Выход OUT1 используется для формирования признака управления от контроллера (статус), а вход IN1 для приёма соответствующего признака от контроллера в паре.

Выход OUT2 используется для управления реле переключения выходов.

Вход IN2 используется для приёма признака ручного запрета управления от трехпозиционного переключателя внешней сборки.

Входы IN3 и IN4 в схеме резервирования не участвуют и являются свободными. Пользователь может назначить диагностические переменные на данные входы.

4.1.4.1 Схема без резервирования контроллеров

Схема без резервирования контроллеров предусматривает работу контроллера без резервирования вычислительной и измерительной частей контроллера. Контроллер DevLink, работающий без резервирования, имеет один процессорный модуль DevLink-C1000 и от 0 до 199 внешних модулей ввода/вывода DevLink-A10.

4.1.4.2 Схема 100%-го резервирования контроллеров

Схема 100%-го резервирования контроллеров предусматривает использование 2-х независимых DevLink-C1000 и внешней схемы подключения, обеспечивающей управление объектом от контроллера, имеющего на текущий момент статус «Основной». При этом входные сигналы от объекта подключаются к внешним модулям ввода/вывода DevLink-A10 обоих контроллеров, а сигналы управления всех типов подключаются с помощью переключающих реле к контроллеру со статусом «Основной». Для идентичности базы данных по переменным контроллеров, участвующих в схеме резервирования, используется функция «зеркализация данных в схемах резервирования».

Пример схемы 100%-го резервирования контроллеров приведен на рисунке 4.1.1.

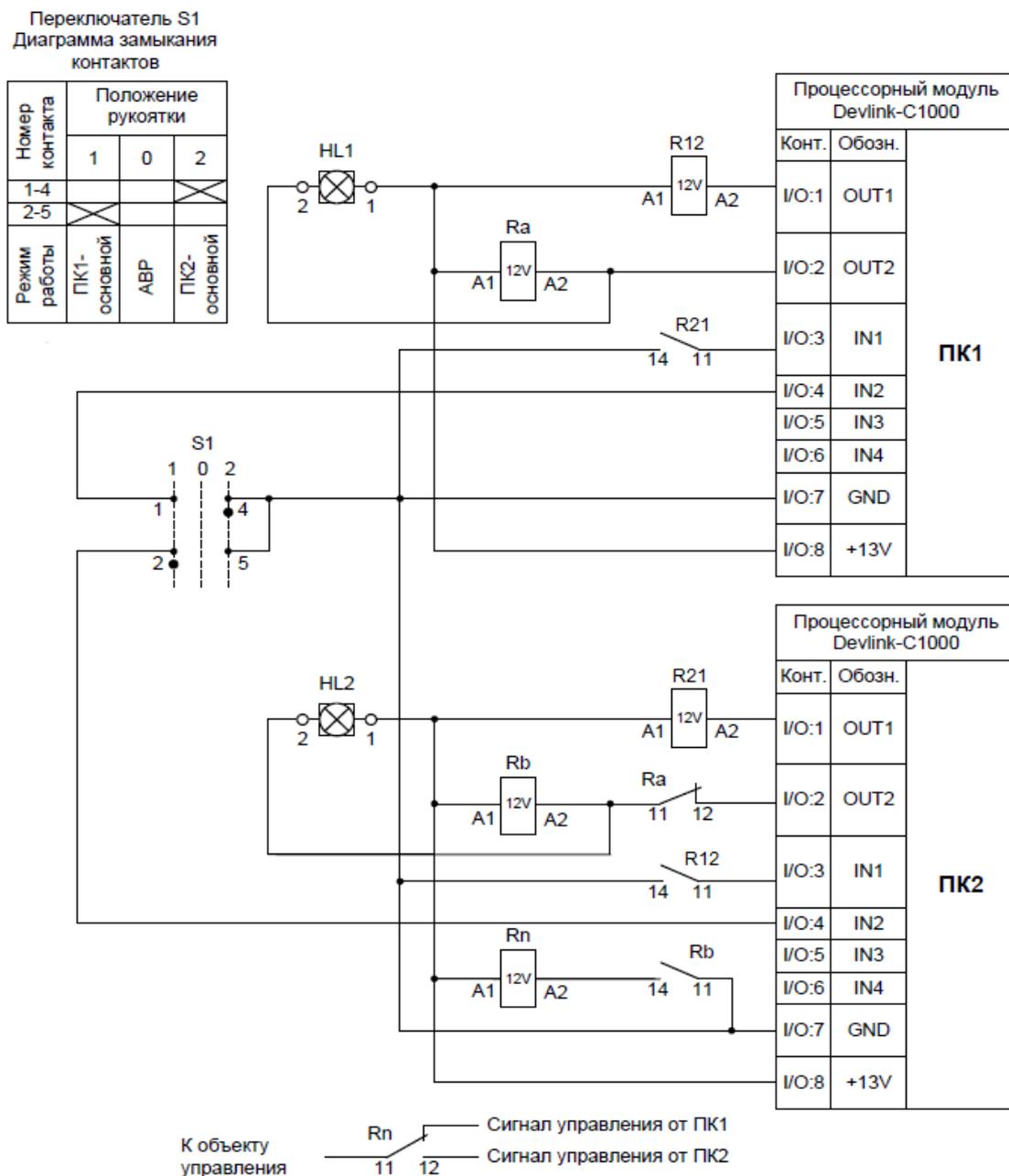


Рисунок 4.1.1 – Пример схемы 100%-го резервирования контроллеров

Для определения статуса процессорного модуля используется дискретный вход IN1 и дискретный выход OUT1. Для передачи сигнала с выхода OUT1 на вход IN1 необходимо использовать низковольтное реле (напряжение на обмотке 12В): R12 – для передачи статуса с DevLink (ПК1) на DevLink (ПК2); R21 – для передачи статуса с DevLink (ПК2) на DevLink (ПК1).

При нахождении переключателя S1 в положении «АВР» включается режим автоматического резервирования контроллеров. При успешном запуске контроллеров, контроллер DevLink (ПК1) получает статус «Основной», через его выход OUT2 включается реле Ra и контроллер начинает управлять объектом. При этом через выход OUT1 контроллера DevLink (ПК1) на вход IN1 контроллера DevLink (ПК2) подается логическая «1», запрещающая контроллеру DevLink (ПК2) принимать статус «Основной». Нормально замкнутый контакт реле Ra разрывает цепь управления реле Rb, тем самым, предотвращая замыкание контактов реле Rb и препятствуя управлению реле Rn, которые не позволяют проходить сигналам управления контроллера DevLink (ПК2) к объекту. Контроллер DevLink (ПК2) на основании программно настраиваемого параметра устанавливается «резервным по умолчанию», т.е. после запуска СРВК контроллер DevLink (ПК2) ожидает в течение заданного времени (по умолчанию 20 сек) признак статуса «Основной» контроллера DevLink (ПК1) («основного по умолчанию»). Если такой признак получен контроллер DevLink (ПК2) получает статус «Резервный», в противном случае «Основной».

При отказе контроллера DevLink (ПК1), на его выходах OUT1 и OUT2 появляется логический «0». При этом реле Ra обесточивается, и в случае готовности контроллера DevLink (ПК2) (если он определяет свой статус как «Основной»), через его выход OUT2 включаются промежуточное реле Rb и затем переключающие реле Rn, которые переключают выходные сигналы от модуля ввода/вывода резервного контроллера к объекту управления. Также через выход OUT1 контроллера DevLink (ПК2) на вход IN1 контроллера DevLink (ПК1) подается логическая «1», запрещающая данному контроллеру принимать статус «Основной».

С помощью внешнего переключателя S1 возможен ручной переход на управление от контроллера в паре. Для этого нужно установить переключатель S1 в положение «1» или «2» (в зависимости от того, от какого контроллера требуется управлять объектом). После возврата переключателя в положение «АВР» включится схема автоматического резервирования.

В положении переключателя «1», на вход IN2 контроллера DevLink (ПК2) подается логическая «1», переводящая контроллер в статус «Резервный» и запрещающая изменять данный статус (внешний запрет управления). Управление объектом, в этом случае, осуществляется от внешних модулей ввода/вывода DevLink-A10 контроллера DevLink (ПК1), не зависимо от состояния его готовности и готовности дублирующего контроллера. В положении переключателя «2» ситуация противоположная.

В рассмотренной выше схеме используются низковольтные управляющие реле Ra, Rb и Rn (с напряжением на обмотке 12В). Если по проекту требуется использовать реле, которому для работы требуется больше 12В, то для такого реле необходимо использовать внешнее питание. При этом стоит отметить, что максимально допустимое значение напряжения для обмотки реле, которое подключается к выходу DevLink, должно быть не более 48В. На рисунке 4.1.2 приведена соответствующая схема подключения в случае использования управляющих реле на 24В.

Сигнал, который подается на выход OUT2, может быть постоянным или импульсным (длина импульса 2 секунды). Импульсный режим используется для продления срока службы реле при использовании схемы резервирования с поляризованными реле. Режим работы выхода OUT2 задается в файле конфигурации (см. п.4.2.4.2.20).

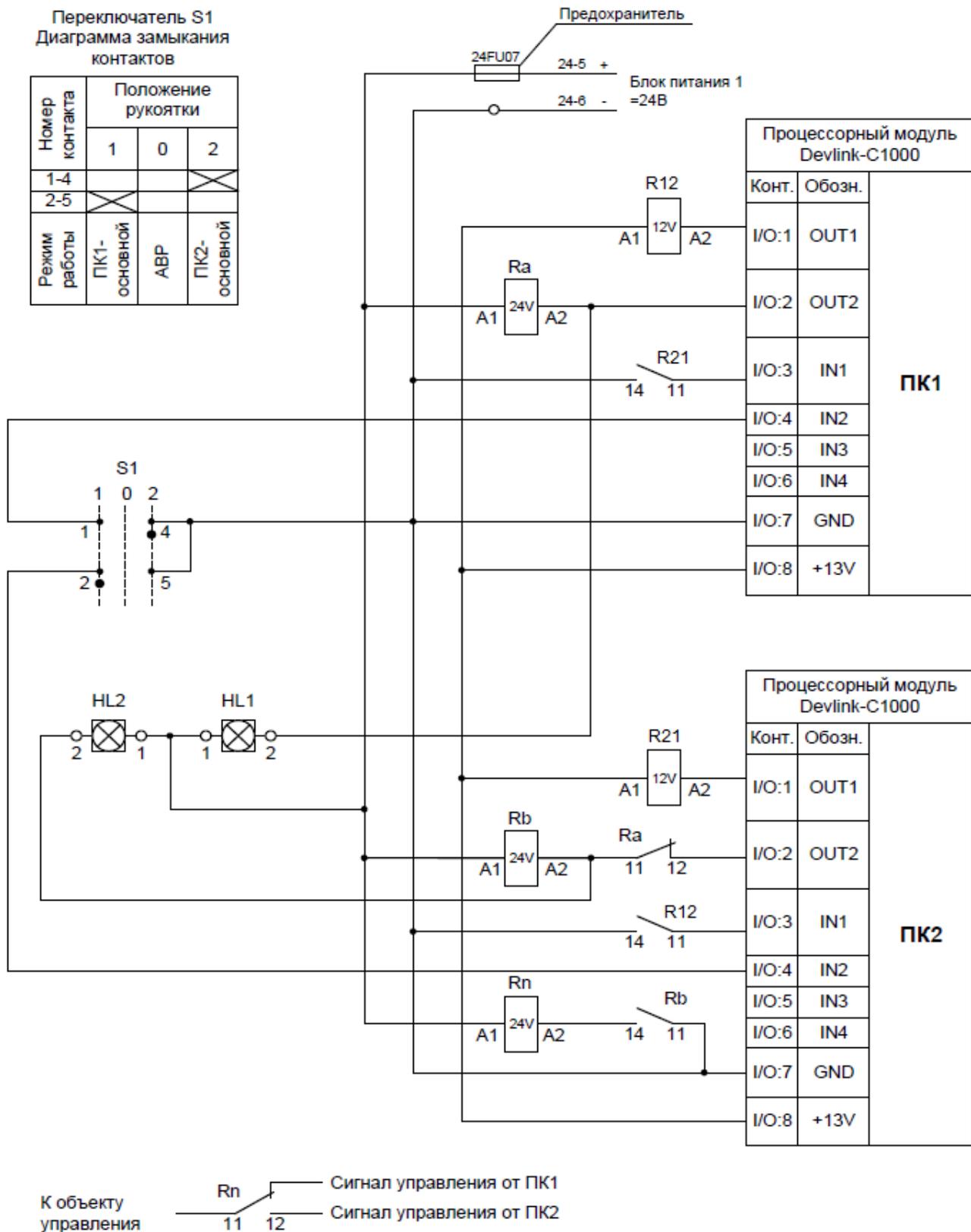


Рисунок 4.1.2 – Пример схемы 100% резервирования контроллеров DevLink (с реле 24В)

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

4.1.4.3 Схема резервирования процессорных модулей

Схема с резервированием процессорных модулей контроллера предусматривает использование 2-х процессорных модулей DevLink-C1000 (M2) с общим набором внешних модулей ввода/вывода DevLink-A10 и внешней схемы подключения, обеспечивающей определение статуса процессорных модулей и режима работы схемы, т.е. осуществляется резервирование только вычислительной части системы. Опрос модулей ввода/вывода и выдача на них управляющих воздействий осуществляется процессорным модулем, имеющим на данный момент статус «Основной», при этом процессорный модуль, имеющий статус «Резервный» также выполняет все обработки в собственной оперативной памяти.

Пример схемы резервирования процессорных модулей приведен на рисунке 4.1.3.

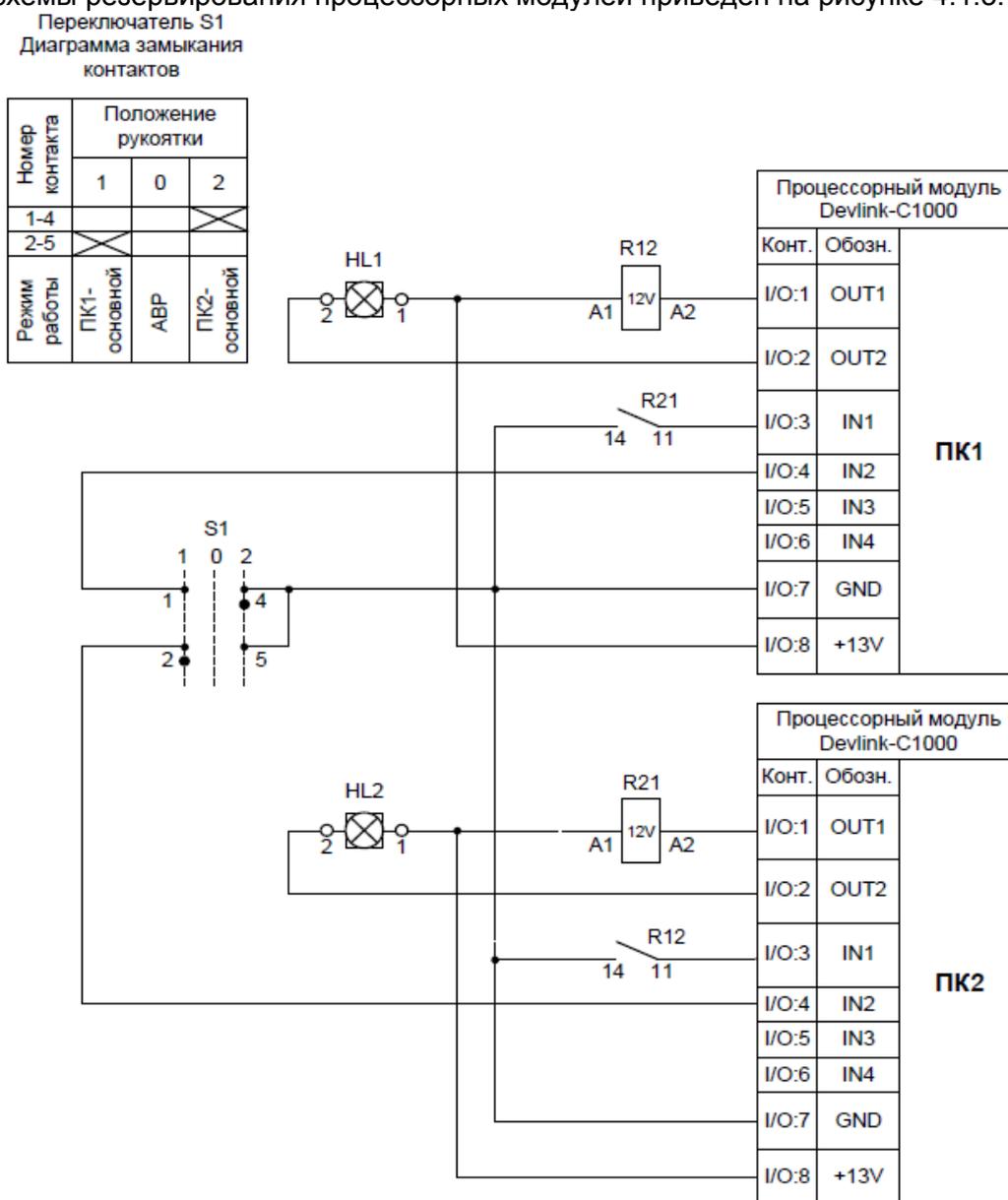


Рисунок 4.1.3 – Пример схемы резервирования процессорных модулей DevLink

Механизм передачи статуса контроллера и отработка положения трехпозиционного переключателя аналогичны схеме 100% резервирования, описанной в пункте 4.1.4.2.

4.2 Программирование СРВК DevLink

Программирование контроллера включает следующие операции:

- Создание файла конфигурации модулей ввода/вывода DevLink-A10
- Создание и загрузка в контроллер базы данных СРВК DevLink
- Создание и загрузка в контроллер программ Пользователя
- Настройка параметров СРВК DevLink
- Настройка запуска СРВК DevLink.



ВНИМАНИЕ!!!

Перед программированием контроллера необходимо выполнить следующие операции:

- 1 Укомплектовать Станцию инжиниринга сетевым адаптером Ethernet.**
- 2 Обеспечить подключение контроллера и Станции инжиниринга к локальной вычислительной сети Ethernet.**
- 3 Установить на Станции инжиниринга прикладное программное обеспечение для программирования контроллеров.**

Существует пять вариантов программирования СРВК DevLink.

Вариант №1 (первоначальное программирование - в контроллере отсутствует база данных или она нарушена, программное обеспечение контроллера не может её загрузить):

- 1) Переведите контроллер в режим программирования (правила запуска контроллера в режиме программирования приведены в п.4.1.1).
- 2) С помощью программного обеспечения «Станция инжиниринга» связаться с контроллером в режиме работы с файлами абонентов сети
- 3) В директории */gsw/sram/dat* контроллера должны находиться файлы базы данных СРВК DevLink, при отсутствии - создать их и скопировать в указанную директорию (см. п.4.2.2)
- 4) В директории */gsw/prg* контроллера должен находиться файл *programs.lst*, при отсутствии - создать его и скопировать в указанную директорию (см. п.4.2.3)
- 5) В директории */gsw/prg* должны находиться файлы **.out*, где *** - имя программ Пользователей на языке КРУГОЛ, перечисленные в файле *programs.lst*, при отсутствии - создать их, выполнив компиляцию соответствующих программ Пользователя, и скопировать в указанную директорию (см. п.4.2.3)
- 6) В директории */gsw/settings* контроллера должен находиться файл *krugknttr.ini* и другие файлы конфигурации с расширением *«.ini»*, в случае использования дополнительных функций СРВК DevLink. При отсутствии - создать необходимые файлы и скопировать в указанную директорию (см. п. 4.2.4)
- 7) **Удалить все файлы из директории */gsw/sram/check***
- 8) Произвести перезапуск контроллера по команде «перезапуск абонентов» Станции инжиниринга или отключением питания контроллера и последующей подачей питания с выдержкой по времени в течение нескольких секунд
- 9) После перезапуска контроллер, в случае успешного программирования, перейдет в основной режим работы.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Вариант №2 (контроллер работоспособен и требуется обновление/изменение базы данных):

- 1) С помощью Станции инжиниринга связаться с контроллером в режиме удаленного терминала
- 2) Если не запущен, запустить модуль визуализации. Выполнить переход на видеокادر «МОНИТОРИНГ» и с помощью клавиши <F2> отключить сохранение базы данных CPBK DevLink, при этом в поле «Сохранение» появится значение «Выкл.»
- 3) С помощью Станции инжиниринга связаться с контроллером в режиме работы с файлами абонентов сети
- 4) Обновить/изменить файлы базы данных в директории */gsw/sram/dat* контроллера (см. п.4.2.2)
- 5) **Удалить все файлы из директории */gsw/sram/check***
- 6) Произвести перезапуск контроллера по команде «перезапуск абонентов» Станции инжиниринга или отключением питания контроллера и последующей подачей питания с выдержкой по времени в течение нескольких секунд
- 7) После перезапуска контроллер, в случае успешного программирования, перейдет в основной режим работы.

Вариант №3 (контроллер работоспособен и требуется обновление/изменение программ Пользователя на языке «КРУГОЛ»):

- 1) С помощью программного обеспечения Станции инжиниринга связаться с контроллером в режиме работы с файлами абонентов сети
- 2) Обновить/изменить программы Пользователя (файлы **.out*, где *** - имя программ Пользователей) и файл *programs.lst* в директории */gsw/prg* (см. п.4.2.3)
- 3) Произвести перезапуск контроллера по команде «перезапуск абонентов» Станции инжиниринга или отключением питания контроллера и последующей подачей питания с выдержкой по времени в течение нескольких секунд
- 4) После перезапуска контроллер, в случае успешного программирования, перейдет в основной режим работы.

Вариант №4

Обновление ПрП и БД CPBK DevLink непосредственно из ИСР, в режиме программирования или в режиме основной работы с включенной удаленной отладкой на контроллере (смотрите документ «**КРУГОЛ. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ. Руководство Пользователя**»).

Вариант №5 (контроллер работоспособен и требуется обновление/изменение файлов конфигурации):

- 1) С помощью Станции инжиниринга связаться с контроллером в режиме работы с файлами абонентов сети
- 2) Обновить/изменить из директории */gsw/settings* необходимые файлы конфигурации, например файл *krugkntr.ini* и/или другие файлы конфигурации с расширением «*.ini*», в случае использования дополнительных функций CPBK DevLink (см. п. 4.2.4)
- 3) Произвести перезапуск контроллера по команде «перезапуск абонентов» Станции инжиниринга или отключением питания контроллера и последующей подачей питания с выдержкой по времени в течение нескольких секунд

- 4) После перезапуска контроллер, в случае успешного программирования, перейдет в основной режим работы.

В рассмотренных выше вариантах, в случае неудачного программирования СРВК DevLink контроллер будет перезагружаться. В этом случае требуется перевести контроллер в режим программирования и проверить правильность программирования контроллера по варианту №1.

4.2.1 Создание файла конфигурации модулей ввода/вывода DevLink-A10

Файл конфигурации модулей контроллера *contrcfg.ini* предназначен для хранения конфигурации модулей ввода/вывода DevLink-A10, а также информации о параметрах связи с модулями по интерфейсам RS-485. Файл конфигурации *contrcfg.ini* используется СРВК для различных функций, связанных с управлением модулями ввода-вывода (такие как инициализация и проверка допустимости модуля), кроме того, к модулям, описанным в этом файле, можно «привязывать» переменные БД DevLink.

Создание файла конфигурации модулей контроллера *contrcfg.ini* должно происходить в два этапа.

- **Этап 1.** Настройка конфигурации и параметров связи модулей A10
Подключить модули к PC по интерфейсу RS-485. Затем с помощью ПО DevLink Utility необходимо настроить адреса модулей и их скорости обмена с контроллером по интерфейсу RS-485. Подробности использования DevLink Utility см. в справочной системе данной утилиты.
- **Этап 2.** Создание файла конфигурации модулей на контроллере
Подключить модули к контроллеру по одному или нескольким интерфейсам RS-485. Затем перевести контроллер в режим программирования и с помощью Web-конфигуратора создать файл конфигурации модулей *contrcfg.ini*. Подробности создания файла конфигурации приведены в документе «WEB-конфигуратор контроллера DevLink. Руководство Пользователя» (раздел 3.6 «Модули A10»).

Ниже описаны основные принципы создания конфигурации модулей A10.

Модули серии DevLink-A10 подключаются к контроллеру DevLink через интерфейсы RS-485.

Каждому модулю DevLink-A10 на первом этапе задается уникальный ModBus-адрес внутри интерфейса RS-485 (от 1 до 199). Этот адрес используется для привязки каналов модулей к переменным БД СРВК (через атрибут переменных «Номер платы»). По этой причине для каждого модуля должен быть задан уникальный адрес, не зависимо от того, на каком интерфейсе RS-485 этот модуль находится (например, если модуль с адресом «5» находится на интерфейсе */dev/ttyS2*, то на всех других интерфейсах не должно быть модулей с адресом «5»). Кроме того, адрес не может принимать значение меньше «3» по причине того, что адрес «1» используется для связи СРВК со встроенными в контроллер «универсальными входами/выходами» и больше «199» по причине того, что адрес «200» и выше используется для работы драйверов опроса внешних устройств.

На втором этапе конфигурирования должно быть определено - какие из интерфейсов RS-485 должны использоваться СРВК для опроса модулей DevLink-A10, а какие – нет. К «интерфейсам для СРВК» могут быть присоединены только модули серии DevLink-A10, и никакие другие программы (например, драйвера внешних устройств) не должны обращаться к этим интерфейсам во время работы СРВК.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Пример допустимой адресации плат приведен на рисунке 4.2.1.

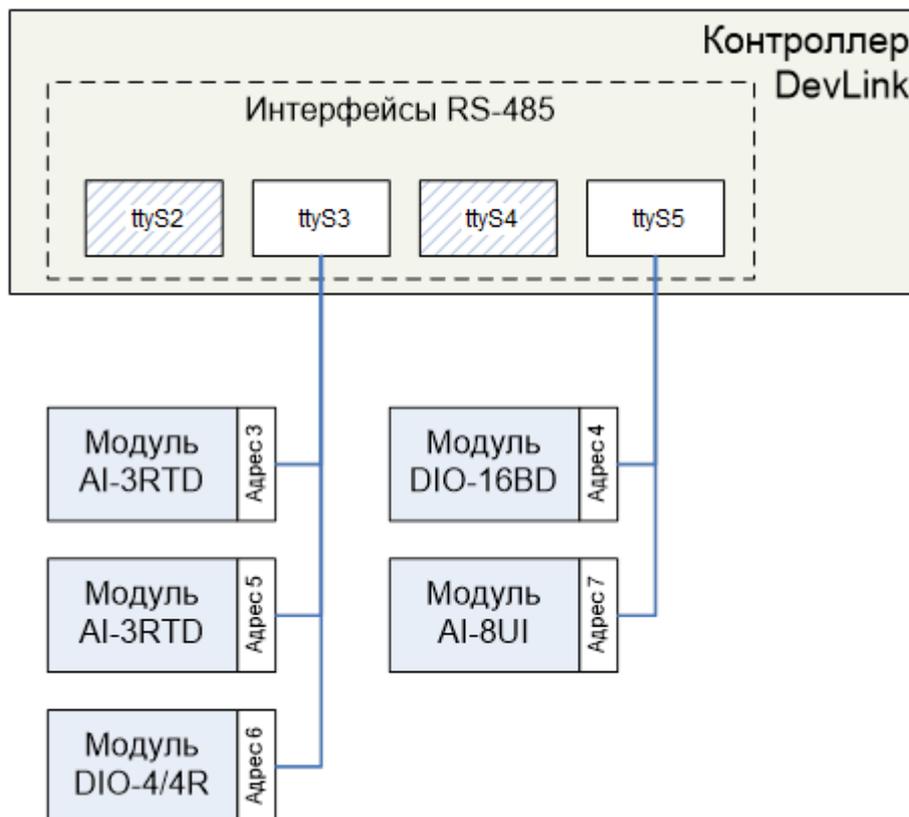


Рисунок 4.2.1 – Пример адресации модулей DevLink-A10

На рисунке 4.2.1 «Адрес X» обозначает аппаратный Modbus-адрес модуля на линии. Адреса плат для CPBK (для атрибута «Номер платы» переменных БД) будут следующими:

- 3 – первый модуль AI-3RTD (на `/dev/ttyS3`);
- 4 – модуль DIO-16BD (на `/dev/ttyS5`);
- 5 – второй модуль AI-3RTD (на `/dev/ttyS3`);
- 6 – модуль DIO-4/4R (на `/dev/ttyS3`);
- 7 – модуль AI-8UI (на `/dev/ttyS5`).

4.2.2 Создание и загрузка базы данных контроллера

При использовании контроллера DevLink-C1000 в АСУТП, построенных на базе SCADA КРУГ-2000, создание базы данных системы реального времени контроллера выполняется с помощью программного обеспечения генератора базы данных согласно документу «ГЕНЕРАТОР БАЗЫ ДАННЫХ. Руководство Пользователя».

При использовании контроллера DevLink-C1000 без SCADA КРУГ-2000 создание базы данных выполняется с помощью ИСП КРУГОЛ согласно документу «КРУГОЛ. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ. Руководство Пользователя».

База данных CPBK DevLink содержит следующие файлы, размер которых зависит от количества переменных соответствующего типа:

- *an_input.dat* – база данных входных аналоговых переменных
- *an_out.dat* – база данных выходных аналоговых переменных
- *dis_fv.dat* – база данных входных дискретных переменных
- *dis_out.dat* – база данных выходных дискретных переменных
- *hand_inp.dat* – база данных переменных ручного ввода
- *log_name.cfg* – файл описателей логических имен для дискретных переменных.

С помощью программного обеспечения Станции инжиниринга в режиме работы с файлами абонентов сети, данные файлы копируются в директорию */gsw/sram/dat* контроллера.

Возможен вариант копирования БД на контроллер непосредственно из ИСП, в режиме программирования или в режиме основной работы с включенной удаленной отладкой на контроллере (см. документ «**КРУГОЛ. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ. Руководство Пользователя**»).

4.2.2.1 Привязка переменных БД к модулям ввода/вывода

Для осуществления привязки переменной БД к каналам модуля ввода/вывода необходимо использовать атрибуты паспорта переменной: номер платы и номер входа/выхода на плате. Номер платы ввода/вывода контроллера может принимать следующие значения:

- 0** – виртуальная плата
- 1** – плата каналов универсального ввода\вывода I/O процессорного модуля DevLink-C1000 (M2)
- 3-199** – платы DevLink-A10 (описанные в конфигурационном файле *contrcfg.ini*)
- 200-255** – для переменных от внешних устройств, подключаемых к контроллеру с помощью соответствующих драйверов ввода/вывода (не обязательно задавать уникальный номер платы для отдельного драйвера).

4.2.2.1.1 Привязка переменных БД к каналам ввода/вывода

Номер входа/выхода на плате ввода/вывода контроллера может принимать следующие значения:

- 1-6 (для платы 1 – встроена в процессорный модуль DevLink-C1000 (M20))** – дискретные входы IN1...IN6 могут привязываться к переменным типа ВД, дискретные выходы OUT1...OUT6 могут привязываться к переменным типа ДВ.
- 1-255 (для платы 200-255)** – для драйверных переменных (не обязательно задавать уникальный номер входа/выхода для каждого параметра драйвера);
- 0** – если переменная «виртуальная» (не имеет физического подключения).

4.2.2.1.2 Привязка переменных БД к модулям DevLink-A10

Для того, чтобы к модулю DevLink-A10 «привязать» переменную БД СРВК, модуль DevLink-A10 должен быть описан в файле конфигурации *contrcfg.ini*. При этом атрибут «Номер платы» переменной БД должен быть равен Modbus-адресу модуля (подробнее описано в п. 4.2.1).

На каждой плате DevLink-A10 от 2 до 16 каналов ввода/вывода (количество зависит от типа платы). Чтобы привязать переменную БД СРВК к каналу, её атрибут «Номер входа» / «Номер выхода» должен быть равен порядковому номеру канала на плате (счет номеров каналов начинается с 1).

Если «Номер входа» / «Номер выхода» равен «0», то переменная БД становится «виртуальной» (не будет обмениваться данными с платой).

Ниже описаны подробности привязки переменных БД СРВК к каждому типу платы.

Модуль AI-3RTD(/D)

Модуль ввода аналоговых сигналов (3 термометра сопротивления).

Поддерживаются следующие типы входных сигналов:

- Значение температуры в градусах (типы датчиков, которые поддерживает модуль, можно посмотреть в РЭ). Допустима привязка к переменным ВА; значение температуры будут записываться в текущее значение переменной без каких-либо преобразований
- Значение сопротивления в Ом. Допустима привязка к переменным ВА; значение будет преобразовано к шкале переменной (атрибуты «Начало шкалы» и «Конец шкалы»).

Поддерживаются следующие виды диагностики каналов:

- Обрыв датчика
- Значение выше верхней границы диапазона измерения
- Значение ниже нижней границы диапазона измерения.

Модуль AI-8UI(/D)

Модуль ввода аналоговых сигналов (8 универсальных входов).

Поддерживаются следующие типы входных сигналов:

- Значение напряжения в мВ и В. Допустима привязка к переменным ВА; значение будет преобразовано к шкале переменной (атрибуты «Начало шкалы» и «Конец шкалы»)
- Значение силы тока в мА (0-20мА, 4-20мА). Допустима привязка к переменным ВА; значение будет преобразовано к шкале переменной (атрибуты «Начало шкалы» и «Конец шкалы»).

Поддерживаются следующие виды диагностики каналов:

- Обрыв датчика
- Значение выше верхней границы диапазона измерения
- Значение ниже нижней границы диапазона измерения.

Модуль AI-8ТС(/D), AI-8ТС/I

Модуль ввода аналоговых сигналов (8 термопар/токовых входов).

Модуль имеет встроенный термометр для компенсации холодного спая и возвращает уже компенсированное значение температуры.

Поддерживаются следующие типы входных сигналов:

- Значение температуры в градусах (типы термопар, которые поддерживает модуль, можно посмотреть в РЭ). Допустима привязка к переменным ВА; значение температуры будут записываться в текущее значение переменной без каких-либо преобразований
- Значение напряжения в мВ. То же, что и для модуля AI-8UI(/D), см. предыдущий раздел
- Значение тока в мА (0-20мА, 4-20мА). То же, что и для модуля AI-8UI(/D), см. предыдущий раздел.

Виды диагностики те же, что и для модуля AI-8UI(/D) (смотрите предыдущий раздел).

Модуль АО-2UI(/D)

Модуль вывода аналоговых сигналов (2 выхода).

Поддерживаются следующие типы выходных сигналов:

- Значение тока в мА (0-20мА, 4-20мА). Допустима привязка к переменным АВ (алгоритм аналогового регулятора)
- Значение напряжения в В (0-5В, 0-10В). Допустима привязка к переменным АВ (алгоритм аналогового регулятора).

Поддерживаются следующие виды диагностики каналов:

- Обрыв датчика
- Значение выше верхней границы диапазона измерения
- Значение ниже нижней границы диапазона измерения.

Модуль DIO 4/4(R,S,T)

Модуль ввода-вывода дискретных сигналов (4 входа, 4 выхода).

Каналы данного модуля нумеруются следующим образом: от 1 до 4 – дискретные входа, от 5 до 8 – дискретные выхода.

Поддерживаются следующие типы входных/выходных сигналов:

- Дискретный вход. Допустима привязка к переменным ВД и ВА. Для каналов, привязанных к ВД будет читаться текущее значение дискретного входа. При привязке к ВА с канала будет читаться значение счетчика импульсов (макс. значение счетчика – 65535; подробнее описано в РЭ)
- Дискретный выход. Допустима привязка к переменным ДВ и АВ. В случае, если канал привязан к АВ, то на этом и следующим за ним канале будет работать алгоритм дискретного регулятора.

Модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов.

Модуль DIO-16BD

Модуль ввода-вывода дискретных сигналов (16 входов/выходов).

Входа и выхода могут быть в произвольном порядке на модуле («направления» каналов настраивается с помощью ПО DevLink Utility). Нумерация в БД будет от 1 до 16, по физическому адресу канала на плате, не зависимо от его направления.

Поддерживаются следующие типы входных/выходных сигналов:

- Дискретный вход. Аналогично модулю DIO-4/4(R,S,T), описанному в предыдущем разделе.
- Дискретный выход. Допустима привязка к переменным ДВ и АВ. В случае, если канал привязан к АВ, то на этом и следующим за ним канале будет работать алгоритм дискретного регулятора. Если за назначенным на АВ каналом на плате находится входной узел, то на канале будет диагностироваться недостоверность.

Модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов.

Модуль AIO-4/4(R,S,T)

Модуль ввода-вывода аналоговых и дискретных сигналов (4 аналоговых и 4 дискретных входа, 0 аналоговых и 4 дискретных выхода).

Каналы данного модуля нумеруются следующим образом: от 1 до 4 – аналоговые входы, от 5 до 8 – дискретные входы, от 9 до 12 – аналоговые выходы (отсутствуют на этом типе модуля) и от 13 до 16 – дискретные выходы.

Поддерживаются следующие типы входных/выходных сигналов:

- Значение температуры в градусах (типы термодатчиков, которые поддерживает модуль, можно посмотреть в РЭ). Допустима привязка к переменным ВА; значение температуры будут записываться в текущее значение переменной без каких-либо преобразований
- Значение напряжения в мВ. То же, что и для модуля AI-8UI(/D), см. раздел выше
- Значение тока в мА (0-20мА, 4-20мА). То же, что и для модуля AI-8UI(/D), см. раздел выше.
- Дискретный вход. Аналогично модулю DIO-4/4(R,S,T), описанному в разделе выше.
- Дискретный выход. Допустима привязка к переменным ДВ и АВ. В случае, если канал привязан к АВ, то на этом и следующим за ним канале будет работать алгоритм дискретного регулятора.

Поддерживаются следующие виды диагностики аналоговых входных каналов:

- Обрыв датчика
- Значение выше верхней границы диапазона измерения
- Значение ниже нижней границы диапазона измерения.

Для других типов каналов модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов

Модуль AIO-4/0R

Модуль ввода-вывода аналоговых и дискретных сигналов (4 аналоговых и 4 дискретных входа, 4 аналоговых и 0 дискретных выходов).

Аналогичен модулю AIO-4/4(R,S,T), описанному в предыдущем разделе. Единственное отличие – вместо 4 дискретных выходов на нем 4 аналоговых выхода:

- Значение тока в мА (4-20мА). Допустима привязка к переменным АВ (алгоритм аналогового регулятора)

Модуль AIO-4/2R

Модуль ввода-вывода аналоговых и дискретных сигналов (4 аналоговых и 4 дискретных входа, 2 аналоговых и 2 дискретных выхода).

Аналогичен модулям AIO-4/4(R,S,T) и AIO-4/0R, описанным в предыдущих разделах. Единственное отличие – вместо 4 дискретных или аналоговых выходов на нем 2 аналоговых и 2 дискретных выхода

Каналы данного модуля нумеруются следующим образом: от 1 до 4 – аналоговые входы, от 5 до 8 – дискретные входы 9, 11 – аналоговые выходы и 14, 16 – дискретные выходы. В случае, если канал 14 привязан к АВ, то на этом и на 16-м канале будет работать алгоритм дискретного регулятора.

Модуль DO-16RA4

Модуль вывода дискретных сигналов (16 выходов).

Каналы данного модуля нумеруются от 1 до 16, в соответствии с порядковым номером выхода.

Поддерживаются следующие типы выходных сигналов:

- Дискретный выход. Допустима привязка к переменным ДВ и АВ. В случае, если канал привязан к АВ, то на этом и следующим за ним канале будет работать алгоритм дискретного регулятора.

Модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов.

Модуль DIO-12H3/4RA

Модуль ввода-вывода дискретных сигналов (12 входов, 4 выходы).

Каналы данного модуля нумеруются следующим образом: от 1 до 12 – дискретные входы, от 13 до 16 – дискретные выходы.

Поддерживаются следующие типы входных/выходных сигналов:

- Дискретный вход. Допустима привязка к переменным ВД (текущее значение дискретного входа).
- Дискретный выход. Допустима привязка к переменным ДВ и АВ. В случае, если канал привязан к АВ, то на этом и следующим за ним канале будет работать алгоритм дискретного регулятора.

Модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов.

Модуль DIO-8H/4RA

Модуль ввода-вывода дискретных сигналов (8 входов, 4 выхода).

Каналы данного модуля нумеруются следующим образом: от 1 до 8 – дискретные входы, от 9 до 12 – дискретные выходы.

Поддерживаются следующие типы входных/выходных сигналов:

- Дискретный вход. Допустима привязка к переменным ВД (текущее значение дискретного входа).
- Дискретный выход. Допустима привязка к переменным ДВ и АВ. В случае, если канал привязан к АВ, то на этом и следующим за ним канале будет работать алгоритм дискретного регулятора.

Модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов.

Модуль DI8H

Модуль ввода дискретных сигналов (8 входов)

Каналы данного модуля нумеруются от 1 до 8, в соответствии с порядковым номером выхода.

Поддерживаются следующие типы входных/выходных сигналов:

- Дискретный вход. Допустима привязка к переменным ВД (текущее значение дискретного входа).

Модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов.

Модуль AIO-4/X/F1

Модуль ввода-вывода аналоговых и дискретных сигналов (4 аналоговых, 4 дискретных входов, 4 аналоговых или 4 дискретных выходов).

Каналы данного модуля нумеруются следующим образом: от 1 до 4 – аналоговые входы, от 5 до 8 – дискретные входы, от 9 до 12 – аналоговые выходы (не поддерживаются модулем sim, возможно работа только с помощью драйвера ModBus TCP) и от 13 до 16 – дискретные выходы.

Поддерживаются следующие типы входных/выходных сигналов:

- Значение температуры в градусах (типы термодпар, которые поддерживает модуль, можно посмотреть в РЭ). Допустима привязка к переменным ВА; значение температуры будут записываться в текущее значение переменной без каких-либо преобразований
- Значение напряжения в мВ. То же, что и для модуля AI-8UI(/D), см. раздел выше
- Значение тока в мА (0-20мА, 4-20мА). То же, что и для модуля AI-8UI(/D), см. раздел выше.
- Дискретный вход. Аналогично модулю DIO-4/4(R,S,T), описанному в разделе выше.
- Дискретный выход. Допустима привязка к переменным ДВ и АВ. В случае, если канал привязан к АВ, то на этом и следующим за ним канале будет работать алгоритм дискретного регулятора.

Поддерживаются следующие виды диагностики аналоговых входных каналов:

- Обрыв датчика
- Значение выше верхней границы диапазона измерения
- Значение ниже нижней границы диапазона измерения.

Для других типов каналов модуль не поддерживает никакой индивидуальной диагностики каналов

4.2.3 Создание и загрузка программ Пользователя

Программы Пользователя, написанные на технологическом языке КРУГОЛ, компилируются с помощью программного обеспечения Интегрированной среды разработки. В результате компиляции в поддиректории, в которой находится файл с исходным текстом программы, создаются файлы **.out* (где * - имя текстового файла программы Пользователя).

С помощью программного обеспечения Станции инжиниринга в режиме работы с файлами абонентов сети, файлы с расширением «*.out*» копируются в директорию */gsw/prg*.

При необходимости редактируется файл */gsw/prg/programs.lst* со списком программ Пользователя, запускаемых в контроллере. После копирования файлов контроллер необходимо перезагрузить. Программы Пользователя запускаются согласно файлу *programs.lst*. Возможен также вариант обновления ПрП непосредственно из ИСР, в режиме программирования или в режиме основной работы с включенной удаленной отладкой на контроллере (см. документ «**КРУГОЛ. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СРЕДА РАЗРАБОТКИ. Руководство Пользователя**»).

При загрузке программ Пользователя отключение сохранения базы данных не требуется.

ВНИМАНИЕ!!!

При отсутствии необходимости выполнения контроллером каких-либо программ Пользователя, необходимо создать пустой файл */gsw/prg/programs.lst* или удалить его.

ВНИМАНИЕ!!!

Подменять библиотеки системных и Пользовательских функций КРУГОЛ в директории */gsw/lib/* можно только при переводе контроллера в режим программирования (см. п.4.1.1). В противном случае вся ответственность за перезапуск контроллера ложится на Пользователя.

4.2.4 Настройка параметров CPBK DevLink

Настройка параметров работы CPBK DevLink осуществляется с помощью файла конфигурации режимов работы *krugknttr.ini* и других файлов конфигурации с расширением «.ini» в случае использования дополнительных функций CPBK DevLink. Файлы конфигурации CPBK DevLink хранятся на FLASH-диске в директории */gsw/settings*.

ВНИМАНИЕ!!!

В случае настройки параметров системы в среде Web-конфигуратора DevLink необходимо руководствоваться документом «WEB-конфигуратор контроллера DevLink. Руководство Пользователя».

4.2.4.1 Структура файлов конфигурации «.ini»

Файл конфигурации формируется Пользователем в формате ASCII и содержит список необходимых Пользователю разделов с параметрами конфигурации. Разделы формируются в произвольном порядке. Если в файле конфигурации отсутствуют или заданы неправильно те или иные параметры, необходимые для работы CPBK DevLink, то для этих параметров используются значения по умолчанию.

Данные в строке файла конфигурации, находящиеся после символа «:» (двоеточие), считаются комментарием и не обрабатываются.

Структура разделов состоит из следующих описателей:

- **Заголовок раздела** - строка длиной не более 255 символов с названием раздела, задаваемым Пользователем. Заголовок раздела оформляется в виде комментария и начинается с символа «:» (двоеточие) - необязательный описатель раздела
- **Имя раздела** - короткое имя раздела (английскими буквами), заключенное в квадратные скобки - обязательный описатель раздела
- **Параметр конфигурации раздела** - строка с описанием параметра конфигурации в виде выражения: *имя_параметра*=<значение_параметра> - не обязательный описатель раздела. Количество строк с описанием параметра неограниченно. Строки между разделами относятся к описанному выше разделу, т.е. строки с параметрами конфигурации раздела могут располагаться не подряд, а вместе с пустыми строками и со строками комментариев.

При описании параметров конфигурационных файлов «.ini» используется система обозначений, представленная в таблице 4.2.1.

Таблица 4.2.1 - Система обозначений в конфигурационных файлах «.ini»

Символы	Описание
Угловые скобки (<>)	Указывает на символический или синтаксический элемент
Фигурные скобки ({})	Указывает на не обязательный синтаксический элемент
Многооточие (...)	Указывает, что предшествующий синтаксический элемент может быть повторен.
()	Указывает чередование (a b значит a или b).

4.2.4.2 Описание параметров работы СРВК DevLink, конфигурационный файл *krugknttr.ini*

Конфигурационный файл может содержать разделы, представленные в таблице 4.2.2.

Таблица 4.2.2- Разделы конфигурационного файла *krugknttr.ini*

Название раздела	Описание
[StartSetup]	Раздел общих настроек (см. п.4.2.4.2.1). Раздел содержит параметры, определяющие поведение СРВК DevLink в зависимости от требуемого цикла опроса модулей ввода/вывода контроллера.
[CYCLE_ALARM]	Раздел настроек удлинения цикла контроллера (см. п.4.2.4.2.2). Раздел содержит параметры, определяющие поведение функции «удлинение цикла опроса модулей ввода/вывода контроллера».
[BD]	Раздел настроек базы данных СРВК DevLink (см. п.4.2.4.2.3). Раздел содержит параметр, определяющий период сохранения базы данных на диск.
[ROLLING]	Раздел настроек протокола событий (см. п.4.2.4.2.4). Раздел содержит параметры, определяющие словарь протокола событий, размеры списка протокола событий и период сохранения сообщений на диск.
[KRUGOL]	Раздел настроек параметров для программ Пользователя (см. п.4.2.4.2.5)
[CONNECT_SO_V250+]	Раздел настройки совместимости протокола связи со Станцией оператора (см. п.4.2.4.2.6)
[VA_4-20_groupNN] [VA_0-20_groupNN]	Разделы настройки параметров гистерезиса по диагностике «обрыв» и «перегрузка» для аналогового ввода 4-20, 0-20 мА (смотри п.4.2.4.2.7).
[REGUL]	Раздел настройки параметров поведения регуляторов при перезагрузке СРВК (см. п.4.2.4.2.8)
[STATUS]	Раздел настройки параметров индикации статуса контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования (см. п.4.2.4.2.9).
[DEF]	Раздел настройки параметров индикации статуса контроллера/процессорного модуля по умолчанию, в схемах резервирования (см. п.4.2.4.2.10).
[SHUTDOWN]	Раздел настройки параметров перезапуска контроллера/процессорного модуля (см. п.4.2.4.2.11)
[ALARM1]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «управление от неисправного контроллера» (см. п.4.2.4.2.12)
[ALARM2]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «Отсутствие контроллера в паре со статусом "Основной" при наличии запрета на управление» (см. п.4.2.4.2.13)
[DG]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «неисправность» (см. п.4.2.4.2.14)

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Название раздела	Описание
[DG_PLATA_NNN]	Разделы настройки параметров индикации диагностического признака «неисправность модуля ввода/вывода NNN» (см. п.4.2.4.2.15).
[DG_DOP_NNN]	Разделы настройки параметров управляющего/диагностического признака «неисправность дополнительного оборудования NNN» (см. п.4.2.4.2.16)
[DG_USO_NNN]	Разделы настройки параметров управляющего/диагностического признака «неисправность модуля УСО NNN» (см. п. 4.2.4.2.17)
[OUT1]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал OUT1» (см. п.4.2.4.2.18).
[OUT2]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал OUT2» (см. п.4.2.4.2.19).
[Rejim_OUT2]	Раздел настройки режима работы выхода OUT2 (см. п.4.2.4.2.20)
[IN1]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN1» (см. п.4.2.4.2.21).
[IN2]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN2» (см. п.4.2.4.2.22).
[IN3]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN3» (см. п.4.2.4.2.23).
[IN4]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN4» (см. п.4.2.4.2.24).
[CH_STATUS]	Раздел настройки параметров для программного изменения статуса контроллера/процессорного модуля (см. п.4.2.4.2.25).
[ZCH_STATUS]	Раздел настройки параметров для запрета изменения статуса контроллера/процессорного модуля, используемого в качестве резервного по умолчанию (см. п.4.2.4.2.26).
[RDEBUG]	Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «режим удаленной отладки» (см. п.4.2.4.2.27)
[UDPKRUG]	Раздел настройки параметров Модуля сервера связи со Станцией Оператора по каналу связи «РС-контроллер» (см. п.4.2.4.2.28)
[TCPKRUG]	Раздел настройки параметров Модуля сервера связи со Станцией Оператора по каналу связи «РС-контроллер 2.0» (смотри п.4.2.4.2.29)
[SystemDictionary], [DictionaryVariableGroup_1], [DictionaryVariableGroup_2], ..., [DictionaryVariableGroup_N]	Разделы настройки параметров Пользовательских словарей (см. п.4.2.4.2.30).

Название раздела	Описание
[TimeReady2]	Раздел настройки времени ожидания при переходе в состояние готовности 2-го уровня (см. п.4.2.4.2.31).
[Stat_SO_N]	Разделы настройки параметров индикации диагностического признака «обрыв связи с СО по каналу №N» (смотри п.4.2.4.2.32). Раздел содержит параметры, определяющие привязку к переменной базы данных СРВК индикации диагностического признака «обрыв связи с СО по каналу №N», а также таймаут диагностики обрыва.
[Stat_SO_TCP_N]	Разделы настройки параметров индикации диагностического признака «обрыв связи с СО по каналу №N при работе по каналу РС-контроллер 2.0» (смотри п.4.2.4.2.33). Раздел содержит параметры, определяющие привязку к переменной базы данных СРВК индикации диагностического признака «обрыв связи с СО по каналу №N при работе по каналу РС-контроллер 2.0», а также таймаут диагностики обрыва.

4.2.4.2.1 [startSetup] Раздел общих настроек контроллера

[StartSetup]

Number_rejim=<режим работы процессорного модуля>

Number_node=<номер резервного процессорного модуля>

Number_kontr=<номер контроллера>

Rezerv_kontr_IP=<IP-адрес резервного процессорного модуля>

Time_delay=<время ожидания основного контроллера>

CycleTime=<время цикла контроллера>

Параметр **Number_rejim** указывает на режим работы процессорного модуля, который зависит от используемой схемы резервирования контроллеров.

Параметр может принимать следующие значения:

- 0 – одиночный режим (без резервирования)
- 1 – режим 100% резервирования контроллеров
- 2 – режим резервирования процессорных модулей

Значение по умолчанию – 0.

Параметр **Number_node** указывает на номер контроллера/процессорного модуля, который резервирует работу данного контроллера/процессорного модуля. Параметр необходим, если используется схема резервирования (**Number_rejim**=1 или **Number_rejim**=2).

Параметр может принимать любое целое положительное значение.

Значения по умолчанию нет.

Параметр **Number_kontr** назначает данному контроллеру/процессорному модулю номер, под которым он идентифицируется в составе ПТК.

Параметр может принимать любое целое положительное значение.

Значения по умолчанию нет.

Параметр **Rezerv_kontr_IP** назначает IP адрес сетевого интерфейса дублирующего контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования.

Параметр представляется десятичными значениями, разделенными точками (например, 192.9.200.1).

Значения по умолчанию нет.

Параметр **time_delay** управляет временем (в секундах), в течение которого при старте СРВК резервный по умолчанию контроллер/процессорный модуль ждёт появления основного, прежде чем взять управление на себя.

Параметр может принимать любое целое положительное значение.

Значение по умолчанию – 20 (сек.)

Параметр **CycleTime** управляет временем (в миллисекундах) цикла контроллера.

Параметр может принимать любое целое положительное значение.

Значение по умолчанию – 100 (мс.)

4.2.4.2.2 [CYCLE_ALARM] Раздел настроек удлинения цикла контроллера

[CYCLE_ALARM]

type_val=<тип переменной>

number_val=<номер переменной>

counting_cycles=<количество циклов>

reserve_percent=<процент зарезервированного времени процессора>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных CPBK DevLink для индикации диагностического признака «превышение заданного времени цикла контроллера».

Диагностическая переменная равна 1 – время цикла контроллера превысило время цикла заданное.

Диагностическая переменная равна 0 – время цикла контроллера «в норме».

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных CPBK DevLink.

Значений по умолчанию нет.

Параметр `counting_cycles` указывает на количество циклов контроллера, превышающих заданное время цикла контроллера, при превышении которого принимается решение об удлинении цикла.

Параметр может принимать любое целое положительное значение.

Значение по умолчанию – 128.

Если значение равно 0, функция удлинения цикла опроса отключена.

Параметр `reserve_percent` указывает на процент процессорного времени, который Пользователь зарезервировал для выполнения дополнительных функций CPBK DevLink.

Параметр может принимать целое положительное значение в диапазоне от 0 до 100.

Значение по умолчанию – 10.

4.2.4.2.3 [BD] Раздел настроек базы данных CPBK DevLink

[BD]

SaveTime=<период_сохранения_БД>

Save_CommandMode=<режим>

VA_List_sv=all | <номер_ВА_переменной>{ , | -<номер_ВА_переменной>}...

AV_List_sv=all | <номер_АВ_переменной>{ , | -<номер_АВ_переменной>}...

VD_List_sv=all | <номер_ВД_переменной>{ , | -<номер_ВД_переменной>}...

DV_List_sv=all | <номер_ДВ_переменной>{ , | -<номер_ДВ_переменной>}...

HI_List_sv=all | <номер_РВ_переменной>{ , | -<номер_РВ_переменной>}...

VA_Atrib_sv=all | <номер_атрибута_ВА_переменной>

{ , | -<номер_атрибута_ВА_переменной>}...

AV_Atrib_sv=all | <номер_атрибута_АВ_переменной>

{ , | -<номер_атрибута_АВ_переменной>}...

VD_Atrib_sv=all | <номер_атрибута_ВД_переменной>

{ , | -<номер_атрибута_ВД_переменной>}...

DV_Atrib_sv=all | <номер_атрибута_ДВ_переменной>

{ , | -<номер_атрибута_ДВ_переменной>}...

HI_Atrib_sv=all | <номер_атрибута_РВ_переменной>

{ , | -<номер_атрибута_РВ_переменной>}...

Параметр `saveTime` управляет периодом (в миллисекундах) сохранения оперативной базы данных CPBK DevLink на диск для восстановления значений переменных в случае перезапуска CPBK DevLink.

Параметр может принимать любое целое положительное значение. Не рекомендуется задавать значения меньше 1000.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Для отключения сохранения оперативной базы данных CPBK DevLink данный параметр требуется установить равным 0.

Значение по умолчанию – 1000 (мс).

Параметр `save_CommandMode` определяет режим сохранения оперативной базы данных CPBK DevLink по командам в режиме реального времени.

Параметр может принимать только два значения: 0 и 1.

Режим 0 – штатный цикл сохранения БД.

Режим 1 – синхронно с командами изменения паспортов.

Значение по умолчанию – 0.

Параметры `VA_List_sv`, `AV_List_sv`, `DV_List_sv`, `VD_List_sv`, `HI_List_sv` назначают номера переменных базы данных CPBK DevLink, соответствующего типа, которые должны сохраняться.

Параметры могут принимать значение «all», если сохраняются все переменные соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам переменных в базе данных CPBK DevLink. Номера переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне переменных.

Например:

```
VA_List_sv = 3,12,16-20,25-30
```

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера входных аналоговых переменных: 3,12,16,17,18,19,20,25,26,27,28,29,30.

Значений по умолчанию нет.

Параметры `VA_Atrib_sv`, `AV_Atrib_sv`, `DV_Atrib_sv`, `VD_Atrib_sv` и `HI_Atrib_sv` назначают номера атрибутов переменных базы данных CPBK DevLink, соответствующего типа, которые должны сохраняться.

Параметры могут принимать значение «all», если сохраняются все переменные соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам атрибутов паспорта для соответствующего типа переменных в базе данных CPBK DevLink. Номера атрибутов переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне атрибутов.

Например:

```
VA_Atrib_sv = 3,4,11,12,30-33
```

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера атрибутов для группы входных аналоговых переменных: 3,4,11,12,30,31,32,33.

В случае, когда сохраняются все атрибуты для определенного типа переменных, параметр данного типа является необязательным.

Значение по умолчанию – all.

4.2.4.2.4 [ROLLING] Раздел настроек протокола событий

[ROLLING]

MaxNumMessageMemory=<количество_сообщений_в_оперативном_списке>

MaxNumMessageDisk=<количество_сообщений_в_сохраненном_списке>

Path_To_Dictionary=<путь_к_словарю_сообщений>

SaveTime=<период_сохранения>

Параметр **MaxNumMessageMemory** управляет максимальным количеством сообщений протокола, которые могут храниться в оперативном списке (в ОЗУ).

Параметр может принимать любое целое положительное значение.
Значение по умолчанию – 1000.

Параметр **MaxNumMessageDisk** управляет максимальным количеством сообщений протокола, которые могут храниться в сохраняемом списке (на диске). В случае перезапуска СРВК DevLink сообщения из сохраняемого списка переписываются в оперативный список протокола событий. Параметр может принимать любое целое положительное значение.
Значение по умолчанию – 250.

Параметр **Path_To_Dictionary** указывает путь к словарю сообщений.
Значение по умолчанию – */gsw/dic*.

Параметр **saveTime** управляет периодом (в миллисекундах) сохранения сообщений из оперативного списка (из ОЗУ) в сохраняемый список (на диске) для восстановления протокола событий в случае перезапуска СРВК DevLink.
Параметр может принимать любое целое положительное значение. Не рекомендуется задавать значения меньше 1000.
Значение по умолчанию – 1000 (мс.).

4.2.4.2.5 [KRUGOL] Раздел настроек параметров для программ Пользователя

[KRUGOL]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>
Buf_func_zapazd=<количество_циклов_запаздывания>
 Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК DevLink для индикации диагностического признака «наличие программы Пользователя».
 Диагностическая переменная равна 1 – есть хотя бы одна программа Пользователя.
 Диагностическая переменная равна 0 – программы Пользователя отсутствуют.

Параметр **type_val** может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр **number_val** может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК DevLink.
Значений по умолчанию нет.

Параметр **Buf_func_zapazd** управляет максимальным количеством циклов контроллера, на которое можно осуществить запаздывание входного параметра в программе Пользователя с помощью функции «зап». Описание функций КРУГОЛ приведено в документе «КРУГОЛ. БИБЛИОТЕКА ФУНКЦИЙ. Руководство Пользователя»
 Параметр может принимать любое целое положительное значение.
 Значение по умолчанию – 101.

4.2.4.2.6 [CONNECT_SO_V250+] Раздел настройки совместимости протокола связи со Станцией оператора

[CONNECT_SO_V250+]
cannel_N=<режим_передачи_данных>

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр `channel_N`, где вместо N подставляется номер канала связи со Станцией оператора, управляет режимом передачи данных, который зависит от версии Станции оператора подключенной к данному каналу связи. Номер канала связи (N) может принимать значение от 1 до 8.

Параметр может принимать следующие значения:

- 0 – режим передачи данных совместимый со Станциями оператора ниже версии 2.5
- 1 – режим передачи данных совместимый со Станциями оператора версии 2.5 и выше. В данном режиме подключается поддержка групповой передачи паспортов переменных, за счёт чего ускоряется обмен данными между СРВК и Станцией оператора.

Значение по умолчанию – 0.

4.2.4.2.7 [VA_4-20_groupNN], [VA_0-20_groupNN] Разделы настройки параметров границ и гистерезиса по диагностике «обрыв» и «перегрузка» для аналогового ввода 4-20, 0-20 мА

```
[VA_4-20_groupNN]
VA_list=all|<номер_VA_переменной>{ , | -<номер_VA_переменной>}...
VA_min=<граница_диагностики_обрыв>
VA_max=<граница_диагностики_перегрузка>
VA_lag_min=<граница_гистерезиса_диагностики_обрыв>
VA_lag_max=<граница_гистерезиса_диагностики_перегрузка>
```

```
[VA_0-20_groupNN]
VA_list=all|<номер_VA_переменной>{ , | -<номер_VA_переменной>}...
VA_max=<граница_диагностики_перегрузка>
VA_lag_max=<граница_гистерезиса_диагностики_перегрузка>
```

Параметр `va_list` назначает номера входных аналоговых переменных базы данных СРВК, для которых настраиваются параметры в данном разделе.

Параметр может принимать значение «all», если настройки относятся ко всем входным аналоговым переменным, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам переменных в базе данных СРВК. Номера переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне переменных.

Например:

```
VA_list=3,12,16-20,25-30
```

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера входных аналоговых переменных: 3,12,16,17,18,19,20,25,26,27,28,29,30.

Для каждого типа каналов (4-20, 0-20 мА) можно создать от 1 до 10 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо NN номер группы входных аналоговых переменных. Переменные группируются Пользователем по его усмотрению. Если в списке номеров встречается переменная, назначенная на другой тип канала или виртуальная, то настройки параметров раздела будут работать для этой переменной только в случае, если она будет назначена на канал, определенный в названии данного раздела. Если номера переменных повторяются в нескольких разделах для одного и того же типа канала, то для этих переменных берутся параметры из раздела с наивысшим номером группы, где присутствует номер данной переменной.

Значений по умолчанию нет.

Параметры `VA_min`, `VA_max` управляют значениями (в миллиамперах) границ по диагностике «обрыв» и «перегрузка» соответственно. Параметры могут принимать вещественные значения, определенные в таблице 4.2.3.

Таблица 4.2.3 - Допустимые значения параметров `VA_min`, `VA_max`

Тип канала	<code>VA_min</code>	<code>VA_max</code>
4-20 мА	0 - 4	20-30
0-20 мА	-	20-30

Значения по умолчанию определены в таблице 4.2.4.

Таблица 4.2.4 - Значения по умолчанию параметров `VA_min`, `VA_max`

Тип канала	<code>VA_min</code>	<code>VA_max</code>
4-20 мА	3,5	20,5
0-20 мА	-	20,5

Параметры `VA_lag_min`, `VA_lag_max` управляют значениями (в миллиамперах) границ гистерезиса по диагностике «обрыв» и «перегрузка» соответственно. Параметры могут принимать значения, определенные в таблице 4.2.5.

Таблица 4.2.5 - Допустимые значения параметров `VA_lag_min`, `VA_lag_max`

Тип канала	<code>VA_lag_min</code>	<code>VA_lag_max</code>
4-20 мА	от <code>VA_min</code> до 4	от 20 до <code>VA_max</code>
0-20 мА	-	от 20 до <code>VA_max</code>

Значения по умолчанию определены в таблице ниже (смотри таблицу 4.2.6).

Таблица 4.2.6 - Расчетные значения по умолчанию параметров `VA_lag_min`, `VA_lag_max`

Тип канала	<code>VA_lag_min</code>	<code>VA_lag_max</code>
4-20 мА	<code>VA_min</code> +0,2	<code>VA_max</code> -0,2
0-20 мА	-	<code>VA_max</code> -0,2

Если расчетное значение по умолчанию (смотри таблицу 4.2.6) выходит за диапазон допустимых значений (смотри таблицу 4.2.5), то значение по умолчанию берется из приведенной таблицы (смотри таблицу 4.2.7). Таким образом, мы обеспечиваем всегда возврат в норму, если сигнал находится в рабочем диапазоне.

Таблица 4.2.7 - Крайние значения по умолчанию параметров `VA_lag_min`, `VA_lag_max`

Тип канала	<code>VA_lag_min</code>	<code>VA_lag_max</code>
4-20 мА	4	20
0-20 мА	-	20

4.2.4.2.8 [REGUL] Раздел настройки параметров поведения регуляторов при перезапуске СРВК

[REGUL]

`AV_List_RC=all|<номер_АВ_переменной>{,|-<номер_АВ_переменной>}...`

Параметр `AV_List_RC` назначает номера аналоговых выходных переменных базы данных СРВК, для которых назначенные на них регуляторы переводятся в режим дистанционного управления (ДУ) каждый раз при запуске СРВК.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр может принимать значение «all», если настройки относятся ко всем выходным аналоговым переменным, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам переменных в базе данных СРВК. Номера переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне переменных.

Например:

```
AV_List_RC=3,12,16-20,25-30
```

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера аналоговых выходных переменных: 3,12,16,17,18,19,20,25,26,27,28,29,30.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.9 [STATUS] Раздел настройки параметров индикации статуса контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования

[STATUS]

type_val=<тип_переменной>

number_val=<номер_переменной>

Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК для индикации текущего статуса контроллера/процессорного модуля (основной/резервный) в схемах резервирования. При единичном значении назначенной переменной статус контроллера/процессорного модуля – основной, при нулевом значении – резервный.

Параметр **type_val** может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр **number_val** может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК.

Значений по умолчанию нет

4.2.4.2.10 [DEF] Раздел настройки статуса контроллера/процессорного модуля по умолчанию, в схемах резервирования

[DEF]

DEF=<статус_в_схеме_резервирования_по_умолчанию>

type_val=<тип_переменной>

number_val=<номер_переменной>

Параметр **DEF** управляет статусом контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования при запуске СРВК.

Параметр может принимать следующие значения:

0 – контроллер/процессорный модуль является резервным по умолчанию

1 – контроллер/процессорный модуль является основным по умолчанию

Значение по умолчанию – 1.

Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК для индикации статуса контроллера/процессорного модуля по умолчанию при запуске СРВК, в схемах резервирования.

Диагностическая переменная равна 1 – контроллер/процессорный модуль является основным по умолчанию;
 диагностическая переменная равна 0 – контроллер/процессорный модуль является резервным по умолчанию.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных CPBK. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.11 [SHUTDOWN] Раздел настройки параметров перезапуска контроллера/процессорного модуля.

```
[SHUTDOWN]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>
```

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных CPBK DevLink, при единичном значении которой будет инициирован перезапуск контроллера/процессорного модуля.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных CPBK DevLink. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.12 [ALARM1] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «управление от неисправного контроллера».

```
[ALARM1]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>
```

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных CPBK DevLink для индикации диагностического признака «управление от неисправного контроллера».

Диагностическая переменная равна:

- 1** – возникновение ситуации «управление от неисправного контроллера»
- 0** – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных CPBK DevLink. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.13 [ALARM2] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «Отсутствие контроллера в паре со статусом "Основной" при наличии запрета на управление»

[ALARM2]

type_val=<тип_переменной>

number_val=<номер_переменной>

Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «Отсутствие контроллера в паре со статусом "Основной" при наличии запрета на управление».

Диагностическая переменная равна:

- 1 – возникновение ситуации «управление от неисправного контроллера с запретом управления»
- 0 – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр **type_val** может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр **number_val** может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.14 [DG] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «неисправность».

[DG]

type_val=<тип_переменной>

number_val=<номер_переменной>

Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК DevLink для индикации диагностического признака «неисправность».

Диагностическая переменная равна:

- 1 – возникновение ситуации «контроллер неисправен»
- 0 – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр **type_val** может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр **number_val** может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК DevLink. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.15 [DG_PLATA_NNN] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «неисправность модуля ввода/вывода NNN»

```
[DG_PLATA_NNN]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>
```

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных CPBK DevLink для индикации диагностического признака «неисправность модуля ввода/вывода NNN», где вместо NNN подставляется условный номер модуля ввода/вывода в пределах от 001 до 199, заданный в названии раздела. Данный вид диагностики используется для модулей ввода/вывода, которые опрашиваются в CPBK процессом `sim` (модуль опроса и управления).

Диагностическая переменная равна:

- 1 – возникновение ситуации «неисправность модуля ввода/вывода»
- 0 – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных CPBK DevLink. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.16 [DG_DOP_NNN] Разделы настройки параметров управляющего/диагностического признака «неисправность дополнительного оборудования NNN».

```
[DG_DOP_NNN]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>
inversion=<признак_инверсии>
```

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных CPBK DevLink для управляющего/диагностического признака «неисправность дополнительного оборудования NNN», где вместо NNN подставляется условный номер дополнительного оборудования в пределах от 001 до 100, заданный в названии раздела. Под номером дополнительного оборудования может пониматься номер канала связи с дополнительным оборудованием, номер группы дополнительного оборудования и т.п. Данный признак влияет на общую диагностику по процессорному модулю, и тем самым влияет на алгоритм резервирования в схемах 100% резервирования контроллеров и резервирования процессорных модулей.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных CPBK DevLink. Значений по умолчанию нет.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр `inversion` управляет инверсией значения переменной диагностики дополнительного оборудования, заданной параметрами `type_val`, `number_val` в данном разделе.

Параметр может принимать следующие значения:

- 0 – дополнительное оборудование считается неисправным, если значение переменной диагностики дополнительного оборудования равно 1.
- 1 – дополнительное оборудование считается неисправным, если значение переменной диагностики дополнительного оборудования равно 0.

Значение по умолчанию – 0.

4.2.4.2.17 [DG_USO_NNN] Раздел настройки параметров управляющего/диагностического признака «неисправность модуля УСО NNN»

[DG_USO_NNN]

`type_val`=<тип переменной>

`number_val`=<номер переменной>

`inversion`=<признак инверсии>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных CPBK DevLink для управляющего/диагностического признака «неисправность модуля УСО NNN», где вместо NNN подставляется условный номер модуля УСО в пределах от 001 до 100, заданный в названии раздела. Данный признак отражает состояние модулей ввода/вывода, опрашиваемых посредством отдельных драйверов, и влияет на состояние диагностики контроллера в целом при использовании схемы 100% резервирования контроллеров.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD – входная дискретная переменная
- DV – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных CPBK DevLink. Значений по умолчанию нет.

Параметр `inversion` управляет инверсией значения переменной диагностики модуля УСО, заданной параметрами `type_val`, `number_val` в данном разделе.

Параметр может принимать следующие значения:

- 0 – модуль УСО считается неисправным, если значение переменной диагностики равно 1.
- 1 – модуль УСО считается неисправным, если значение переменной диагностики равно 0.

Значение по умолчанию – 0.

4.2.4.2.18 [OUT1] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал OUT1»

[OUT1]

`type_val`=<тип переменной>

`number_val`=<номер переменной>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «сигнал OUT1». В схеме резервирования сигнал OUT1 означает, что данный контроллер управляет объектом.

Диагностическая переменная равна:

- 1** – возникновение ситуации «контроллер управляет объектом»
- 0** – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.19 [OUT2] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал OUT2»

[OUT2]

`type_val`=<тип_переменной>
`number_val`=<номер_переменной>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «сигнал OUT2», который отражает текущее состояние внешнего реле переключения выходов в схеме 100% резервирования контроллеров.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК. Значений по умолчанию нет.

Если задан импульсный режим работы OUT2 (см. п.4.2.4.2.20), то значение диагностического признака «сигнал OUT2» будет принимать значение «1» только на момент импульса.

4.2.4.2.20 [Rejim_OUT2] Раздел настройки режима работы выхода OUT2

[Rejim_OUT2]

`Rejim`=<код_режима>

Параметр `Rejim` задает режим работы выхода OUT2 контроллера. Если значение параметра «1» – на выход будет подаваться импульсный сигнал в течение 2 секунд, если «0» – потенциальный (постоянный).

Значение по умолчанию – «0».

4.2.4.2.21 [IN1] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN1»

[IN1]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>

Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «сигнал IN1». В схеме резервирования сигнал IN1 означает, что контроллер в паре управляет объектом.

Диагностическая переменная равна:

- 1 – возникновение ситуации «управление объектом осуществляет контроллер в паре»
- 0 – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр **type_val** может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр **number_val** может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.22 [IN2] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN2»

[IN2]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>

Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «сигнал IN2». В схеме резервирования сигнал IN2 означает, что на контроллер поступил ручной запрет управления объектом.

Диагностическая переменная равна:

- 1 – возникновение ситуации «ручной запрет управления»
- 0 – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр **type_val** может принимать следующие значения типов переменных:

- VD** – входная дискретная переменная
- DV** – выходная дискретная переменная.

Параметр **number_val** может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.23 [IN3] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN3»

[IN3]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «сигнал IN3».

Данный диагностический признак является свободным и может быть использован Пользователем на свое усмотрение.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.24 [IN4] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «сигнал IN4»

[IN4]

`type_val`=<тип_переменной>

`number_val`=<номер_переменной>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «сигнал IN4».

Данный диагностический признак является свободным и может быть использован Пользователем на свое усмотрение.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.25 [CH_STATUS] Раздел настройки параметров для программного изменения статуса контроллера/процессорного модуля

[CH_STATUS]

`type_val`=<тип_переменной>

`number_val`=<номер_переменной>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных СРВК, предназначенную для программного изменения статуса контроллера/процессорного модуля. Действует импульсно – для изменения статуса контроллера/процессорного модуля необходимо прописать в переменную значение 1; после изменения статуса переменная сбросится в значение 0.

Выполняется только на контроллере/процессорном модуле со статусом «Основной».

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.26 [**ZCH_STATUS**] Раздел настройки параметров для запрета изменения статуса контроллера/процессорного модуля, используемого в качестве резервного по умолчанию

[**ZCH_STATUS**]

ZCH_STATUS=<признак_запрета>

Параметр `ZCH_STATUS` управляет запретом изменения статуса контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования. Данный параметр используется только в контроллерах/процессорных модулях резервных по умолчанию (**DEF**=0, смотрите п.4.2.4.2.10).

Параметр может принимать следующие значения:

0 – нет запрета на изменение статуса контроллера/процессорного модуля

1 – есть запрет на изменение статуса контроллера/процессорного модуля

Значение по умолчанию – 0.

4.2.4.2.27 [**RDEBUG**] Раздел настройки параметров индикации диагностического признака «режим удаленной отладки».

[**RDEBUG**]

type_val=<тип_переменной>

number_val=<номер_переменной>

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных СРВК DevLink для индикации диагностического признака «режим удаленной отладки».

Диагностическая переменная равна:

1 – контроллер находится в режиме удалённой отладки

0 – отсутствие диагностируемой ситуации. Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

VD – входная дискретная переменная

DV – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК DevLink. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.28 [UDPKRUG] Раздел настройки параметров Модуля сервера связи со Станцией Оператора по каналу связи «РС-контроллер»

[UDPKRUG]

DescMode=<режим_описания_групп>

Параметр **DescMode** управляет режимом описания групп переменных со своим индивидуальным набором атрибутов, выкладываемых в БД СРВК.

Параметр **DescMode** может принимать следующие значения:

1 – используется собственное описание групп переменных (файл `udpkrug.ini` см. п. 4.2.4.7)
2– используется описание групп переменных из файла конфигурации зеркализации (`rezpasp.ini`). Берутся только данные секций [Reserve VarX] и [Attribute Reserve PassportsX]. В том случае, если значение параметра **DescMode** не указано или неверное, или на контроллере отсутствует `ini`-файл с описанием групп переменных, то Модуль сервера связи со Станцией Оператора работает со списком атрибутов по умолчанию, т.е. в БД СРВК выкладывается следующий набор атрибутов паспортов переменных:

Таблица 4.2.8 - Набор атрибутов паспортов переменных, принимаемых по умолчанию.

Тип переменной БД	Список атрибутов	Исключения
ВА	1, 3-27, 29-33, 36-51, 62, 63	Если переменная привязана к физическому каналу (атрибут 3 ≠ 0) и не снята с опроса (атрибут 30 = 0), то атрибут 29 не выкладывается.
АВ	1, 3-39, 48-51, 55, 59-68, 72-108	Если атрибут 20 равен 100 или 101, то атрибуты 45, 46, 69, 70 и 71 выкладываются.
РВ	1, 3-8, 10-19	
ВД	1, 3-20, 22-27, 31, 32, 41-45	Если переменная привязана к физическому каналу (атрибут 3 ≠ 0) и не снята с опроса (атрибут 25 = 0), то атрибут 27 не выкладывается.
ДВ	1, 3-20, 22-35, 37, 40, 41, 44, 46, 48-53	

4.2.4.2.29 [ТСРКРУГ] Раздел настройки параметров Модуля сервера связи со Станцией Оператора по каналу связи «РС-контроллер 2.0»

[ТСРКРУГ]

DescMode=<режим_описания_групп>

NumPort=<номер порта>

Параметр **DescMode** управляет режимом описания групп переменных со своим индивидуальным набором атрибутов, выкладываемых в БД СРВК.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр **DescMode** может принимать следующие значения:

1 – используется собственное описание групп переменных (файл tcpkrug.ini см. п.4.2.4.8)

2– используется описание групп переменных из файла конфигурации зеркализации (rezpasp.ini). Берутся только данные секций [Reserve VarX] и [Attribute Reserve PassportsX].

В том случае, если значение параметра **DescMode** не указано или неверное, или на контроллере отсутствует ini-файл (в зависимости от выбранного режима) с описанием групп переменных, то Модуль сервера связи со Станцией Оператора работает со списком атрибутов по умолчанию, т.е. в БД СРВК выкладывается следующий набор атрибутов паспортов переменных:

Тип переменной БД	Список атрибутов	Исключения
ВА	3-27, 29-33, 36-51, 62, 63	Если переменная привязана к физическому каналу (атрибут 3 ≠ 0) и не снята с опроса (атрибут 30 = 0), то атрибут 29 не выкладывается.
АВ	3-39, 48-51, 55, 59-68, 72-108	Если атрибут 20 равен 100 или 101, то атрибуты 45, 46, 69, 70 и 71 выкладываются.
РВ	3-8, 10-19	
ВД	3-20, 22-27, 31, 32, 41-45	Если переменная привязана к физическому каналу (атрибут 3 ≠ 0) и не снята с опроса (атрибут 25 = 0), то атрибут 27 не выкладывается.
ДВ	3-20, 22-35, 37, 40, 41, 44, 46, 48-53	

Параметр **NumPort** определяет номер порта входящего TCP-соединения. Значение по умолчанию – 9002.

4.2.4.2.30 [SystemDictionary], [DictionaryVariableGroup_N] Разделы настройки параметров Пользовательских словарей.

[SystemDictionary]

SystemDictionary=<номер системного словаря сообщений>

Параметр **systemDictionary** может принимать целое положительное значение, которое должно соответствовать номеру словаря сообщений, используемого как системный для всех системных сообщений и всех переменных, не описанных в группах.

Значение по умолчанию – 301.

[DictionaryVariableGroup_N]

UserDictionary=<номер Пользовательского словаря сообщений>

VA=all | <номер_ВА_переменной>{ , | -<номер_ВА_переменной>}...

VD=all | <номер_ВД_переменной>{ , | -<номер_ВД_переменной>}...

DV=all | <номер_ДВ_переменной>{ , | -<номер_ДВ_переменной>}...

AV=all | <номер_АВ_переменной>{ , | -<номер_АВ_переменной>}...

HI=all | <номер_РВ_переменной>{ , | -<номер_РВ_переменной>}...

Для каждого типа переменных БД можно создать от 1 до 99 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо N номер группы переменных. Переменные группируются Пользователем по его усмотрению. Если номера переменных повторяются в нескольких разделах, то для этих переменных берутся параметры из раздела с наименьшим номером группы, где присутствует номер данной переменной.

Параметр `UserDictionary` может принимать целое положительное значение, которое должно соответствовать номеру Пользовательского словаря сообщений, используемого для всех системных сообщений и всех переменных, описанных в данной группе. Значение по умолчанию – нет.

Параметры `VA`, `AV`, `DV`, `VD`, `NI` назначают номера переменных базы данных СРВК, соответствующего типа, для которых настраивается номер Пользовательского словаря в данном разделе.

4.2.4.2.31 [TimeReady2] Раздел настройки времени ожидания при переходе в состояние готовности 2-го уровня

```
[TimeReady2]
TimeReady2=<время_ожидания>
```

Параметр `TimeReady2` указывает время в миллисекундах, в течение которого ожидается, что контроллер в паре возьмет на себя управление. Если управление не передано, то контроллер переходит в состояние готовности 2-го уровня. Задаваемое время должно превышать время цикла СРВК как минимум в два раза.

Значение по умолчанию – 500.

4.2.4.2.32 [Stat_SO_N] Разделы настройки параметров индикации обрыва связи с СО

```
[Stat_SO_N]
type_val=<тип_переменной>
number_val=<номер_переменной>
timeout=<таймаут>
```

Параметры `type_val`, `number_val` назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «обрыв связи по каналу СО №N», где вместо N подставляется номер диагностируемого канала (от 1 до 8).

Диагностическая переменная равна 1 – означает обрыв связи по каналу; диагностическая переменная равна 0 – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр `type_val` может принимать следующие значения типов переменных:

- VD – входная дискретная переменная
- DV – выходная дискретная переменная.

Параметр `number_val` может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК.

Значений по умолчанию нет.

Параметр `timeout` определяет время в мс, по истечении которого, при отсутствии активности СО, будет диагностироваться обрыв связи (только при использовании протокола обмена данными с верхним уровнем типа «РС-контроллер»).

Параметр может принимать целое положительное значение в диапазоне от 100 до 20000.

Значение по умолчанию – 1000.

4.2.4.2.33 [stat_so_tcp_n] Разделы настройки параметров индикации обрыва связи с СО при работе по каналу РС-контроллер 2.0

[Stat_SO_TCP_N]

type_val=<тип_переменной>

number_val=<номер_переменной>

IP1=<IP основной сети>

IP2=<IP резервной сети>

timeout=<таймаут>

Параметры **type_val**, **number_val** назначают переменную базы данных СРВК для индикации диагностического признака «обрыв связи по каналу СО №N», где вместо N подставляется номер диагностируемого канала (от 1 до 64).

Диагностическая переменная равна 1 – означает обрыв связи по каналу;

диагностическая переменная равна 0 – отсутствие диагностируемой ситуации.

Параметр **type_val** может принимать следующие значения типов переменных:

- VD – входная дискретная переменная
- DV – выходная дискретная переменная.

Параметр **number_val** может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК.

Значений по умолчанию нет.

Параметр **timeout** определяет время в мс, по истечении которого, при отсутствии активности СО, будет диагностироваться обрыв связи.

Параметр может принимать целое положительное значение в диапазоне от 100 до 20000.

Значение по умолчанию – 1000.

Параметры **IP1** и **IP2** задают IP-адреса основного и резервного канала связи со стороны СО. Значений по умолчанию нет.

4.2.4.2.34 Пример конфигурационного файла *krugknttr.ini*

```

: Режим работы программного обеспечения контроллера
[StartSetup]
Number_rejim=0 : 0 - без резервирования.
                : 1 - 100% резервирование контроллеров
                : 2 - резервирование процессорных модулей
: Number_node=2 : номер контроллера в паре
: Rezerv_kontr_IP=192.168.10.2 : IP-адрес контроллера в паре
: Time_delay=20 : таймаут ожидания резервного по умолчанию в сек (20 сек
по умолчанию)

Number_kontr=1 : номер контроллера

CycleTime=100 : цикл опроса в мс (100 мс по умолчанию)

: настройки удлинения цикла контроллера
[CYCLE_ALARM]
type_val=VD      : тип переменной БД - VD, DV
number_val=20    : номер переменной
counting_cycles=128 : количество циклов, по истечении которых принимается
решение об удлинении цикла контроллера
reserve_percent=10 : зарезервированный пользователем процент
процессорного времени

: настройки сохранения БД и роллинга на диск
[BD]
SaveTime=0 : периодичность сохранения БД в мс (1000 мс по умолчанию)
: Save_CommandMode = 0 : 0 - в штатном цикле сохранения
                    : 1 - синхронно с командами изменения паспортов

:VA_list_sv = 1-10
:AV_list_sv = 2,4,7
:VD_list_sv = 1,3-5
:DV_list_sv = 1,3-5,8,10-15
:HI_list_sv = all
:VA_Atrib_sv = all
:AV_Atrib_sv = 3-45
:VD_Atrib_sv = 5,7,9,11-40
:DV_Atrib_sv = all
:HI_Atrib_sv = 12

: Состояние сигнала RDEBUG
: Признак режима удаленной отладки
[RDEBUG]
type_val =VD      : тип переменной БД - VD, DV
number_val =18    : номер переменной

: Режим описание групп переменных для модуля udpkrug
[UDPKRUG]
DescMode = 1 : 1 - файл описания групп udpkrug.ini
            : 2 - файл описания групп rezpasp.ini

```

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

*:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака "обрыв связи со СО по каналу 1"*
[Stat_SO_1]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=30 : номер переменной

*:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака " обрыв связи со СО по каналу 1 при работе по
каналу PC-контроллер 2.0"*
[Stat_SO_TCP_1]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=35 : номер переменной
IP1=192.9.200.3 : IP-адрес основной сети
IP2=192.9.201.3 : IP-адрес резервной сети
timeout=5000

: Режим описание групп переменных для модуля tcpkrug
[TCPKRUG]
DescMode = 1 : 1 - файл описания групп tcpkrug.ini
 : 2 - файл описания групп rezpasp.ini

: настройки протокола сообщений (роллинга)
[ROLLING]
MaxNumMessageMemory = 1000 : максимальное количество сообщений, хранимых
в памяти (1000 по умолчанию)
MaxNumMessageDisk = 250 : максимальное количество сообщений, хранимых в
файле (250 по умолчанию)
Path_To_Dictionary = /gsw/dic : путь к словарю сообщений (по умолчанию
/gsw/dic)
SaveTime=0 : периодичность сохранения роллинга в мс (1000 мс по
умолчанию)

*: Состояние технологической программы
: 1 - технологическая программа загружена
: 0 - технологическая программа отсутствует (или не смогли загрузить)*
[KRUGOL]
type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val =2 : номер переменной
Buf_func_zapazd = 101 : длина буфера запаздывания (по умолчанию 101)

: Состояние сигнала STATUS контроллера
[STATUS]
type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val =1 : номер переменной (в данной версии указывать только
VD1 !!!)

*:Раздел настройки параметров индикации
:статуса контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования по
:умолчанию*
[DEF]
DEF=1 : 0 - Резервный по умолчанию контроллер,
 : 1 - основной по умолчанию
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=5 : номер переменной

: Настройка времени ожидания при переходе в состояние готовности 2-го уровня

[TimeReady2]

TimeReady2=500 : таймаут перехода (по умолчанию 500 мс)

: Режим работы выхода OUT2

[Rejim_OUT2]

Rejim = 1 : 0 - потенциальный, 1 - импульсный

: Команда программного перезапуска контроллера

: Пишем в переменную 1, и контроллер перезагружается (работает импульсно)

[SHUTDOWN]

type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV

number_val =6 : номер переменной

: Состояние сигнала ALARM1 контроллера

: Признак управления от неисправного контроллера

[ALARM1]

type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV

number_val =7 : номер переменной

: Состояние сигнала ALARM2 контроллера

: Отсутствие контроллера в паре со статусом "Основной"

: при наличии запрета на управление

[ALARM2]

type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV

number_val =8 : номер переменной

: Состояние сигнала DG контроллера

: Признак наличия неисправностей

:[DG]

:type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV

:number_val =9 : номер переменной

:Разделы настройки параметров индикации

:диагностического признака "неисправность модуля 003"

[DG_PLATA_003]

type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV

number_val =10 : номер переменной

: Адреса переменных, отвечающих за диагностику дополнительного оборудования контроллера

[DG_DOP_001] : NNN - условный номер дополнительного оборудования (1 до 100)

type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV

number_val =19 : номер переменной

inversion =0 : логический признак инверсии текущего значения

: переменной из базы данных,

: Если =0, то DG_DOP_NNN=ЗН (по умолчанию)

: Если =1, то DG_DOP_NNN=ИНВ (ЗН)

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

: Адреса переменных, отвечающих за диагностику модулей УСО
[DG_USO_001] : NNN - условный номер модуля УСО (1 до 100)
type_val =VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val =12 : номер переменной
inversion =0 : логический признак инверсии текущего значения
: переменной из базы данных,
: Если =0, то DG_DOP_NNN=ЗН (по умолчанию)
: Если =1, то DG_DOP_NNN=ИНВ (ЗН)

:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака "сигнал OUT1"
[OUT1]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=18 : номер переменной

:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака "сигнал OUT2"
[OUT2]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=108 : номер переменной

:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака "сигнал IN1"
[IN1]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=19 : номер переменной

:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака "сигнал IN2"
[IN2]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=30 : номер переменной

:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака "сигнал IN3"
[IN3]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=105 : номер переменной

:Раздел настройки параметров индикации
:диагностического признака "сигнал IN4"
[IN4]
type_val=VD : тип переменной БД - VD, DV
number_val=106 : номер переменной

: Раздел настройки параметров для программного изменения статуса
: контроллера
[CH_STATUS]
type_val=DV : тип переменной БД - VD, DV
number_val=101 : номер переменной

: Раздел настройки параметров для запрета изменения статуса при
 : нарушениях в работе контроллера, используемого в качестве резервного по
 : умолчанию (кроме случая поступления команды программного изменения
 : статуса контроллера

[ZCH_STATUS]

ZCH_STATUS=0 : флаг запрета изменения статуса

: Номера переменных (регуляторов), переводимых при старте системы на ДУ
 (дистанционное управление)

[REGUL]

AV_List_RC=2,4,10-15

: Номер словаря сообщений, используемого как системный для всех системных
 : сообщений и всех переменных, не описанных в группах.

[SystemDictionary]

SystemDictionary=301

: Номер словаря сообщений, используемого для группы переменных 1.

[DictionaryVariableGroup_1]

UserDictionary=13

VA=all

VD=1-25,34,45-67

DV=all

AV=1-10

HI=all

: Номер словаря сообщений, используемого для группы переменных 2.

[DictionaryVariableGroup_2]

UserDictionary=11

VD=26-33

AV=12

:Секция настройки совместимости протокола связи с СО

: 0 - режим совместимости с версиями СО ниже 2.5

: 1 - включение дополнительных возможностей протокола (СО 2.5 и выше)

[CONNECT_SO_V250+]

cannel_1=0 : настройка канала связи 1 (по умолчанию 0)

cannel_2=0 : настройка канала связи 2 (по умолчанию 0)

cannel_3=0 : настройка канала связи 3 (по умолчанию 0)

cannel_4=0 : настройка канала связи 4 (по умолчанию 0)

cannel_5=0 : настройка канала связи 5 (по умолчанию 0)

cannel_6=0 : настройка канала связи 6 (по умолчанию 0)

cannel_7=0 : настройка канала связи 7 (по умолчанию 0)

cannel_8=0 : настройка канала связи 8 (по умолчанию 0)

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

4.2.4.3 Описание параметров зеркализации данных в схемах резервирования, конфигурационный файл *rezpasp.ini*

Раздел может содержать параметры, представленные в таблице 4.2.9.

Таблица 4.2.9 - Разделы конфигурационного файла *rezpasp.ini*

Название раздела	Описание
[Init Option]	Раздел опций инициализации (смотрите п.4.2.4.3.1). Раздел содержит параметры, определяющие тип канала связи для зеркализации базы данных и привязки к переменным базы данных СРВК таких индикаций, как статус контроллера/процессорного модуля и состояние процесса зеркализации.
[Serial Connect]	Раздел настройки последовательного соединения (смотрите п.4.2.4.3.2). Раздел содержит параметры, определяющие настройки последовательного интерфейса связи, такие как тип интерфейса, номер СОМ-порта, скорость передачи данных.
[Net Connect]	Раздел настройки сетевого соединения (смотрите п.4.2.4.3.3). Раздел содержит параметры, определяющие настройки сетевого интерфейса связи, такие как тип сетевого соединения, IP адрес и номер сокета удаленного абонента.
[Reserve VarN]	Разделы назначения зеркализуемых переменных (смотрите п.4.2.4.3.4). Разделы содержат параметры, определяющие списки зеркализуемых переменных. Каждый раздел идентифицируется номером группы N, в названии раздела, для определения соответствующего раздела [Attribute Reserve PassportsN], в котором назначаются номера атрибутов для данных переменных, которые требуют зеркализации.
[Attribute Reserve PassportsN]	Разделы назначения зеркализуемых атрибутов в паспортах переменных (смотрите п.4.2.4.3.5). Раздел содержит параметры, определяющие номера атрибутов, которые требуют зеркализации, для переменных, назначенных в разделе [Reserve VarN] с аналогичным номером группы N. В случае, когда зеркализируются все атрибуты паспортов для всех типов переменных в данной группе, раздел [Attribute Reserve PassportsN] является необязательным.
[Reserve Var_after_runN]	Разделы назначения зеркализуемых переменных при восстановлении связи (смотрите п. 4.2.4.3.6). Разделы содержат параметры, определяющие списки переменных, которые будут отзеркалированы только при восстановлении связи. Каждый раздел идентифицируется номером группы N, в названии раздела, для определения соответствующего раздела [Attribute Reserve Passports_after_runN], в котором назначаются номера атрибутов для переменных в данной группе, которые требуют зеркализации.

Название раздела	Описание
[Attribute Reserve Passports_after_runN]	Разделы назначения зеркализуемых атрибутов в паспортах переменных при восстановлении связи (смотрите п.4.2.4.3.7). Раздел содержит параметры, определяющие номера атрибутов, которые будут отзеркалированы только при восстановлении связи, для переменных, назначенных в разделе [Reserve Var_after_runN] с аналогичным номером группы N. В случае, когда зеркалируются все атрибуты паспортов для всех типов переменных в данной группе, раздел [Attribute Reserve Passports_after_runN] является необязательным.

4.2.4.3.1 [Init Option] Раздел опций инициализации

[Init Option]

```
number_primary_VD=<номер_ВД_переменной>
type_connect=<тип_соединения>
number_status_VD=<номер_ВД_переменной>
```

Параметр `number_primary_VD` назначает входную дискретную переменную базы данных СРВК, посредством которой определяется текущий статус контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования (основной/резервный).

Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК.

Значений по умолчанию нет.

Параметр `type_connect` управляет выбором типа соединения, по которому осуществляется зеркализация данных.

Параметр может принимать следующие значения:

Serial – передача данных происходит по последовательному интерфейсу COM порта

Net – передача данных происходит по сети Ethernet.

Значение по умолчанию – Serial.

Параметр `number_status_VD` назначает входную дискретную переменную базы данных СРВК, посредством которой определяется состояние процесса зеркализации. В случае если зеркализация данных ведётся, то входной дискретной переменной с данным номером присваивается 1, иначе 0.

Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в базе данных СРВК.

Значений по умолчанию нет.



ВНИМАНИЕ!!!

Входные дискретные переменные с номерами, указанными в полях `number_primary_VD` и `number_status_VD` принудительно исключаются из списка зеркализуемых данных.

4.2.4.3.2 [Serial Connect] Раздел настройки последовательного соединения

[Serial Connect]

```
COM=<номер_COM_порта>
Baud=<скорость_передачи_данных>
```

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр **com** назначает номер COM порта, по которому осуществляется зеркализация данных.

Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру COM порта на контроллере/процессорном модуле.

Значение по умолчанию – 2.

Параметр **baud** назначает скорость передачи данных COM порта, по которому осуществляется зеркализация данных.

Параметр может принимать следующие значения:

- 1200** – скорость передачи данных 1200 бит/с.
- 2400** – скорость передачи данных 2400 бит/с.
- 4800** – скорость передачи данных 4800 бит/с.
- 9600** – скорость передачи данных 9600 бит/с.
- 19200** – скорость передачи данных 19200 бит/с.
- 38400** – скорость передачи данных 38400 бит/с.
- 57600** – скорость передачи данных 57600 бит/с.
- 115200** – скорость передачи данных 115200 бит/с.

Значение по умолчанию – 38400.

4.2.4.3.3 [Net Connect] Раздел настройки сетевого соединения

[Net Connect]

IP_address=<IP_адрес>

IP_port=<номер_порта_сетевого_соединения>

Параметр **IP_address** назначает IP адрес дублирующего контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования.

Параметр представляется десятичными значениями, разделенными точками (например, 192.168.10.2).

Значения по умолчанию нет.

Параметр **IP_port** назначает номер порта сетевого соединения (сокета) дублирующего контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования, по которому осуществляется зеркализация данных.

Параметр представляется положительным десятичным значением.

Значение по умолчанию – 2046.

4.2.4.3.4 [Reserve VarN] Разделы назначения зеркализуемых переменных

VA|va|BA|ba=all | <номер_VA_переменной>{ , | -<номер_VA_переменной>}...

AV|av|AB|ab=all | <номер_AV_переменной>{ , | -<номер_AV_переменной>}...

DV|dv|DB|db=all | <номер_DB_переменной>{ , | -<номер_DB_переменной>}...

VD|vd|VD|vd=all | <номер_VD_переменной>{ , | -<номер_VD_переменной>}...

HI|hi|PB|pb=all | <номер_PB_переменной>{ , | -<номер_PB_переменной>}...

ПВ|пв=all | <номер_ПВ_переменной>{ , | -<номер_ПВ_переменной>}...

ПЦ|пц=all | <номер_ПЦ_переменной>{ , | -<номер_ПЦ_переменной>}...

ПЛ|пл=all | <номер_ПЛ_переменной>{ , | -<номер_ПЛ_переменной>}...

Параметры **VA|va|BA|ba**, **AV|av|AB|ab**, **DV|dv|DB|db**, **VD|vd|VD|vd**, **HI|hi|PB|pb**, **PB|pb**, **PC|pc**, **PL|pl** назначают номера переменных базы данных СРВК соответствующего типа, которые должны быть отзеркалированы на дублирующий процессорный модуль.

Параметры могут принимать значение «all», если зеркалируются все переменные соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам переменных в базе данных СРВК. Номера переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне переменных.

Например:

VA=3,12,16-20,25-30

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера входных аналоговых переменных: 3,12,16,17,18,19,20,25,26,27,28,29,30.

Можно создать от 1 до 99 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо N номер группы зеркализуемых переменных. Переменные группируются Пользователем по его усмотрению. Чаще всего этот выбор определяется специфичным набором зеркализуемых атрибутов для каждой группы переменных, который определяется в разделе **[Attribute Reserve PassportsN]**, с тем же номером группы переменных N. Если в различных группах зеркализуемых переменных встречается одна и та же переменная, то набор зеркализуемых атрибутов для данной переменной объединяется из списков атрибутов назначенных для этих групп.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.3.5 **[Attribute Reserve PassportsN]** Разделы назначения зеркализуемых атрибутов в паспортах переменных

[Attribute Reserve PassportsN]

VA|va|BA|ba=all |<номер_атрибута_VA_переменной>{ , | - <номер_атрибута_VA_переменной>}...

AV|av|AB|ab=all |<номер_атрибута_AB_переменной>{ , | - <номер_атрибута_AB_переменной>}...

DV|dv|DB|db=all |<номер_атрибута_DB_переменной>{ , | - <номер_атрибута_DB_переменной>}...

VD|vd|VD|vd =all |<номер_атрибута_VD_переменной>{ , | - <номер_атрибута_VD_переменной>}...

HI|hi|PB|pb =all |<номер_атрибута_PB_переменной>{ , | - <номер_атрибута_PB_переменной>}...

Параметры **VA|va|BA|ba**, **AV|av|AB|ab**, **DV|dv|DB|db**, **VD|vd|VD|vd**, **HI|hi|PB|pb** назначают номера атрибутов переменных базы данных СРВК соответствующего типа, которые должны быть отзеркалированы на дублирующий процессорный модуль.

Параметры могут принимать значение «all», если зеркалируются все переменные соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам атрибутов паспорта для соответствующего типа переменных в базе данных СРВК. Номера атрибутов переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне атрибутов.

Например:

VA=3,4,11,12,30-33

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера атрибутов для группы входных аналоговых переменных: 3,4,11,12,30,31,32,33.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Можно создать от 1 до 99 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо N номер группы зеркализуемых переменных. Создание данного раздела с определенным номером группы обуславливается необходимостью зеркализации определенных наборов атрибутов паспортов для различных групп переменных, из соответствующих разделов [**Reserve VarN**].

В случае, когда зеркализируются все атрибуты для определенного типа паспорта переменных, параметр данного типа является необязательным.

В случае, когда зеркализируются все атрибуты для всех типов паспортов переменных, раздел [**Attribute Reserve PassportsN**] является необязательным.

Значений по умолчанию нет.

Зеркализация данных работает в двух схемах резервирования (**Number_rejim=1** или **Number_rejim=2**, смотрите п.4.2.4.2.1).

Для правильной работы дублирующих контроллеров в схеме 100% резервирования контроллеров (**Number_rejim=1**) рекомендуем настраивать зеркализуемые атрибуты паспортов переменных из следующего перечня атрибутов:

- для входных аналоговых переменных (**VA**): 3-27,30-33
- для аналоговых выходных переменных (**AV**): 3-54,67,68,71,75-78,81-93,95,96
- для входных дискретных переменных (**VD**): 3-26
- для дискретных выходных переменных (**DV**): 4-17,20,33,34,36,38,39,44
- для переменных ручного ввода (**HI**): all (все атрибуты разрешены для зеркализации).

Для схемы резервирования процессорных модулей (**Number_rejim=2**) все атрибуты для всех типов паспортов разрешены для зеркализации.

4.2.4.3.6 [**Reserve Var_after_runN**] Разделы назначения зеркализуемых переменных при восстановлении связи

[**Reserve Var_after_runN**]

VA|**va**|**BA**|**ba**=all | <номер_VA_переменной>{ , | -<номер_VA_переменной>}...
AV|**av**|**AB**|**ab**=all | <номер_AV_переменной>{ , | -<номер_AV_переменной>}...
DV|**dv**|**DB**|**db**=all | <номер_DV_переменной>{ , | -<номер_DV_переменной>}...
VD|**vd**|**VD**|**vd**=all | <номер_VD_переменной>{ , | -<номер_VD_переменной>}...
HI|**hi**|**PB**|**pb**=all | <номер_PB_переменной>{ , | -<номер_PB_переменной>}...
ПВ|**пв**=all | <номер_ПВ_переменной>{ , | -<номер_ПВ_переменной>}...
ПЦ|**пц**=all | <номер_ПЦ_переменной>{ , | -<номер_ПЦ_переменной>}...
ПЛ|**пл**=all | <номер_ПЛ_переменной>{ , | -<номер_ПЛ_переменной>}...

Параметры **VA**|**va**|**BA**|**ba**, **AV**|**av**|**AB**|**ab**, **DV**|**dv**|**DB**|**db**, **VD**|**vd**|**VD**|**vd**, **HI**|**hi**|**PB**|**pb**, **ПВ**|**пв**, **ПЦ**|**пц**, **ПЛ**|**пл** назначают номера переменных базы данных СРВК, соответствующего типа, которые должны быть отзеркализованы на дублирующий процессорный модуль один раз при восстановлении связи. Настраиваются данные один раз при восстановлении связи. Настраиваются данные параметры аналогично параметрам раздела [**Reserve VarN**] (смотрите п.4.2.4.3.4)

4.2.4.3.7 [Attribute Reserve Passports_after_runN] Разделы назначения зеркализуемых атрибутов в паспортах переменных

[Attribute Reserve Passports_after_runN]

```

VA|va|BA|ba=all | <номер_атрибута_ВА_переменной>{ , | -
<номер_атрибута_ВА_переменной>}...
AV|av|AB|ab=all | <номер_атрибута_АВ_переменной>{ , | -
<номер_атрибута_АВ_переменной>}...
DV|dv|DB|db=all | <номер_атрибута_ДВ_переменной>{ , | -
<номер_атрибута_ДВ_переменной>}...
VD|vd|BD|bd =all | <номер_атрибута_ВД_переменной>{ , | -
<номер_атрибута_ВД_переменной>}...
HI|hi|PB|pb =all | <номер_атрибута_РВ_переменной>{ , | -
<номер_атрибута_РВ_переменной>}...

```

Параметры **VA|va|BA|ba**, **AV|av|AB|ab**, **DV|dv|DB|db**, **VD|vd|BD|bd**, **HI|hi|PB|pb** назначают номера атрибутов переменных базы данных СРВК, соответствующего типа, которые должны быть отзеркализованы на дублирующий процессорный модуль один раз при восстановлении связи. Настраиваются данные параметры аналогично параметрам раздела [Attribute Reserve PassportsN] (смотрите п.4.2.4.3.5).

4.2.4.3.8 Пример конфигурационного файла *rezpasp.ini*

: Раздел опций инициализации.

```

[Init Option]
Type_primary_VD = 1
Type_connect = Serial
:number_status_VD=3

```

: Раздел настройки последовательного соединения.

```

[Serial Connect]
COM = 2
Baud = 38400

```

: Раздел настройки сетевого соединения.

: Так как Type_connect = Serial, то данный раздел необязателен

```

[Net Connect]
IP_address = 192.168.10.2
IP_port = 2043

```

: Раздел описания резервируемых переменных.

```

[Reserve Var1]
VD=5-7,9,11
AV=1-30
PB=1,10
ПЦ=1,5,7,8

```

```

[Reserve Var2]
DV=5-11
VD=17-19,6
AV=5-11

```

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

[Reserve Var3]

HI=5-10

AV=1-11

[Reserve Var_after_run1]

VD=5-15

DV=12-31

[Attribute Reserve Passports1]

VD=3,5,7,9,11,13,15,24

AV=3,5,7,9,11,13,15,24,33,77

[Attribute Reserve Passports2]

AV=15-28

VD=3-5,7

DV=34,17,4-8

[Attribute Reserve Passports3]

HI=1,4,7,12,17

AV=3-7,9-20

[Attribute Reserve Passports_after_run1]

VD=All

DV=20,33,34

4.2.4.4 Описание параметров зеркализации трендов в схемах резервирования, конфигурационный файл *reztrend.ini*.

Конфигурационный файл может содержать разделы, представленные в таблице 4.2.10.

Таблица 4.2.10 - Разделы конфигурационного файла *reztrend.ini*

Название раздела	Описание
[Init Option]	Раздел опций инициализации (смотри п.4.2.4.4.1) Раздел содержит параметры, определяющие тип канала связи для зеркализации трендов, привязку к переменным базы данных статусов зеркализации трендов и диагностики сетевого соединения, периода зеркализации трендов по умолчанию, периода запрета передачи трендов на верхний уровень.
[Net Connect]	Раздел опций инициализации (смотри п.4.2.4.4.2) Раздел содержит параметры, определяющие настройки сетевого интерфейса связи, такие как тип сетевого соединения, IP-адрес и номер порта (сокета) удаленного мастер-модуля.
[Rezerve Plotters GroupN]	Разделы настроек параметров зеркализации трендов за период простоя (смотри п.4.2.4.4.3). Разделы содержат параметры: группы самописцев, для которых выполняется зеркализация трендов в случае простоя/смены статуса или в режиме реального времени. Каждый раздел идентифицируется номером группы N, в названии раздела, для определения соответствующего раздела [Rezerve Plotters GroupN]

4.2.4.4.1 [Init Option] Раздел опций инициализации

[Init Option]

```
enable_reztrend=<разрешение_работы_зеркализации_трендов>
number_primary_VD=<номер_ВД_переменной>
type_connect=<тип_соединения>
number_status_VD=<номер_ВД_переменной>
time_reztrendDef=<период_зеркализации_трендов_по_умолчанию>
time_blockUpLevel=<время_блокировки_передачи_трендов_на_Верхний_уровень>
```

Параметр `enable_reztrend` определяет допустимость выполнения алгоритма зеркализации трендов на контроллере. Параметр может принимать следующие значения: «on» - зеркализация трендов разрешена; «off» - зеркализация трендов запрещена. Значение по умолчанию «on».

Параметр `number_primary_VD` назначает входную дискретную переменную БД СРВК, посредством которой определяется статус контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования (1-Основной/0-Резервный). Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в БД СРВК. Значения по умолчанию нет.

Параметр `type_connect` управляет выбором типа соединения, по которому осуществляется зеркализация трендов. В настоящий момент параметр может принимать только одно значение: Net – передача данных происходит по сети Ethernet. Значения по умолчанию нет.

Параметр `number_status_VD` назначает входную дискретную переменную БД СРВК, посредством которой определяется состояние процесса зеркализации (1-Включена/0-Отключена). Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в БД СРВК. Значения по умолчанию нет.

Параметр `time_reztrendDef` определяет периодичность запросов данных в секундах по умолчанию, если в настройках для зеркализации группы самописцев не указано другое время. Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1 до 3600. Значение по умолчанию 60 сек.

Параметр `time_blockUpLevel` определяет максимальное время запрета передачи трендов на верхний уровень при наличии периодов простоя у контроллера в секундах. Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 0 до 3600. Значение по умолчанию 120 сек.

4.2.4.4.2 [Net Connect] Раздел настроек сетевого соединения

[Net Connect]

```
IP_address=<IP_адрес>
number_netDG_VD=<номер_ВД_переменной>
```

Параметр `IP_address` назначает IP-адрес дублирующего контроллера/процессорного модуля в схемах резервирования. Параметр представляется десятичными значениями, разделенными точками. Значения по умолчанию нет.

Параметр `number_netDG_VD` назначает входную дискретную переменную БД СРВК, посредством которой определяется статус диагностики соединения с модулем зеркализации в резервируемой паре (1-Есть связь/0-Нет связи). Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1, которое должно соответствовать номеру переменной в БД СРВК.

4.2.4.4.3 [Rezerve Plotters GroupN] Разделы настроек раздела зеркализации трендов при простое

[Rezerve Plotters GroupN]

`plotters_Group`=all | <номер_самописца> {, | -<номер_самописца >}...
`time_reztrend`=<период_зеркализации_группы_самописцев>

Параметр `N` в названии секции определяет номер раздела группы зеркализуемых трендов. Параметр может принимать целое положительное значение от 1 до 99.

Параметр `plotters_Group` назначает номера самописцев для группы, данные которых необходимо зеркализовать в режиме реального времени. Параметр может принимать значения: «all» при зеркализации данных всех самописцев, или целые положительные числа, начиная с 1 до 255, которые должны соответствовать номерам самописцев в файле конфигурации трендов. Номера самописцев можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне самописцев. Значения по умолчанию нет.

Параметр `time_reztrend` определяет индивидуальный период зеркализации для самописцев данной группы в секундах. Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1 до 3600. Если параметр не описан в файле конфигурации, то для него берется значение параметра `time_reztrendDef` из секции [Init Option].

4.2.4.4.4 Пример конфигурационного файла зеркализации трендов `reztrend.ini`

```
[Init Option]
number_primary_VD=1
type_connect=Net
number_status_VD=110
time_reztrendDef=60
time_blockUpLevel=120
```

```
[Net Connect]
IP_address=192.9.200.1
number_netDG_VD=111
```

```
[Rezerve Plotters Group1]
Plotters_Group=41, 42, 100-123
time_reztrend=3600
```

```
[Rezerve Plotters Group2]
Plotters_Group=47, 49, 145-160
: тренды этой группы будут зеркализоваться с периодом по умолчанию
```

4.2.4.5 Описание параметров межконтроллерного обмена, конфигурационный файл *exchange.ini*

Раздел может содержать параметры, представленные в таблице 4.2.11.

Таблица 4.2.11 - Разделы конфигурационного файла *exchange.ini*

Название раздела	Описание
[Init Option]	Раздел опций инициализации (см. п.4.2.4.5.1). Раздел содержит параметры, определяющие номер локального контроллера, количество абонентов межконтроллерного обмена, коэффициенты изменения значений для вещественных типов переменных, которые считаются критерием изменения значения.
[Net Option]	Раздел настройки сетевых характеристик (см. п.4.2.4.5.2). Раздел содержит параметры, определяющие время ожидания ответа на запрос, количество попыток отправки одного и того же пакета, при передаче которого возникла ошибка.
[destinationN]	Разделы настройки приемников данных (абонентов-приемников) (см. п.4.2.4.5.3). Каждый раздел содержит параметры, определяющие характеристики контроллера-приемника, участвующего в межконтроллерном обмене. Максимальное количество разделов зависит от настроек раздела [Init Option].
[destinationN Net]	Разделы настройки сетевых соединений приемников данных (абонентов-приемников) (см. п.4.2.4.5.4). Каждый раздел содержит параметры, определяющие IP-адреса для основной и резервной сети абонента-приемника участвующего в межконтроллерном обмене. Номера N данных разделов должны соответствовать номерам разделов [destinationN], настроенных на сетевой тип соединения.
[destinationN Net Switch]	Разделы настройки резервирования сетей при работе с приемниками данных (абонентами-приемниками) (см. п.4.2.4.5.5). Каждый раздел содержит параметры, определяющие настройки управления резервированием и диагностикой состояния сетей для связи с абонентами-приемниками.
[sourceN]	Разделы настройки источников данных (абонентов-источников) (см. п.4.2.4.5.6). Каждый раздел содержит параметры, определяющие характеристики абонента-источника, участвующего в межконтроллерном обмене. Максимальное количество разделов зависит от настроек раздела [Init Option].
[sourceN Net]	Разделы настройки сетевых соединений источников данных (абонентов-источников) (см. п.4.2.4.5.7). Каждый раздел содержит параметры, определяющие IP-адреса для основной и резервной сети абонента-источника участвующего в межконтроллерном обмене. Номера N данных разделов должны соответствовать номерам разделов [sourceN], настроенных на сетевой тип соединения.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Название раздела	Описание
[sourceN Net Switch]	Разделы настройки резервирования сетей при работе с источниками данных (абонентами-источниками) (см. п.4.2.4.5.8). Каждый раздел содержит параметры, определяющие настройки управления резервированием и диагностикой состояния сетей для связи с абонентами-источниками.

4.2.4.5.1 [Init Option] Раздел опций инициализации

[Init Option]

number_loc_contr=<номер_локального_контроллера>
quan_destination=<количество_абонентов-приемников>
quan_source=<количество_абонентов-источников>
aperturaVA=<коэффициент_изменения_VA>
aperturaAV=<величина_изменения_AV>
aperturaHI=<величина_изменения_PV>
cycle=<цикл_регистрации_изменений>

Параметр **number_loc_contr** назначает номер локальному контроллеру, участвующему в межконтроллерном обмене данными. В межконтроллерном обмене не должно быть контроллеров с одинаковыми номерами. Данный параметр является обязательным. Параметр может принимать любое целое положительное значение. Значения по умолчанию нет.

Параметр **quan_destination** управляет количеством абонентов-приемников для локального контроллера, которым будут передаваться данные. Параметр может принимать целое положительное значение в диапазоне от 0 до 100. Значение по умолчанию – 0.

Параметр **quan_source** управляет количеством абонентов-источников для локального контроллера, от которых будут приниматься данные. Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 0 до 100. Значение по умолчанию – 0.

Параметр **aperturaVA** назначает величину в процентах (коэффициент изменения), на которую должно измениться текущее значение входной аналоговой переменной, чтобы значение получило статус «изменившегося». С помощью этого параметра Пользователь управляет дискретностью аналогового сигнала, с которой необходимо отправлять данные абонентам-приемникам. Таким образом, чтобы значение входной аналоговой переменной было отправлено, необходимо выполнение следующего условия:

$$|T_{\text{пред}} - T_{\text{тек}}| \geq |ШК_{\text{кон}} - ШК_{\text{нач}}| * \Delta / 100,$$

где:

$T_{\text{пред}}$ – предыдущее значение,

$T_{\text{тек}}$ – текущее значение,

$ШК_{\text{кон}}$ – конец шкалы,

$ШК_{\text{нач}}$ – начало шкалы,

Δ - коэффициент изменения.

Параметр может принимать вещественное значение в диапазоне от 0 до 10. Значение по умолчанию – 0.1.

Параметр `aperturaAV` назначает величину в процентах (коэффициент изменения), на которую должно измениться текущее значение аналоговой выходной переменной, чтобы значение получило статус «изменившегося». С помощью этого параметра Пользователь управляет дискретностью аналогового сигнала, с которой необходимо отправлять данные абонентам-приемникам. Таким образом, чтобы значение аналоговой выходной переменной было отправлено, необходимо выполнение следующего условия:

$$|T_{\text{пред}} - T_{\text{тек}}| \geq \Delta,$$

где :

$T_{\text{пред}}$ – предыдущее значение,

$T_{\text{тек}}$ – текущее значение,

Δ - коэффициент изменения.

Параметр может принимать вещественное значение в диапазоне от 0 до 10.
Значение по умолчанию – 0.1.

Параметр `aperturaHI` назначает величину, на которую должно измениться текущее значение переменной ручного ввода, чтобы значение получило статус «изменившегося». С помощью этого параметра Пользователь управляет дискретностью вещественного значения, с которой необходимо отправлять данные абонентам-приемникам. Таким образом, чтобы значение переменной ручного ввода было отправлено, необходимо выполнение следующего условия:

$$|T_{\text{пред}} - T_{\text{тек}}| \geq \Delta,$$

где :

$T_{\text{пред}}$ – предыдущее значение,

$T_{\text{тек}}$ – текущее значение,

Δ - величина изменения.

Параметр может принимать вещественное значение в диапазоне от 0 до 10.
Значение по умолчанию – 0.001.

Параметр `cycle` управляет временем (мс), которое определяет частоту регистрации изменений контролируемых переменных, для последующей передачи абонентам. Значение по умолчанию – 0, что означает регистрацию изменений с частотой цикла контроллера.

4.2.4.5.2 [Net Option] Раздел настройки сетевых характеристик

[Net Option]

`timeout`=<время_ожидания_ответа_на_запрос>

`quan_repeat`=<количество_попыток_отправить_пакет_при_наличии_ошибки>

Параметр `timeout` управляет временем ожидания ответа на запрос (мс), при обмене пакетами между абонентами.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 500 до 1000.

Значение по умолчанию – 500 (мс).

Параметр `quan_repeat` управляет количеством отправляемых пакетов, на которые не последовало ответа, прежде чем диагностировать отсутствие связи с абонентом.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 1 до 15.

Значение по умолчанию – 3.

4.2.4.5.3 [destinationN] Разделы настройки приемников данных

[destinationN]

number_rem_contr=<номер_удаленного_контроллера>

period=<период_диагностики_связи_с_абонентом>

var_status=<тип_и_номер_переменной_состояния_связи_с_абонентом>

var_control_VD=<номер_ВД_переменной>

path_datfile=<путь_к_файлу_описания_переменных_обмена>

timeout_var_verification=<допустимое_время_отсутствия_связи_с_абонентом>

type_connect=<тип_соединения>

Количество разделов [destinationN] не должно превышать значения параметра **quan_destination** из раздела [Init Option].

В наименовании раздела N является порядковым номером раздела, может принимать значения от 1 до значения параметра **quan_destination** из раздела [Init Option].

Параметр **number_rem_contr** назначает номер удаленного контроллера, участвующего в межконтроллерном обмене данными. В межконтроллерном обмене не должно быть контроллеров с одинаковыми номерами. Данный параметр является обязательным.

Параметр может принимать любое целое положительное значение.

Значения по умолчанию нет.

Параметр **period** управляет периодом (в секундах) диагностики связи с данным абонентом, т.е. это время, через которое необходимо отправлять запрос на диагностику связи.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 1 до 300.

Значение по умолчанию – 10 (с).

Параметр **var_status** назначает тип и номер переменной базы данных СРВК для индикации состояния связи с данным абонентом. В случае, если связь есть, то этой переменной присваивается 1, иначе 0. Параметр может принимать строковое значение следующего формата:

ТТNNNN,

где ТТ – тип переменной, NNNN – номер переменной в базе данных локальной СРВК.

Для данного параметра допускаются следующие значения типов переменных:

ВД – входная дискретная,

ПЛ – «внутренняя переменная» логического типа

Значения по умолчанию нет.

Параметр **var_control_VD** назначает входную дискретную переменную базы данных СРВК, посредством которой осуществляется управление процессом обмена с абонентом.

Переменная может принимать следующие значения:

0 – выключить обмен данными с абонентом

1 – включить обмен данными с абонентом

Начальное значение переменной – 1.

Параметр **path_datfile** указывает путь к файлу описания переменных обмена, в котором находится соответствие переменных из баз данных абонента-приемника и абонента-источника.

Формат файла описания переменных обмена данными приведен в п.4.2.4.5.10.

Значения по умолчанию нет.

Параметр `timeout_var_verification` управляет временем отсутствия связи с абонентом (в секундах), при превышении которого, после восстановления связи или включения процесса обмена, необходимо произвести верификацию переменных обмена в абоненте-источнике и абоненте-приемнике. При отсутствии данного параметра верификация переменных обмена будет производиться всегда после восстановления связи или после включения процесса обмена.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 0 до 300.

Значение по умолчанию – 0 (с).

Параметр `type_connect` управляет выбором типа соединения, по которому осуществляется передача данных.

Параметр может принимать следующее значение:

Net – передача данных происходит по сети Ethernet.

Значение по умолчанию – Net.

4.2.4.5.4 [destinationN Net] Разделы настройки сетевых соединений приемников данных

[destinationN Net]

`IP_address`=<IP_адрес_в_основной_сети>

`IP_address_reserv`=<IP_адрес_в_резервной_сети>

Количество разделов [destinationN Net] должно соответствовать количеству разделов [destinationN] с сетевым типом соединения (`type_connect`= Net).

В наименовании раздела N является порядковым номером раздела, который должен соответствовать порядковому номеру раздела [destinationN].

Параметр `IP_address` назначает IP адрес абонента-приемника в основной сети.

Параметр представляется десятичными значениями, разделенными точками (например, 192.9.200.1).

Значения по умолчанию нет.

Параметр `IP_address_reserv` назначает IP адрес абонента-приемника в резервной сети.

Параметр представляется десятичными значениями, разделенными точками (например, 192.9.201.1).

Значения по умолчанию нет.

4.2.4.5.5 [destinationN Net Switch] Разделы настройки резервирования сетей при работе с приемниками данных

[destinationN Net Switch]

`mode_switch`=<режим_переключения_между_основной_и_резервной_сетями>

`var_switch` =<тип_и_номер_переменной_ручного_переключения_между_сетями>

`mode_rebuild`=<режим_переключения_между_сетями_при_восстановлении_связи>

`period_active`=<период_диагностики_активной_сети>

`period_passive`=<период_диагностики_пассивной_сети>

`quan_attempt`=<количество_попыток_диагностики>

Количество разделов [destinationN Net Switch] не должно превышать количество разделов [destinationN Net].

В наименовании раздела N является порядковым номером раздела, который должен соответствовать порядковому номеру раздела [destinationN Net].

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр `mode_switch` управляет режимом переключения между основной и резервной сетью при пропадании связи с абонентом.

Параметр может принимать следующие значения:

- 0** – ручной режим переключения
- 1** – автоматический режим переключения

Значение по умолчанию – 0.

Параметр `var_switch` назначает тип и номер переменной базы данных СРВК для управления переключением между основной и резервной сетями, в ручном режиме переключения (`mode_switch=0`). В случае если обмен осуществляется по основной сети, то этой переменной присваивается 1, при обмене по резервной сети – 0. При отсутствии данного параметра ручной режим переключения между подсетями осуществляться не будет.

Параметр может принимать строковое значение следующего формата:

ТТNNNN,

где ТТ – тип переменной, NNNN – номер переменной в базе данных локальной СРВК.

Для данного параметра допускаются следующие значения типов переменных:

- ВД** – входная дискретная
- ПЛ** – «внутренняя переменная» логического типа

Значения по умолчанию нет.

Параметр `mode_rebuild` управляет автоматическим переключением на основную сеть при восстановлении связи с абонентом. Автоматическое переключение на основную сеть при восстановлении связи осуществляется, только если назначено автоматическое переключение между сетями (`mode_switch=1`).

Параметр может принимать следующие значения:

- 0** – автоматическое переключение на основную сеть запрещено
- 1** – автоматическое переключение на основную сеть разрешено

Значение по умолчанию – 0.

Параметр `period_active` управляет периодом (в секундах) диагностики активной сети при отсутствии связи с данным абонентом.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 1 до 300.

Значение по умолчанию – 15 (с).

Параметр `period_passive` управляет периодом (в секундах) диагностики пассивной сети.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 1 до 300.

Значение по умолчанию – 20 (с).

Параметр `quan_attempt` управляет количеством отправляемых пакетов диагностики, на которые не последовало ответа, прежде чем диагностировать сеть неисправной.

Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1.

Значение по умолчанию – 3.



Внимание!!!

Переключение на резервную сеть произойдет через период, равный произведению значений параметров `period_active` и `quan_attempt`.

4.2.4.5.6 [sourceN] Разделы настройки источников данных

```
[sourceN]
number_rem_contr=<номер_удаленного_контроллера>
period=<период_диагностики_связи_с_абонентом>
var_status=<тип_и_номер_переменной_состояния_связи_с_абонентом>
var_control_VD=<номер_ВД_переменной>
path_datfile=<путь_к_файлу_описания_переменных_обмена>
timeout_var_verification=<допустимое_время_отсутствия_связи_с_абонентом>
type_connect=<тип_соединения>
```

Количество разделов [sourceN] не должно превышать значения параметра `quan_source` из раздела [Init Option].

В наименовании раздела N является порядковым номером раздела, может принимать значения от 1 до значения параметра `quan_source` из раздела [Init Option].

Параметр `number_rem_contr` назначает номер удаленного контроллера, участвующего в межконтроллерном обмене данными. В межконтроллерном обмене не должно быть контроллеров с одинаковыми номерами. Данный параметр является обязательным.

Параметр может принимать любое целое положительное значение.

Значения по умолчанию нет.

Параметр `period` управляет периодом (в секундах) диагностики связи с данным абонентом, т.е. это время, через которое необходимо отправлять запрос на диагностику связи.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 1 до 300.

Значение по умолчанию – 10 (с).

Параметр `var_status` назначает тип и номер переменной базы данных СРВК для индикации состояния связи с данным абонентом. В случае если связь есть, то этой переменной присваивается 1, иначе 0.

Параметр может принимать строковое значение следующего формата:

TTNNNN,

где TT – тип переменной, NNNN – номер переменной в базе данных локальной СРВК.

Для данного параметра допускаются следующие значения типов переменных:

ВД – входная дискретная

ПЛ – «внутренняя переменная» логического типа

Значения по умолчанию нет.

Параметр `var_control_VD` назначает входную дискретную переменную базы данных СРВК, посредством которой осуществляется управление процессом обмена с абонентом.

Переменная может принимать следующие значения:

0 – выключить обмен данными с абонентом

1 – включить обмен данными с абонентом

Начальное значение переменной – 1.

Параметр `path_datfile` указывает путь к файлу описания переменных обмена, в котором описано соответствие переменных из баз данных абонента-приемника и абонента-источника.

Формат файла описания переменных обмена данными приведен в п.4.2.4.5.10.

Значения по умолчанию нет.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр `timeout_var_verification` управляет временем отсутствия связи с абонентом (в секундах), при превышении которого, после восстановления связи или включения процесса обмена, необходимо произвести верификацию переменных обмена в абоненте-источнике и абоненте-приемнике. При отсутствии данного параметра верификация переменных обмена будет производиться всегда после восстановления связи или после включения процесса обмена.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 0 до 300.

Значение по умолчанию – 0 (с).

Параметр `type_connect` управляет выбором типа соединения, по которому осуществляется передача данных.

Параметр может принимать следующее значение:

Net – передача данных происходит по сети Ethernet.

Значение по умолчанию – Net.

4.2.4.5.7 [sourceN Net] Разделы настройки сетевых соединений источников данных

[sourceN Net]

`IP_address`=<IP_адрес_в_основной_сети>

`IP_address_reserv`=<IP_адрес_в_резервной_сети>

Количество разделов [sourceN Net] должно соответствовать количеству разделов [sourceN] с сетевым типом соединения (`type_connect`= Net).

В наименовании раздела N является порядковым номером раздела, который должен соответствовать порядковому номеру раздела [sourceN].

Параметр `IP_address` назначает IP адрес абонента-источника в основной сети.

Параметр представляется десятичными значениями, разделенными точками (например, 192.9.200.1).

Значения по умолчанию нет.

Параметр `IP_address_reserv` назначает IP адрес абонента-источника в резервной сети.

Параметр представляется десятичными значениями, разделенными точками (например, 192.9.201.1).

Значения по умолчанию нет.

4.2.4.5.8 [sourceN Net Switch] Разделы настройки резервирования сетей при работе с источниками данных

[sourceN Net Switch]

`mode_switch`=<режим_переключения_между_основной_и_резервной_сетями>

`var_switch` =<тип_и_номер_переменной_ручного_переключения_между_сетями>

`mode_rebuild`=<режим_переключения_между_сетями_при_восстановлении_связи>

`period_active`=<период_диагностики_активной_сети>

`period_passive`=<период_диагностики_пассивной_сети>

`quan_attempt`=<количество_попыток_диагностики>

Количество разделов [sourceN Net Switch] не должно превышать количество разделов [sourceN Net].

В наименовании раздела N является порядковым номером раздела, который должен соответствовать порядковому номеру раздела [sourceN Net].

Параметр `mode_switch` управляет режимом переключения между основной и резервной сетью при пропадании связи с абонентом

Параметр может принимать следующие значения:

- 0** – ручной режим переключения
- 1** – автоматический режим переключения

Значение по умолчанию – 0.

Параметр `var_switch` назначает тип и номер переменной базы данных СРВК для управления переключением между основной и резервной сетями, в ручном режиме переключения (`mode_switch=0`). В случае если обмен осуществляется по основной сети, то этой переменной присваивается 1, при обмене по резервной сети – 0. При отсутствии данного параметра ручной режим переключения между подсетями осуществляться не будет.

Параметр может принимать строковое значение следующего формата:

ТТNNNN,

где ТТ – тип переменной, NNNN – номер переменной в базе данных локальной СРВК.

Для данного параметра допускаются следующие значения типов переменных:

- ВД** – входная дискретная
- ПЛ** – «внутренняя переменная» логического типа

Значения по умолчанию нет.

Параметр `mode_rebuild` управляет автоматическим переключением на основную сеть при восстановлении связи с абонентом. Автоматическое переключение на основную сеть при восстановлении связи осуществляется, только если назначено автоматическое переключение между сетями (`mode_switch=1`).

Параметр может принимать следующие значения:

- 0** – автоматическое переключение на основную сеть запрещено
- 1** – автоматическое переключение на основную сеть разрешено

Значение по умолчанию – 0.

Параметр `period_active` управляет периодом (в секундах) диагностики активной сети при отсутствии связи с данным абонентом.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 1 до 300.

Значение по умолчанию – 15 (с).

Параметр `period_passive` управляет периодом (в секундах) диагностики пассивной сети.

Параметр может принимать целое значение в диапазоне от 1 до 300.

Значение по умолчанию – 20 (с).

Параметр `quan_attempt` управляет количеством отправляемых пакетов диагностики, на которые не последовало ответа, прежде чем диагностировать сеть неисправной.

Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1.

Значение по умолчанию – 3.



ВНИМАНИЕ!!!

Переключение на резервную сеть произойдет через период, равный произведению значений параметров `period_active` и `quan_attempt`.

4.2.4.5.9 Пример конфигурационного файла *exchange.ini*

```
[Init Option]
number_loc_contr=1
quan_destination=3
quan_source=2
aperturaVA=1.0
aperturaAV=0.1
aperturaHI=0.2

: Описание сетевых характеристик
[Net Option]
quan_repeat=4

: Описание приемников
[destination1]
number_rem_contr=2
period=3
var_status=ВД201 : Переменная состояния связи
var_control_VD=202
path_datfile=/gsw/sram/exchange/sub1_2.dat
timeout_var_verification=15 : Период верификации
                           : (при восстановлении связи)
type_connect = Net

[destination1 Net]
IP_address=192.9.200.2
IP_address_reserv=192.9.201.2

[destination1 Net Switch]
mode_switch=0 : Ручное переключение между подсетями
var_switch=ВД203
period_active=15
period_passive=20
quan_attempt=4;
[destination2]
number_rem_contr=3
: period по умолчанию равен 10
var_status=ВД211 : Переменная состояния связи
: управление процессом обмена невозможно, обмен всегда включен
path_datfile=/gsw/sram/exchange/sub1_3.dat
timeout_var_verification=15 : Период верификации (при восстановлении
связи)
type_connect = Net

[destination2 Net]
IP_address = 192.9.200.3
IP_address_reserv = 192.9.201.3
[destination2 Net Switch]
mode_switch=1 : Автоматическое переключение между подсетями
period_active=15
period_passive=20
quan_attempt=4;
```

mode_rebuild=1 : Автоматическое переключение на осн. подсеть при восстановлении связи

```
[destination3]
number_rem_contr=5
period=10
var_status=ВД221 : Переменная состояния связи
var_control_VD=222
path_datfile=/gsw/sram/exchange/sub1_5.dat
type_connect = Net : Верификация осуществляется всегда после
восстановления связи
```

```
[destination3 Net]
IP_address = 192.9.200.5
```

: Описание источников

```
[source1]
number_rem_contr=4
: period по умолчанию равен 10
var_status=ВД111 : Переменная состояния связи
var_control_VD=112
path_datfile=/gsw/sram/exchange/sub4_1.dat
type_connect = Net
```

```
[source1 Net]
IP_address = 192.9.200.3
```

```
[source2]
number_rem_contr=5
: period по умолчанию равен 10
path_datfile=/gsw/sram/exchange/sub5_1.dat
type_connect = Net
```

```
[source2 Net]
IP_address=192.9.200.5
IP_address_reserve=192.9.200.5
[source2 Net Switch]
mode_switch=0 : Ручное переключение между подсетями
var_switch=ВД131
period_passive=20
quan_attempt=4
```

4.2.4.5.10 Формат файла описания переменных обмена данными

Файл описания переменных обмена данными предназначен для задания соответствия между переменными базы данных контроллера-приемника и переменными базы данных контроллера-источника. Каждая строка файла обмена описывает соответствие одной пары переменных: переменная приемника – переменная источника.

При описании формата строк приняты следующие обозначения:

- SS – тип переменной
- N – номер переменной на контроллере-приемнике
- K – номер переменной на контроллере-источнике
- A – номер атрибута.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Символы .а – являются обязательными и определяют передачу атрибутов.

Формат строк представлен в таблице 4.2.12.

Таблица 4.2.12 - Формат строк файла описания переменных обмена

Строка файла	Назначение
SSN	Текущему значению переменной типа SS с номером N в базе данных контроллера-приемника будет передано текущее значение переменной типа SS с номером N из базы данных контроллера-источника. Т.е. номера переменных в обеих базах совпадают.
SSN=SSK	Текущему значению переменной типа SS с номером N в базе данных контроллера-приемника будет передано текущее значение переменной типа SS с номером K из базы данных контроллера-источника. Т.е. номера переменных в базах контроллеров не совпадают.
SSN.aA	Атрибуту А переменной типа SS с номером N в базе данных контроллера-приемника будет передан атрибут А переменной типа SS с номером N из базы данных контроллера-источника. Т.е. номера переменных и атрибутов в обеих базах совпадают.
SSN.aB =SSK.aA	Атрибуту В переменной типа SS с номером N в базе данных контроллера-приемника будет передан атрибут А переменной типа SS с номером K из базы данных контроллера-источника. Т.е. номера переменных в базах контроллеров не совпадают.

Допустимыми типами переменных являются: ВА, ВД, РВ, ДВ, АВ, ПЛ, ПЦ, ПВ.

При описании соответствия переменных значения типов переменных должны совпадать.

В строках файла описания переменных обмена данными не допускаются пробелы.

В строках файла описания переменных обмена данными не допускается использование комментариев.

При описании переменных обмена данными действуют следующие запреты:

- Для переменных ВА запрещается обмениваться значениями атрибутов со следующими номерами: 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 24, 25, 26, 27.
- Для переменных АВ запрещается обмениваться значениями атрибутов со следующими номерами: 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 37, 38, 42, 43, 45, 46, 47, 52, 53, 54.
- Для переменных РВ запрещается обмениваться значениями атрибутов со следующими номерами: 1, 2, 3, 4, 5, 10, 11, 12, 13, 16, 17, 18, 19.

ВНИМАНИЕ!!!

Файл описания переменных обмена данными должен находиться на обоих абонентах, участвующих в обмене данными (абоненте–источнике и абоненте–приемнике) и должен быть одинаковым по содержанию.

Пример файла описания переменных обмена данными:

```
ВА12
ВА23=ВА45
ВА13.a10
ВД4=ВД14.a17
```

Описание:

Первая строка означает, что текущему значению ВА12 контроллера-приемника передается текущее значению ВА12 контроллера-источника.

Вторая строка означает, что текущему значению ВА23 контроллера-приемника передается текущее значение ВА45 контроллера-источника.

Третья строка означает, что атрибуту №11 ВА13 контроллера-приемника передается атрибут №11 ВА13 контроллера-источника.

Четвертая строка означает, что текущему значению ВД4 контроллера-приемника передается значение атрибута №17 ВД14 контроллера-источника.

4.2.4.6 Описание параметров службы автовосстановления программного обеспечения (САПО).

Путь к конфигурационному файлу и его имя задается в командной строке при запуске программы с помощью параметра `-c <путь_и_имя_файла_конфигурации>`.

Например: `smond -c /gsw/settings/sapo.ini`

Конфигурационный файл может содержать разделы, представленные в таблице 4.2.13.

Таблица 4.2.13 - Разделы конфигурационного файла САПО

Название раздела	Описание
[CONFIGURATION]	Раздел настройки параметров работы САПО (см. п.4.2.4.6.1). Раздел содержит параметры, определяющие количество групп контролируемых процессов, период обновления информации о контролируемых процессах.
[PROCESS GROUP N]	Раздел настройки групп контролируемых процессов (см. п.4.2.4.6.2). Раздел содержит параметры, определяющие пути к исполняемым модулям взаимосвязанных контролируемых процессов, параметры их запуска и количество возможных повторных запусков. Каждый раздел описывает одну группу контролируемых процессов, номер которой указывается в наименовании раздела вместо N.

4.2.4.6.1 [CONFIGURATION] Раздел настройки параметров работы САПО

[CONFIGURATION]

REFRESH_PERIOD=<период_обновления_информации_о_контролируемых_процессах>

GROUPS_COUNT=<количество_групп_контролируемых_процессов>

Параметр **REFRESH_PERIOD** управляет периодом (в секундах) обновления информации о контролируемых процессах.

Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1.

Значение по умолчанию – 1 (сек.).

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Параметр `GROUPS_COUNT` управляет количеством групп контролируемых процессов. Все группы процессов с номером большим, чем значение этого параметра – игнорируются. Параметр может принимать целое положительное значение, начиная с 1. Значение по умолчанию – 10.

4.2.4.6.2 [PROCESS GROUP N] Разделы настройки групп контролируемых процессов

[PROCESS GROUP N]

`PS_NAME_n`=<путь_к_исполняемому_модулю_процесса>

`PS_ARGS_n`=<параметры_запуска_процесса>

`PS_RESTARTCOUNT_n`=<количество_повторных_запусков_процесса>

Количество разделов [PROCESS GROUP N] не должно превышать значения параметра `GROUPS_COUNT` из раздела [CONFIGURATION].

В наименовании раздела N является порядковым номером раздела, может принимать значения от 1 до значения параметра `GROUPS_COUNT` из раздела [CONFIGURATION].

Параметр `PS_NAME_n` указывает путь к исполняемому модулю контролируемого процесса с порядковым идентификатором n в группе N.

Параметр может принимать строковое значение формата, принятого в ОС.

Значения по умолчанию нет. Данное поле является обязательным для описания процесса.

Отсутствие этого параметра при некотором значении n означает конец множества процессов данной группы, и все процессы, описанные с номерами большими, чем отсутствующий номер, будут игнорироваться.

Параметр `PS_ARGS_n` указывает параметры запуска контролируемого процесса с порядковым идентификатором n в группе N.

Данное поле является необязательным. В случае если поле не определено, процесс с номером n текущей группы запускается без параметров. В случае если поле определено для неопределенного в текущей группе процесса с номером n, поле игнорируется.

Параметр `PS_RESTARTCOUNT_n` управляет допустимым количеством повторных запусков процесса с номером n определенного в текущей группе в случае его сбоя.

Данное поле является обязательным только для определения контролируемого процесса.

В случае если поле не определено, то процесс, определенный в текущей группе с номером n считается связанным и в случае его сбоя попытка повторного запуска не производится.

В случае если поле определено, то процесс, определенный в текущей группе с номером n считается контролируемым. В случае сбоя контролируемого процесса n, будет произведена попытка его повторного запуска и запуска процессов с номерами большими n.

4.2.4.6.3 Пример конфигурационного файла САПО

:Пример файла конфигурации САПО

[CONFIGURATION]

:Период проверки 1 сек.

REFRESH_PERIOD=1

:Количество групп процессов = 3

GROUPS_COUNT=3

:Группа №1

[PROCESS GROUP 1]

:Описание контролируемого процесса

```

PS_NAME_1=/bin/Net      :Путь к модулю
PS_RESTARTCOUNT_1=2;  :Допустимое количество повторных запусков
:Описание связанного процесса
PS_NAME_2=/bin/Net.ether82557 :Путь к модулю
PS_ARGS_2=-a1000 -i11 -l1 -v  :Параметры запуска
PS_NAME_3=/bin/Net.ether1000
PS_ARGS_3=-p320 -i5 -l2 -v
PS_NAME_4=/bin/nameloc
PS_NAME_5=/usr/ucb/Socklet
PS_ARGS_5=multil
PS_RESTARTCOUNT_5=2
PS_NAME_6=/usr/ucb/ifconfig
PS_ARGS_6=en1 multil
PS_NAME_7=/usr/ucb/ifconfig
PS_ARGS_7=en2 multi2
PS_NAME_8=/gsw/tps
:Группа №2
[PROCESS GROUP 2]
PS_NAME_1=/bin/Net.ether82557
PS_ARGS_1=-a1000 -i11 -l1 -v
PS_RESTARTCOUNT_1=2
PS_NAME_2=/usr/ucb/ifconfig
PS_ARGS_2=en1 multil

:Группа №3
[PROCESS GROUP 3]
PS_NAME_1=/bin/Net.ether1000
PS_ARGS_1=-p320 -i5 -l2 -v
PS_RESTARTCOUNT_1=2
PS_NAME_2=/usr/ucb/ifconfig
PS_ARGS_2=en2 multi2

```

4.2.4.7 Описание списка переменных и атрибутов БД, принимаемых со Станции Оператора по каналу связи «PC-контроллер», конфигурационный файл *udpkrug.ini*

Конфигурационный файл может содержать разделы, представленные в таблице 4.2.14.

Таблица 4.2.14 - Разделы конфигурационного файла *udpkrug.ini*

Название раздела	Описание
[VarN]	Разделы назначения принимаемых переменных (см. п.4.2.4.7.1). Разделы содержат параметры, определяющие списки принимаемых переменных. Каждый раздел идентифицируется номером группы N, в названии раздела, для определения соответствующего раздела [AttributeN], в котором назначаются номера атрибутов для данных переменных, которые требуется принимать.
[AttributeN]	Разделы назначения принимаемых атрибутов в паспортах переменных (см. п.4.2.4.7.2). Разделы содержат параметры, определяющие номера атрибутов, которые будут приниматься, для переменных назначенных в разделе [VarN] с аналогичным номером группы N. В случае, когда принимаются все атрибуты паспортов для всех типов переменных в данной группе, раздел [AttributeN] является необязательным.

4.2.4.7.1 [VarN] Разделы назначения принимаемых переменных

[VarN]

```
VA=all | <номер_ВА_переменной>{ , | -<номер_ВА_переменной>}...  
AV=all | <номер_АВ_переменной>{ , | -<номер_АВ_переменной>}...  
DV=all | <номер_ДВ_переменной>{ , | -<номер_ДВ_переменной>}...  
VD=all | <номер_ВД_переменной>{ , | -<номер_ВД_переменной>}...  
NI=all | <номер_РВ_переменной>{ , | -<номер_РВ_переменной>}...
```

Параметры **VA**, **AV**, **DV**, **VD** и **NI** назначают номера переменных базы данных СРВК соответствующего типа, которые должны быть приняты со Станции Оператора и выложены в базу данных СРВК.

Параметры могут принимать значение «all», если принимаются все переменные соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам переменных в базе данных СРВК. Номера переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне переменных.

Например:

```
VA=3,12,16-20,25-30
```

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера входных аналоговых переменных: 3,12,16,17,18,19,20,25,26,27,28,29,30.

Можно создать от 1 до 99 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо N номер группы принимаемых переменных. Переменные группируются Пользователем по его усмотрению. Чаще всего этот выбор определяется специфичным набором принимаемых атрибутов для каждой группы переменных, который определяется в разделе [AttributeN], с тем же номером группы переменных N. Если в различных группах принимаемых переменных встречается одна и та же переменная, то набор атрибутов для данной переменной объединяется из списков атрибутов назначенных для этих групп.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.7.2 [AttributeN] Разделы назначения принимаемых атрибутов в паспортах переменных

[AttributeN]

```
VA=all | <номер_атрибута_ВА_переменной>{ , | -<номер_атрибута_ВА_переменной>}...  
AV=all | <номер_атрибута_АВ_переменной>{ , | -<номер_атрибута_АВ_переменной>}...  
DV=all | <номер_атрибута_ДВ_переменной>{ , | -<номер_атрибута_ДВ_переменной>}...  
VD=all | <номер_атрибута_ВД_переменной>{ , | -<номер_атрибута_ВД_переменной>}...  
NI=all | <номер_атрибута_РВ_переменной>{ , | -<номер_атрибута_РВ_переменной>}...
```

Параметры **VA**, **AV**, **DV**, **VD** и **NI** назначают номера атрибутов переменных базы данных СРВК соответствующего типа, которые должны быть приняты со Станции Оператора и выложены в базу данных СРВК.

Параметры могут принимать значение «all», если принимаются все атрибуты переменных соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам атрибутов паспорта для соответствующего типа переменных в базе данных СРВК. Номера атрибутов переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне атрибутов.

Например:

```
VA=3,4,11,12,30-33
```

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера атрибутов для группы входных аналоговых переменных: 3,4,11,12,30,31,32,33.

Можно создать от 1 до 99 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо N номер группы принимаемых переменных. Создание данного раздела с определенным номером группы обуславливается необходимостью получения определенных наборов атрибутов паспортов для различных групп переменных из соответствующих разделов [VarN].

В случае, когда принимаются все атрибуты для определенного типа паспорта переменных, параметр данного типа является необязательным.

В случае, когда принимаются все атрибуты для всех типов паспортов переменных, раздел [AttributeN] является необязательным.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.7.3 Пример конфигурационного файла *udpkrug.ini*

: Раздел описания принимаемых переменных.

[Var1]

VD=5-7,9,11

AV=1-30

[Var2]

DV=5-11

VD=17-19,6

AV=5-11

[Var3]

HI=5-10

AV=1-11

[Attribute1]

VD=3,5,7,9,11,13,15,24

AV=3,5,7,9,11,13,15,24,33,77

[Attribute2]

AV=15-28

VD=3-5,7

DV=34,17,4-8

[Attribute3]

HI=1,4,7,12,17

AV=3-7,9-20

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

4.2.4.8 Описание списка переменных и атрибутов БД, принимаемых со Станции Оператора по каналу связи «РС-контроллер 2.0», конфигурационный файл tcrkrug.ini

Конфигурационный файл может содержать разделы, представленные в таблице 4.2.15.

Таблица 4.2.15 - Разделы конфигурационного файла tcrkrug.ini

Название раздела	Описание
[VarN]	Разделы назначения принимаемых переменных (см. п.4.2.4.8.1). Разделы содержат параметры, определяющие списки принимаемых переменных. Каждый раздел идентифицируется номером группы N, в названии раздела, для определения соответствующего раздела [AttributeReservePassportsN] , в котором назначаются номера атрибутов для данных переменных, которые требуют зеркализации.
[AttributeN]	Разделы назначения принимаемых атрибутов в паспортах переменных (см. п.4.2.4.8.2). Разделы содержат параметры, определяющие номера атрибутов, которые будут приниматься, для переменных, назначенных в разделе [VarN] с аналогичным номером группы N. В случае, когда принимаются все атрибуты паспортов для всех типов переменных в данной группе, раздел [AttributeN] является необязательным.

4.2.4.8.1 [VarN] Разделы назначения принимаемых переменных

[VarN]

VA=all|<номер_BA_переменной>{,|-<номер_BA_переменной>}...

AV=all|<номер_AB_переменной>{,|-<номер_AB_переменной>}...

DV=all|<номер_ДВ_переменной>{,|-<номер_ДВ_переменной>}...

VD=all|<номер_ВД_переменной>{,|-<номер_ВД_переменной>}...

NI=all|<номер_РВ_переменной>{,|-<номер_РВ_переменной>}...

Параметры VA, AV, DV, VDиNI назначают номера переменных базы данных СРВК соответствующего типа, которые должны быть приняты со Станции Оператора и выложены в базу данных СРВК.

Параметры могут принимать значение «all», если принимаются все переменные соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам переменных в базе данных СРВК. Номера переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне переменных.

Например:

VA=3,12,16-20,25-30

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера входных аналоговых переменных: 3,12,16,17,18,19,20,25,26,27,28,29,30.

Можно создать от 1 до 99 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо N номер группы принимаемых переменных. Переменные группируются Пользователем по его усмотрению. Чаще всего этот выбор определяется специфичным набором принимаемых атрибутов для каждой группы переменных, который определяется в разделе [AttributeN], с тем же номером группы переменных N. Если в различных группах принимаемых переменных встречается одна и та же переменная, то набор атрибутов для данной переменной объединяется из списков атрибутов назначенных для этих групп.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.8.2 [AttributeN] Разделы назначения принимаемых атрибутов в паспортах переменных

[AttributeN]

VA=all|<номер_атрибута_VA_переменной>{,|-<номер_атрибута_VA_переменной>}...
 AV=all|<номер_атрибута_AV_переменной>{,|-<номер_атрибута_AV_переменной>}...
 DV=all|<номер_атрибута_DV_переменной>{,|-<номер_атрибута_DV_переменной>}...
 VD=all|<номер_атрибута_VD_переменной>{,|-<номер_атрибута_VD_переменной>}...
 HI=all|<номер_атрибута_HI_переменной>{,|-<номер_атрибута_HI_переменной>}...

Параметры VA, AV, DV, VD и HI назначают номера атрибутов переменных базы данных СРВК соответствующего типа, которые должны быть приняты со Станции Оператора и выложены в базу данных СРВК.

Параметры могут принимать значение «all», если принимаются все атрибуты переменных соответствующего типа, или целые положительные числа, начиная с 1, которые должны соответствовать номерам атрибутов паспорта для соответствующего типа переменных в базе данных СРВК. Номера атрибутов переменных можно перечислять через запятую или через тире, если речь идет о диапазоне атрибутов.

Например:

VA=3,4,11,12,30-33

Выше приведенная запись означает, что в список входят следующие номера атрибутов для группы входных аналоговых переменных: 3,4,11,12,30,31,32,33.

Можно создать от 1 до 99 разделов, подставляя в наименовании раздела вместо N номер группы принимаемых переменных. Создание данного раздела с определенным номером группы обуславливается необходимостью получения определенных наборов атрибутов паспортов для различных групп переменных из соответствующих разделов [VarN].

В случае, когда принимаются все атрибуты для определенного типа паспорта переменных, параметр данного типа является необязательным.

В случае, когда принимаются все атрибуты для всех типов паспортов переменных, раздел [AttributeN] является необязательным.

Значений по умолчанию нет.

4.2.4.8.3 Пример конфигурационного файла *tcpkrug.ini*

: Раздел описания принимаемых переменных.

[Var1]

VD=5-7,9,11

AV=1-30

[Var2]

DV=5-11

VD=17-19,6

AV=5-11

[Var3]

HI=5-10

AV=1-11

[Attribute1]

VD=3,5,7,9,11,13,15,24

AV=3,5,7,9,11,13,15,24,33,77

[Attribute2]

AV=15-28

VD=3-5,7

DV=34,17,4-8

[Attribute3]

HI=1,4,7,12,17

AV=3-7,9-20

4.2.4.9 Описание параметров соединения GPRS каналов связи, конфигурационный файл */gsw/etc/ppp.cfg*.

В ОС Linux для организации Интернет-соединения используется *pppd* (демон протокола PPP), который управляет сетевыми подключениями между двумя узлами (в нашем случае, между контроллером и оператором сотовой связи).

Файл конфигурации */gsw/etc/ppp.cfg* и */gsw/etc/ppp/options* (для GSM-модема №1) и файлы конфигурации */gsw/etc/ppp1.cfg*, */gsw/etc/ppp2.cfg*, */gsw/etc/ppp/options2* (для GSM-модема №2), содержат описание параметров, полученных от оператора сотовой связи, необходимых для организации соединения (т.е. используются демоном *pppd*). Данные файлы используются внутренним механизмом ОС Linux. В связи с этим, редактирование параметров конфигурационного файла должно производиться в редакторе, который поддерживает сохранение строк данных в формате Unix: строки завершаются символом <LF> (в формате DOS/Windows строки завершаются символами <CR LF>). Кроме того, конфигурационный файл поддерживает использование комментариев. Для этого используется символ '#': символы, следующие за '#' и до конца строки считаются комментарием.

Также данные конфигурационные файлы создаются в Web-конфигураторе.

Параметры описываются следующим образом:

название_параметра=значение

Следует обратить внимание, что между параметром *название_параметра* и символом '=' нельзя добавлять пробелы. Также нельзя добавлять пробелы между символом '=' и значением.

В конфигурационных файлах *ppp*.cfg* возможно задание следующих параметров (нельзя изменять регистры символов, т.к. система чувствительна к этому условию):

TEL – задает номер телефона, который используется для установления соединения.

INIT – задает инициализационную строку для модема.

DEV – задает путь к файлу устройства модема.

LOGIN – задает имя пользователя GPRS соединения (в последнее время у операторов сотовой связи не используется)

PASSWD – задает пароль пользователя GPRS соединения (в последнее время у операторов сотовой связи не используется).

Если в инициализационной строке для модема присутствует символ '"' (например, *AT+CGDCONT=1,"IP","static.beeline.ru"*), то перед каждым символом '"' необходимо добавить символ '\\' (*AT+CGDCONT=1,\"IP\", \"static.beeline.ru*).

4.2.4.9.1 Пример конфигурационного файла */gsw/etc/ppp.cfg*

```

#Файл-устройства модема
DEV=/dev/ttyS1
#Строка инициализации модема SIM-карта №1
INIT1=AT+CGDCONT=1,\"IP\", \"static.beeline.ru\"
#Пример настройки для оператора Билайн.
#Номер телефона оператора
TEL1=*99***1#
#Логин/пароль не требуется
#LOGIN1=
#PASSWD1=
#COMMENT1=

#Строка инициализации модема SIM-карта №2
INIT2=AT+CGDCONT=1,\"IP\", \"static.beeline.ru\"
#Пример настройки для оператора Билайн.
#Номер телефона оператора
TEL2=*99***1#
#Логин/пароль не требуется
#LOGIN2=
#PASSWD2=
#COMMENT2=

```

4.2.4.9.2 Пример конфигурационных файлов */gsw/etc/ppp1.cfg*, */gsw/etc/ppp2.cfg*

```

#Пример настройки для оператора Билайн.
#Строка инициализации GSM-модема №2 SIM-карта №1/№2
TIMEOUT 3
ABORT 'BUSY'
ABORT 'ERROR'
ABORT 'NO ANSWER'
ABORT 'NO CARRIER'
ABORT 'RINGING\r\n\r\nRINGING'
'' '\dAT'
OK '\d+++d'
'' '\dATH0'
OK 'dAT+CGDCONT=1,\"IP\", \"static.beeline.ru\"
TIMEOUT 45
OK ATDT*99***1#
CONNECT ''

```

 **ВНИМАНИЕ!!!**

В описании параметра TEL символ '#' является частью строки значения, т.е. номер телефона «*99*1#». Если после 1 поставить пробел, то символ '#' станет началом комментария. Будьте внимательны!**

4.2.5 Запуск CPBK DevLink

CPBK DevLink запускается автоматически с помощью скриптов, формируемых при программировании контроллера в соответствии с заданным с помощью Web-конфигуратора DevLink набором исполняемых модулей и настроечных данных.

 **Внимание!!!**

Запрещается редактирование файлов скриптов с помощью текстовых редакторов, формирующих при переводе строки служебный ASCII-код возврат каретки (CR).

CPBK DevLink устанавливается на этапе предпродажной подготовки контроллера в директорию `/gsw`, содержащую исполняемые модули и набор данных для работы CPBK DevLink. При необходимости Пользователь может самостоятельно переинсталлировать CPBK DevLink путем записи файлов с дистрибутива.

Далее будут рассмотрены параметры запуска каждого из модулей ПО CPBK DevLink.

4.2.5.1 *proxy*. Модуль Сервис перезапуска

Модуль *proxy* является обязательным при запуске CPBK DevLink.

Данный модуль отвечает за настройку и работу аппаратного перезапуска WatchDog.

Формат запуска:

proxy [**-w** <время_срабатывания_WatchDog>]

Параметр **-w** управляет временем срабатывания аппаратного перезапуска WatchDog. Если задано нулевое значение времени, то WatchDog отключается. Если параметр **-w** не задан, то используется интервал времени самого WatchDog, который равен 4 секундам. Время задается в сотых долях секунды.

4.2.5.2 *smond*. Модуль Служба автовосстановления Программного обеспечения (САПО)

Модуль *smond* является обязательным при запуске CPBK DevLink.

Данный модуль отвечает за контроль и восстановление присутствия в памяти ОС как процессов CPBK DevLink, так и процессов ОС Linux, необходимых для нормального функционирования комплекса ПО.

Формат запуска:

smond [**-c** <путь_и_имя_файла_конфигурации>] [&]

Параметр **-c** указывает путь к конфигурационному файлу САПО.

Процессы под контроль САПО можно так же добавлять динамически с помощью модуля *smon*, при этом модуль *smond* должен уже находиться в памяти ОС, т.е. быть запущенным.

Формат запуска:

smon <количество_повторных_запусков> <путь_к_исполняемому_модулю>
<параметры_запуска_исполняемого_модуля>

Параметр <количество_повторных_запусков> может принимать целое положительное значение, начиная с 1, обозначающее количество допустимых повторных запусков процесса или символ %, в случае недопустимости повторного запуска.

Параметр `<путь_к_исполняемому_модулю>` может принимать строковое значение, указывающее путь к исполняемому модулю в принятом формате ОС, процесс которого требуется поставить под контроль САПО.

Параметр `<параметры_запуска_исполняемого_модуля>` может принимать строковое значение с параметрами запуска процесса в формате запускаемого исполняемого модуля.

4.2.5.3 *krkontr*. Модуль Сервер БД

Модуль *krkontr* является обязательным при запуске СРВК DevLink.
Данный модуль отвечает за хранение и обработку данных БД СРВК DevLink.

Формат запуска: *krkontr* &

4.2.5.4 *sim*. Драйвер платы ввода/вывода

Модуль *sim* является обязательным при запуске СРВК DevLink.
Данный модуль отвечает за обработку входных переменных и формирование и обработку выходных переменных каналов контроллера.

Формат запуска:
sim &

4.2.5.5 *rezerv*. Модуль зеркализации данных в схемах резервирования

Модуль *rezerv* является необходимым при запуске СРВК, если нужна функция зеркализации данных в схемах резервирования.
Данный модуль отвечает за уравнивание значений атрибутов переменных баз данных СРВК дублирующих друг друга контроллеров, посредством передачи паспортов или отдельных атрибутов зеркализуемых переменных из базы данных СРВК, имеющего статус «Основной», в базу данных СРВК, имеющего статус «Резервный».

Формат запуска:
rezerv &

4.2.5.6 *cm*. Модуль взаимодействия с ИСР.

Модуль *cm* является необходимым при запуске СРВК DevLink, если нужна функция удалённой отладки на контроллере или функция программирования контроллера средствами ИСР.
Данный модуль отвечает за взаимодействие с ИСР.

Формат запуска:
cm &

4.2.5.7 *udpkrug*. Драйвер связи со Станцией оператора

Модуль *udpkrug* является необходимым при запуске СРВК, если используется обмен данными со Станцией оператора по каналу связи «РС-контроллер».
Данный модуль отвечает за предоставление сетевых каналов для связи со Станцией оператора и выполнение команд Станции оператора.

Формат запуска:
udpkrug &

4.2.5.8 *tsrkrug*. Модуль связи со Станцией оператора

Модуль *tsrkrug* является необходимым, если используется обмен данными со Станцией оператора по каналу связи «РС-контроллер 2.0».

Данный модуль отвечает за обмен данными с системой верхнего уровня: передачу текущих значений БД, передачу паспортов БД, передачу перьев канальных самописцев, передачу технологических сообщений.

Модуль *tsrkrug* необходимо запускать после старта модуля *mbd*, т.к. последний отвечает за конфигурирование параметров ведения трендов. Если тренды не нужны, наличие процесса *mbd* для работы не является обязательным.

Модуль связи предназначен для работы на быстрых каналах связи.

Формат запуска:

tsrkrug

4.2.5.9 *exch_bd*. Модуль межконтроллерного обмена

Модуль *exch_bd* является необходимым при запуске СРВК, если нужна функция межконтроллерного обмена. Данный модуль отвечает за передачу данных между контроллерами в распределенных системах.

Формат запуска:

exch_bd &

4.2.5.10 *show*. Модуль визуализации СРВК DevLink.

Модуль *show* является необходимым, если нужна функция визуализации СРВК DevLink.

Данный модуль отвечает за визуализацию значений переменных базы данных СРВК DevLink и другую информацию по параметрам ПО контроллера, а также возможность изменения значений переменных базы данных СРВК DevLink Пользователем. Данный модуль, как правило, не прописывается в файле *krug.run*, а запускается из командной строки с помощью программного обеспечения Станции инжиниринга в режиме удаленного терминала.

Формат запуска:

show

4.2.5.11 *mut*. Модуль управления трендами.

Модуль *mut* является необходимым при старте СРВК DevLink, если нужна функция ведения трендов.

Данный модуль отвечает за ведение оперативных и архивных перьев канальных самописцев: добавление точек в конец тренда, удаление и замену точек, управление архивными данными, предоставление данных по внешним запросам.

Модуль *mut* необходимо запускать перед стартом модуля *mbd*, т.к. последний отвечает за конфигурирование параметров ведения трендов.

Формат запуска:

mut &

4.2.5.12 *mbd*. Модуль взаимодействия с БД для целей ведения трендов.

Модуль *mbd* является необходимым при старте СРВК DevLink, если нужна функция ведения трендов.

Данный модуль отвечает за настройку модуля управления трендами, отслеживание изменений в БД СРВК DevLink для добавления новых точек в тренды, организацию асинхронного доступа к БД СРВК DevLink по внешним запросам.

Модуль *mbd* также может работать и в одиночном режиме (т.е. без *mut*). В данном случае будет доступна функция асинхронного доступа к БД СРВК DevLink по внешним запросам.

Формат запуска:

mbd &

4.2.5.13 *module*. Модуль связи по ТМ-каналу.

Модуль *module* является необходимым при старте СРВК DevLink, если используется обмен данными со Станцией оператора по каналу связи «ТМ-канал»

Данный модуль отвечает за обмен данными с системой верхнего уровня: передачу трендов, обмен значениями переменных БД, передачу технологических сообщений.

Модуль *module* необходимо запускать после старта модуля *mbd*, т.к. последний отвечает за конфигурирование параметров ведения трендов.

Формат запуска:

module &

4.2.5.14 *zt* и *ztserv*. Модули зеркализации трендов

Модули *zt* и *ztserv* являются необходимым при запуске СРВК, если нужна функция зеркализации трендов в схемах резервирования.

Данные модули обеспечивают синхронизацию данных указанных канальных самописцев при работе в схемах резервирования. Синхронизация осуществляется путем передачи всех точек указанных самописцев с контроллера со статусом «Основной» на контроллер со статусом «Резервный».

Модули *zt* и *ztserv* необходимо запускать после старта модулей *mut* и *mbd*, т.к. они отвечают за конфигурирование параметров ведения трендов. При этом модуль *ztserv* должен быть запущен перед модулем *zt*.

Формат запуска:

ztserv

zt

5 ПОЛЬЗОВАТЕЛЬСКИЙ ИНТЕРФЕЙС

5.1 Модуль визуализации СРВК DevLink

ПО контроллера позволяет осуществлять связь по локальной вычислительной сети Ethernet (10/100Base-T) со Станцией инжиниринга.

Работа с СРВК DevLink с помощью Станции инжиниринга в режиме удаленного терминала позволяет Пользователю просмотреть значения параметров и другую информацию по базе данных контроллера, используя модуль визуализации из состава СРВК DevLink. Описание работы с СРВК DevLink в данном режиме приведено в документе **«СТАНЦИЯ ИНЖИНИРИНГА. Руководство Пользователя»**.

Пользовательский интерфейс содержит следующий набор видеокадров:

- видеокадр «СТРУКТУРА» предназначен для отображения информации о структуре контроллера (главный видеокадр, который отображается на экране при запуске Пользовательского интерфейса),
- видеокадр «СИСТЕМА» предназначен для просмотра и изменения текущих значений всех переменных базы данных СРВК DevLink,
- видеокадр «ДРАЙВЕР» предназначен для отображения информации о переменных, назначенных на выбранный драйвер,
- видеокадр «ДИАГНОСТИКА» предназначен для отображения диагностической информации коммуникационных каналов и устройств, подключенных к СРВК DevLink,
- видеокадр «НАСТРОЙКА» предназначен для просмотра и изменения атрибутов переменных базы данных СРВК DevLink выбранного типа,
- видеокадр «МОНИТОРИНГ» предназначен для отображения информации по параметрам работы СРВК DevLink.

Структура видеокадров контроллера представлена на рисунке 5.1.1.

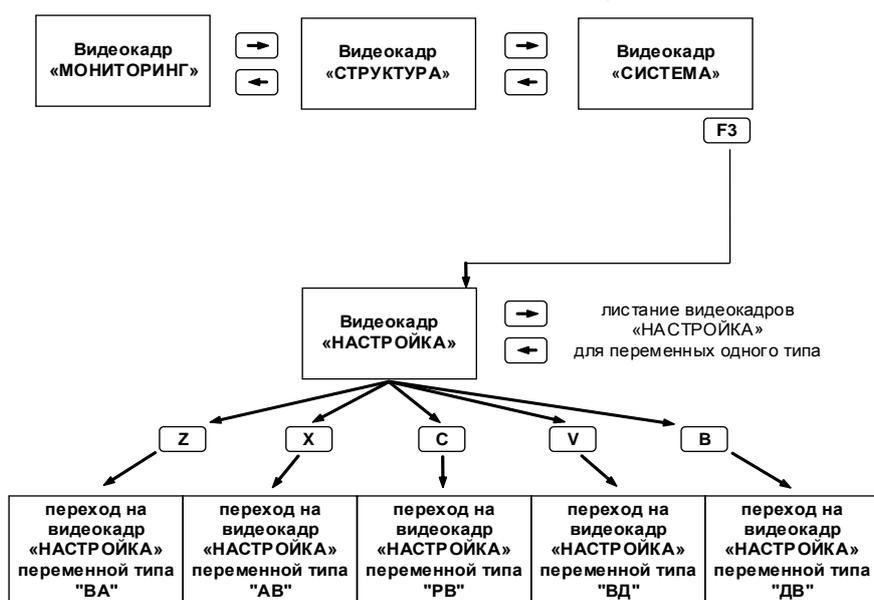


Рисунок 5.1.1 – Структура видеокадров Пользовательского интерфейса

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

5.1.1 Описание видеокadra «СТРУКТУРА»

Видеокadro предназначен для отображения информации о драйверах, запущенных на контроллере.

 **ВНИМАНИЕ!!!**

В данной версии CPBK DevLink информация о драйверах недоступна. Следовательно, кадр будет всегда пустым.

На видеокadre (рисунок 5.1.2) представлена следующая информация:

- 1 Текущий статус режима сохранения базы данных CPBK DevLink отображается в виде текста «Сохранение Вкл.» / «Сохранение Выкл.».
- 2 Время цикла работы контроллера (в секундах).
- 3 Время выполнения программ Пользователя (в секундах).
- 4 Системная дата и время контроллера.
- 5 Список драйверов, работающих в составе CPBK DevLink.
- 6 Информация о выбранном драйвере.

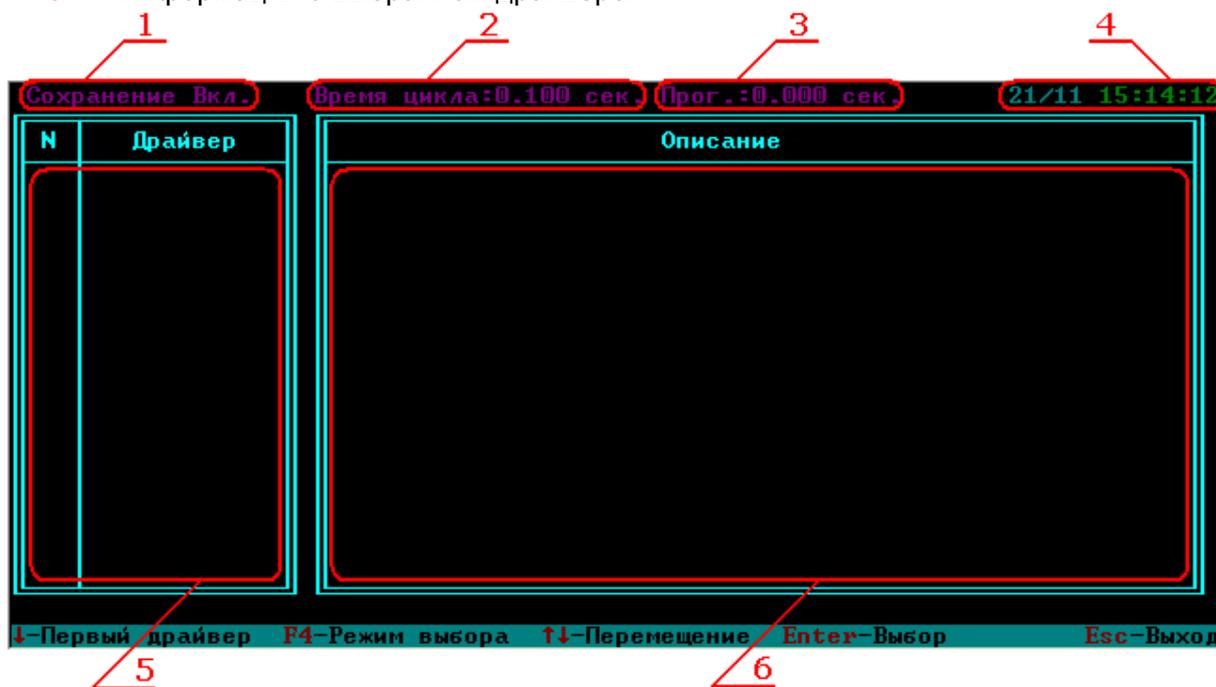


Рисунок 5.1.2 - Пример видеокadra «СТРУКТУРА»

Информационные элементы с 1 по 4 представлены на всех видеокadre пользовательского интерфейса.

Элементы управления на видеокadre «СТРУКТУРА» сведены в таблицу 5.1.1.

Таблица 5.1.1 – Клавиши управления видеокadra «СТРУКТУРА»

Клавиша	Результат нажатия клавиши
<F2>	Включение/отключение режима сохранения базы данных
<Esc>	Выход из программы
<→>	Переход к видеокadre «СИСТЕМА»
<←>	Переход к видеокadre «МОНИТОРИНГ»

5.1.2 Описание видеокadra «СИСТЕМА»

Видеокادر «СИСТЕМА» (рисунок 5.1.3) предназначен для просмотра и изменения текущих значений всех переменных базы данных CPBK DevLink и переменных программ Пользователя, включения/отключения опроса переменных.

Сохранение Вкл. Время цикла:0.100 сек. Прог.:0.000 сек. 21/11 15:41:15

ВА	АВ	RV	VD	ДВ
1 -0.002	1 0.000	1 20.000	1 1 ОСНОВНОЙ	1 0
2 -0.305		2 1.000	2 0 ОТКРЫТА	2 0
3 0.000		3 20.000	3 0 ЗАКРЫТА	3 0
4 -0.017		4 1.000	4 1 Ош.1	4 1 РАБОТА
5 0.004		5 5.000	5 0	5 0
6 45.071		6 1.000	6 0	6 0
7 0.011		7 5.000	7 0	7 0
8 48.211		8 1.000	8 0 ОТКРЫТА	8 0
9 45.000		9 5.000	9 0 ЗАКРЫТА	9 1 РАБОТА
10 0.000		10 0.000	10 1 Ош.1	10 0

ТЧ	ТМ	ТС	ПВ	ПЦ	Пл
1 0.00	1 0.00	1 0.00	1 0.00	1 0	1 1
2 0.00	2 0.00	2 0.00	2 0.00	2 0	2 0
3 0.00	3 0.00	3 0.00	3 0.00	3 0	3 0
4 0.00	4 0.00	4 0.00	4 0.00	4 0	4 0
5 0.00	5 0.00	5 0.00	5 0.00	5 0	5 0
6 0.00	6 0.00	6 0.00	6 0.00	6 0	6 0
7 0.00	7 0.00	7 0.00	7 0.00	7 0	7 0

F1-Перемещение F2-Выбор F3-Таблица F4-Редактирование F5-Опрос Esc-Выход

Рисунок 5.1.3 - Пример видеокadra «СИСТЕМА»

На видеокadre представлена следующая информация:

- 1 Списки текущих значений переменных базы данных CPBK DevLink. Значения сгруппированы по типам переменных и отображаются в виде окон, с указанием следующих данных:
 - Номер переменной в базе данных CPBK DevLink
 - Текущее значение переменной.

Цвет текущего значения переменной зависит от её состояния и может принимать следующие значения:

- **Мигающий красный** – при новом нарушении заданных границ предаварийной сигнализации переменной или, для аналоговых выходных (АВ) переменных, при новом нарушении заданных границ отклонения от задания
- **Мигающий желтый** – при новом нарушении заданных границ предупредительной сигнализации переменной или, для АВ переменных, при новом нарушении заданных границ сигнализации по ИМ
- **Мигающий синий** – при новом признаке недостоверности по переменной
- **Мигающий зеленый** – возврат в норму переменной, вышедшей за границу предупредительной или предаварийной сигнализации, или имевшей состояние недостоверности по диагностике
- **Красный** – после квитирования переменной, вышедшей за границу предаварийной сигнализации или, для АВ переменных, нарушившей заданные границы отклонения от задания

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

- **Желтый** – после квитирования переменной, вышедшей за границу предупредительной сигнализации
 - **Синий** – после квитирования переменной, имеющей недостоверное значение
 - **Зеленый** – после квитирования переменной, возвратившейся в норму
 - **Белый** – переменная снята с опроса
 - **Циановый** – у переменной отключена сигнализация по предаварийным и предупредительным границам.
- 2 Списки текущих значений программных таймеров, сгруппированных по типам: часовой, минутный и секунднй таймер
 - 3 Списки текущих значений переменных программ Пользователя, сгруппированных по типам: вещественный, целый и логический.

Для изменения текущего значения переменной, требующей изменения, нужно поместить курсор на значение данной переменной.

Переместить курсор в нужное место можно с помощью следующих клавиш (таблица 5.1.2).

Таблица 5.1.2 – Клавиши управления видеокадра «СИСТЕМА»

Клавиша	Результат нажатия клавиши
<F2>	Последовательный переход слева направо между окнами представления переменных базы данных CPBK DevLink
<F7>	Последовательный переход справа налево между окнами представления переменных базы данных CPBK DevLink
<↓>, <↑>	Перемещение курсора между переменными в активном окне
<PgUp>, <PgDn>	Листание переменных в активном списке
<Home>, <End>	Переход в начало/конец списка переменных выбранного типа
<F8>	Переход в списке к переменной с заданным номером
<<->	Переход к видеокадру «СТРУКТУРА»
<F3>	Переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для текущей переменной списка (только для переменных базы данных CPBK DevLink)
<F4>	Переход в режим редактирования текущего значения переменной
<F5>	Постановка переменной на опрос
<Space>	Квитирование переменных

Активный список выделяется двойной рамкой.

Поиск переменной по номеру переменной в УСО:

Нажмите клавишу <F8> для поиска переменной с другим номером переменной в УСО, при этом появится строка запроса номера переменной в УСО. Затем введите номер необходимой переменной и нажмите клавишу <Enter>, при этом курсор отобразится на указанной переменной. При отказе от ввода нажмите клавишу <Esc>.

Редактирования текущего значения переменной в УСО:

Нажатием клавиши <F4> осуществляется переход в режим редактирования текущего значения переменной. При этом в нижней части экрана появляется строка ввода нового значения переменной. Ввод недопустимого значения в строке редактирования игнорируется.

С помощью перечисленных ниже клавиш редактируется текущее значение переменной (таблица 5.1.3).

Таблица 5.1.3 – Клавиши редактирования строки ввода

Клавиша	Результат нажатия клавиши
<←>, <→>	Перемещение курсора редактирования между символами в строке редактирования
<0>..<>9>, <.>	Набор символов текущего значения
<Delete>	Удаление символа, на который указывает курсор редактирования
<Backspace>	Удаление символа, который находится слева от курсора редактирования
<Enter>	Ввод редактируемого значения, как текущего значения переменной.
<Esc>	Отказ от редактирования текущего значения

Ввод недопустимого значения в строке редактирования игнорируется.

При вводе нового текущего значения переменная будет снята с опроса (отображается белым цветом).

Для того чтобы снять с опроса переменную (отображается белым цветом) поставить на опрос, необходимо поместить курсор на значение требуемой переменной и нажать клавишу <F5>.

5.1.3 Описание видеокadra «НАСТРОЙКА»

Видеокادر «НАСТРОЙКА» (рисунок 5.1.4) предназначен для просмотра и изменения атрибутов входных и выходных аналоговых переменных, входных и выходных дискретных переменных, и переменных ручного ввода. Видеокادر является инструментом для оперативной коррекции атрибутов переменных в БД CPVK DevLink.

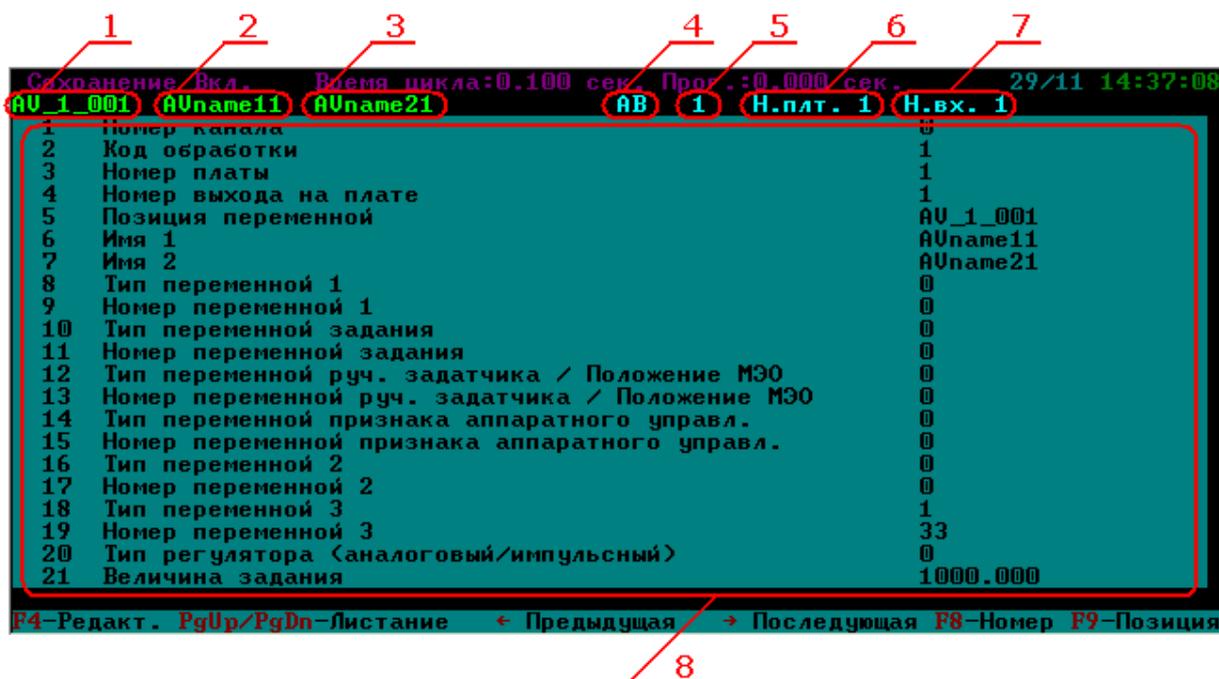


Рисунок 5.1.4 - Пример видеокadra «НАСТРОЙКА»

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

На видеокадре представлена следующая информация:

- 1 «Позиция переменной» – атрибут переменной
- 2 «Имя 1» – атрибут переменной
- 3 «Имя 2» – атрибут переменной
- 4 Тип выбранной переменной
- 5 Номер выбранной переменной
- 6 Адрес модуля ввода/вывода (соответствует значению атрибута «номер платы» в паспорте переменной)
- 7 Номер канала ввода/вывода в группе (соответствует значению атрибута «номер входа/выхода» в паспортах переменных)
- 8 Список атрибутов переменной с указанием следующих данных:
 - Номер атрибута переменной
 - Наименования атрибута переменной
 - Значение атрибута переменной.

На данном видеокадре одновременно может отображаться до 21 атрибута переменной. Если переменная содержит более 21 атрибута, то просмотреть их можно, используя следующие клавиши (таблица 5.1.4):

Таблица 5.1.4 – Клавиши управления видеокадра «НАСТРОЙКА»

Клавиша	Результат нажатия клавиши
<Z>	Переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для переменных типа ВА
<X>	Переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для переменных типа АВ
<C>	Переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для переменных типа РВ
<V>	Переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для переменных типа ВД
	Переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для переменных типа ДВ
<↑>	Переход к вызвавшему видеокадру «СИСТЕМА» (режим выбора атрибута переменной должен быть отключен)
<←>, <→>	Циклическое листание видеокадров «НАСТРОЙКА» для переменных одного типа
<F8>	Поиск переменной текущего типа по ее номеру, и переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для нее
<F9>	Поиск переменной текущего типа по ее позиции, и переход к видеокадру «НАСТРОЙКА» для нее
<PgUp>, <PgDn>	Постраничное листание списка атрибутов переменной
<Home>, <End>	Переход в начало/конец списка атрибутов переменной
<F4>	Активация/деактивация режима выбора атрибута переменной
<↓>, <↑>	Перемещение курсора по списку в режиме выбора атрибута переменной
<Enter>	Переход к редактированию значения выбранного атрибута

При активации режима выбора атрибута переменной появляется курсорная строка синего цвета на первом атрибуте, который разрешается изменить (атрибуты, не доступные для редактирования, отмечены символом '*' перед номером). Перемещая курсорную строку, можно выделить интересующий атрибут переменной. Затем нажатием клавиши <Enter> осуществляется переход в режим редактирования текущего значения атрибута переменной. При этом в нижней части экрана появляется строка ввода нового значения атрибута переменной.

Также строка ввода в нижней части экрана появляется при нажатии клавиш <F8> и <F9>.

С помощью перечисленных ниже клавиш осуществляется редактирование текущего значения переменной (таблица 5.1.5):

Таблица 5.1.5 – Клавиши редактирования строки ввода

Клавиша	Результат нажатия клавиши
<←>, <→>	Перемещение курсора редактирования между символами текущего значения в строке редактирования
<0>/<1>	Набор символов для значения атрибута переменной логического типа
<+>/<->, <0>..<9>, <.>	Набор символов для значения атрибута переменной целочисленного и вещественного типов
<i>Все символы</i>	Набор символов значения атрибута переменной строкового типа
<Delete>	Удаление символа, на который указывает курсор редактирования
<Backspace>	Удаление символа, который находится слева от курсора редактирования
<Enter>	Ввод редактируемого значения, как нового значения атрибута переменной
<Esc>	Отказ от редактирования значения атрибута переменной

Существует два варианта поиска нужной переменной.

Поиск переменной по номеру переменной в УСО:

- Нажмите клавишу <F8> для поиска переменной с другим номером переменной в УСО, при этом появится строка запроса номера переменной в УСО
- Введите номер необходимой переменной и нажмите клавишу <Enter>, при этом появится видеокادر «НАСТРОЙКА» для указанной переменной. При отказе от ввода нажмите клавишу <Esc>.

Поиск переменной по позиции:

- Нажмите клавишу <F9> для поиска переменной по позиции, при этом появится строка запроса позиции переменной
- Введите позицию необходимой переменной и нажмите клавишу <Enter>, при этом появится видеокادر «НАСТРОЙКА» для указанной переменной. При отказе от ввода нажмите клавишу <Esc>.

5.1.4 Описание видеокadra «МОНИТОРИНГ»

Видеокادر «МОНИТОРИНГ» (рисунок 5.1.5) предназначен для отображения информации по параметрам работы СРВК DevLink.

На видеокadre представлена следующая информация:

- 1 Список запущенных программ Пользователя, написанных на языке технологического программирования КРУГОЛ, с возможностью их включения и отключения в реальном времени
- 2 Временные характеристики СРВК DevLink
- 3 Информации о версии ПО СРВК и метрологически значимом ПО
- 4 Информация о состоянии функций сохранения базы данных и удаленной отладки
- 5 Подсказка по управляющим клавишам данного видеокadra
- 6 Информация о состоянии функции зеркализации данных
- 7 Информация о подключенных к СРВК абонентах сети по каналу «РС-контроллер».



Рисунок 5.1.5 - Пример видеокadra «МОНИТОРИНГ»

Список запущенных программ Пользователя располагается в левой верхней части видеокadra и отображает их имена в CPBK DevLink на основании файла описания программ Пользователя *programs.lst*, а также состояние каждой из выполняемых программ Пользователя в виде статуса программы («Вкл.» – программа выполняется, «Выкл.» – программа остановлена). Изменение статуса программы осуществляется с помощью клавиши `<Space>` («Пробел»). При однократном нажатии данной клавиши производится отключение программы, при её повторном нажатии – включение. При использовании нескольких программ Пользователя, для отключения (включения) какой-либо из них, предварительно необходимо перевести курсор (отображается в виде строки «синего цвета») в нужную строку списка, с помощью клавиш управления курсором `<↓>`, `<↑>`, и затем нажать клавишу `<Space>`. При перезапуске CPBK DevLink все программы имеют статус «Вкл.».

В правой верхней части видеокadra отображается информация о временных характеристиках CPBK DevLink:

- **Время заданное** – заданное в секундах время цикла работы контроллера (определяется параметром `CycleTime` в файле *krugknttr.ini*),
- **Время цикла** – реальное время цикла работы контроллера в секундах,
- **Время опроса** – реальное время, затраченное на опрос каналов ввода/вывода контроллера в одном цикле работы контроллера (в секундах),
- **Время программы** – реальное время, затраченное на выполнение всех программ Пользователя в одном цикле работы контроллера (в секундах),
- **Время зеркализации** – реальное время, затраченное на зеркализацию всех назначенных переменных базы данных (в секундах).

В средней части видеокadra в окне «Сеть» отображается информация по абонентам сети, подключенным к контроллеру, в виде таблицы с полями:

- **Прт.К** – номер порта сетевого соединения (2100 – 2800), по которому осуществляется связь с абонентом
- **IP адрес СО** – сетевой адрес абонента, подключенного к контроллеру по сети Ethernet
- **Прт. СО** – номер порта абонента, по которому осуществляется связь с СРВК
- **НПС** – количество сообщений, не переданных абоненту, подключенному к данному порту сетевого соединения
- **Принято/Передано** – количество принятых и переданных СРВК пакетов по данному порту сетевого соединения с абонентом – Станцией оператора.

В правой части видеокadra представлены текущие статусы режима сохранения базы данных СРВК DevLink и режима удаленной отладки.

Включение/отключение режима сохранения базы данных осуществляется нажатием клавиши <F2>. Текущее состояние режима сохранения отображается в виде текста «Сохранение Вкл.» или «Сохранение Выкл.».

Разрешение/запрет перехода контроллера в режим удаленной отладки осуществляется нажатием клавиши <F6>. Текущее состояние режима отображается в виде текста «Удал. отлад. Разр.» или «Удал. отлад. Запр.».

После перезапуска СРВК DevLink режим удаленной отладки запрещается, а режим сохранения базы данных в энергонезависимой памяти устанавливается в соответствии с параметром `saveTime` из файла `krugknttr.ini`. Если значение данного параметра больше 0, то после перезапуска СРВК DevLink режим сохранения базы данных будет включен, если параметр равен 0 – выключен.

В нижней левой части видеокadra в окне «Зеркализация Базы Данных» отображается информация о параметрах настройки зеркализации переменных базы данных контроллера и текущем статусе процесса зеркализации в виде данных:

- **Статус контроллера** – статусы резервируемых контроллеров. *Локальный* – статус контроллера, к которому Вы в данный момент подключены в режиме удаленного терминала. *Удаленный* – статус контроллера в паре. Статус может принимать значения «Основной» и «Резервный» в соответствии с текущим статусом контроллера, или «Нет связи» – при отсутствии связи с другим контроллером.
- **Режим зеркализации БД** – состояние процесса зеркализации на соответствующем контроллере. Может принимать значения «Включен», «Выключен» или «Нет связи».
- **Состояние процесса зеркализации** – информация о текущей операции процесса зеркализации. Может принимать значения:
 - «Соединение» – в случае, когда процесс зеркализации отключен на одном из контроллеров, но между процессами поддерживается соединение, или когда нет связи между контроллерами.
 - «Зеркализация атрибутов переменных» – в начальный момент после установления связи между резервируемыми контроллерами осуществляется передача полного списка зеркализуемых данных.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

- «Пересылка паспортов по изменению» – между резервируемыми контроллерами идет обмен только теми данными из списка зеркализации, которые изменили свое состояние.
- «Синхронизация» – обмен данными между резервируемыми контроллерами закончен.

Ручное управление процессом зеркализации осуществляется с помощью функциональных клавиш: <F3> – для локального контроллера, <F4> – для удаленного контроллера. Нажатие данных клавиш приводит к изменению текущего статуса процесса зеркализации.

При перезапуске контроллера режим зеркализации устанавливается в состояние «Включен». В случае, если процесс зеркализации переменных не запущен, то окно «Зеркализация Базы Данных» не появляется.

Из видеокadra «МОНИТОРИНГ» возможен возврат к видеокadру «СТРУКТУРА» по клавише <→>.

ПРИЛОЖЕНИЕ А. АЛГОРИТМ РАБОТЫ РЕГУЛЯТОРА

Переменная АВ представляет собой набор значений (атрибутов), посредством которых настраивается работа алгоритма регулирования. Значения атрибутов АВ имеют смысл, если алгоритмы управления реализуются в контроллерах с использованием системы реального времени контроллера «КРУГ-2000». Встроенные в систему реального времени контроллера функции, позволяют создать одноконтурные и каскадные САР без написания дополнительных программ. Возможно дополнение и расширение реализованных в системе реального времени контроллера функций регулятора Пользовательскими функциями, написанными с помощью технологического языка программирования «КРУГОЛ». В этом случае переменная АВ выступает как база для хранения настроечных коэффициентов и промежуточных результатов расчёта, а также для выдачи управляющего сигнала на модуль ввода/вывода. С использованием переменной АВ можно управлять исполнительными механизмами посредством как аналоговых (токовые выходные сигналы), так и импульсных сигналов (платы с дискретными выходами или платы с поддержкой аппаратного ШИМ).

Регулятор работает в соответствии с настройками, заданными в атрибутах переменной АВ, согласно алгоритму, приведенному на рисунке ниже (смотрите рисунок А.5.1). В данном приложении приводится краткое описание алгоритма работы регулятора. Номера атрибутов переменной АВ приводятся относительно БД контроллера. Описание атрибутов АВ, используемых для настройки алгоритма регулирования дано в книге «SCADA КРУГ-2000. Среда разработки и экспорт/импорт данных. Генератор базы данных». Полный перечень атрибутов аналоговой выходной переменной приводится в книге «Модульная интегрированная SCADA КРУГ-2000®. СРЕДА ИСПОЛНЕНИЯ. Часть 1. Общесистемная информация» Приложение А. БАЗА ДАННЫХ РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ».

А.1 Тип регуляторов

В зависимости от атрибута №20 «Тип регулятора (аналоговый, импульсный)» тип регулятора может быть:

- «базовым» - алгоритм регулятора определяется жестко его типом, а именно:
 - 0** – аналоговый
 - 1** – импульсный
 - 2** – импульсный
 - 3** – Ремиконт
 - 4** – импульсный (должен использоваться только с модулями ввода/вывода, поддерживающими аппаратный ШИМ или для «виртуальных» регуляторов)
 - 5** – импульсный (должен использоваться только с модулями ввода/вывода, поддерживающими аппаратный ШИМ или для «виртуальных» регуляторов)
 - 6** – импульсный (должен использоваться только с модулями ввода/вывода, поддерживающими аппаратный ШИМ или для «виртуальных» регуляторов)
 - 7** – импульсный (должен использоваться только с модулями ввода/вывода, поддерживающими аппаратный ШИМ или для «виртуальных» регуляторов)
 - 8** – импульсный
 - 9** – импульсный
 - 10** – импульсный (должен использоваться только с модулями ввода/вывода, поддерживающими аппаратный ШИМ или для «виртуальных» регуляторов)
 - 11** – импульсный (должен использоваться только с модулями ввода/вывода, поддерживающими аппаратный ШИМ или для «виртуальных» регуляторов)

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

- **12** – импульсный
«Пользовательским» - алгоритм регулятора определяется программой Пользователя, реализованной на языке КРУГОЛ, а именно:
 - 100** – аналоговый
 - 101** – импульсный



ВНИМАНИЕ!!!

В контроллере DevLink допустимыми являются типы регулятора 0, 8, 12 и 100.

А.2 Временные характеристики работы регулятора

Для регуляторов типа 0,1,2 расчёт выходного значения регулятора производится с периодом, заданным в атрибуте .a34 «Тактовая частота / длительность импульса». Период расчёта задаётся в секундах, он должен быть кратным времени цикла опроса контроллера. При невыполнении данного условия расчёт будет производиться с периодом, кратным циклу опроса контроллера. Например, время цикла опроса контроллера = 200 мс, а атрибут .a34=0.3, расчёт будет выполняться с периодом 400 мс.

Для импульсных регуляторов типа 1 и 2, данный атрибут является, также, минимальной длительностью импульса, выдаваемой на ИМ.

Для регуляторов типа 4, 5, 6, 7, 10, 11 на плату выдаётся не дискретный сигнал «Больше» или «Меньше», а время импульса «Больше» или «Меньше», поэтому, на плату может быть выдан импульс меньше, чем время цикла контроллера. Минимальная длительность импульса настраивается в атрибуте .a34 «Тактовая частота / длительность импульса». Период расчёта выходного значения регулятора для данных типов равен циклу опроса контроллера.

Для регуляторов типов 8 и 9 расчёт выходного значения регулятора производится с периодом, заданным в атрибуте .a34 «Тактовая частота / длительность импульса». Период расчёта задаётся в количестве циклов контроллера. Не целые числа округляются в большую сторону. Т.е. если задано число 1,5, то расчет будет проводиться через два цикла контроллера.

Для регуляторов типа 12 расчёт выходного значения производится в каждом цикле. Минимальная длительность импульса, выдаваемая на выход платы задаётся в атрибуте .a34 «Тактовая частота / длительность импульса». Фактическая минимальная длительность выдаваемого импульса будет равна значению атрибута .a34, округленного в большую сторону до ближайшего значения, кратного такту контроллера.

Для типов регуляторов 100 и 101 расчёт проводится в каждом цикле контроллера.

А.3 Режимы работы регуляторов

Аналоговая выходная переменная может использоваться как:

- Виртуальный регулятор (без физической привязки к модулю ввода/вывода)
- Регулятор с возможностью выдачи сигнала управления на плату и диагностикой физического выхода
- Просто как набор атрибутов различных форматов для хранения каких-либо данных в удобном для Пользователя виде.

А.3.1 Особенности режимов работы «базовых» типов регуляторов

Для типов регулятора 0, 1, 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12 различаются следующие режимы работы (указаны в порядке учета приоритета от высшего к низшему):

- «Ручной аппаратный»
- «Ручной дистанционный»
- «Автоматический каскадный»
- «Автоматический».

Данные режимы задаются в атрибутах а91 «Режим регулятора «Ручной аппаратный»», а92 «Режим регулятора «Ручной дистанционный»». Атрибут а93 «Режим регулятора «Автоматический»» при этом является информационным. Наивысший приоритет имеет атрибут а91. Данные атрибуты можно изменять из программ Пользователя на языке КРУГОЛ или с помощью кнопок управления соответствующим прибором на Станции оператора:

- **Ручной аппаратный.** Оператор имеет возможность управления исполнительным механизмом (ИМ) с помощью ручной байпасной панели или с БРУ. Алгоритм расчёта выхода регулятора по рассогласованию при этом отключен. Если в атрибутах а14 и а15 «Тип переменной ПАУ» и «Номер переменной ПАУ» указана переменная (входная дискретная переменная), то данный режим будет зависеть от состояния этой переменной. Если переменная не указана – то управление данным режимом (запись в атрибут а91) может осуществляться из программ Пользователя на языке КРУГОЛ или с помощью кнопок управления соответствующим прибором. Для управления ИМ с помощью аналогового сигнала (регулятор типа 0) в атрибутах «Тип упр. воздействия (ПУВ)» и «№ упр. воздействия (ПУВ)» необходимо назначить тип и номер переменной ВА, являющейся для данного регулятора сигналом от внешнего задатчика. Тогда значение данной переменной будет использоваться в качестве выходного сигнала на ИМ в режиме ручного аппаратного управления.
Ручной аппаратный режим не отменяет текущий режим регулятора, а только имеет приоритет над ним. Это означает, что после отмены ручного аппаратного режима, регулятор будет выполнять алгоритм того режима, из которого был осуществлен переход в ручной аппаратный (если в процессе работы данного режима не поменялся текущий режим).
- **Ручной дистанционный.** Данный режим включается, если атрибуты а91=0 и а92=1. Оператор имеет возможность ручного дистанционного управления исполнительным механизмом с видеокадров контроллера или Станции оператора. Для управления выходом регулятора типа 0 в данном режиме необходимо из программы Пользователя на языке КРУГОЛ или с кнопок Станции оператора записывать требуемые значения положения клапана (от 0 до 100%) в атрибут а49 «Значение при ручном дистанционном управлении». Для регуляторов типа 1 такой режим (управление ИМ из программы Пользователя или с кнопок на Станции оператора) не предусмотрен. Для регуляторов типа 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12 управление исполнительным механизмом осуществляется через логические атрибуты а87 «Дистанция меньше» и а85 «Дистанция больше».
- **Автоматический.** Для перевода в данный режим необходимо из программы Пользователя на языке КРУГОЛ или с кнопки на Станции оператора установить а92=0. При этом атрибут а91 должен быть равным 0. На вход регулятора поступают текущее значение регулируемого параметра (тип и номер переменной

АВ настраивается в атрибутах .a8 «Тип переменной ПОЗ» и .a9 «Номер переменной ПОЗ») и задание (атрибут .a21 «Величина задания»). Выход регулятора вычисляется согласно ПИД- закону регулирования. В данном режиме могут работать регуляторы типов 0, 1, 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12.

- **Автоматический каскадный.** Данный режим регулятора включается если .a92=0 и атрибут «Режим ввода задания «Внешний» («Каскад»)» .a96=1. Атрибут .a96 можно изменять из программ Пользователя на языке КРУГОЛ или с помощью кнопок управления соответствующим прибором. На вход регулятора поступает текущее значение параметра – переменная ВА. Тип и номер переменной ВА настраивается в атрибутах .a8 «Тип переменной ПОЗ» и .a9 «Номер переменной ПОЗ». Заданием является аналоговый выход (атрибут .a48 «Значение выходного сигнала (для аналог регулятора)») ведущего регулятора – переменная АВ. Тип и номер переменной АВ настраивается в атрибутах .a10 «Тип переменной ПОЗД» и .a11 «Номер переменной ПОЗД»). В данном режиме могут работать регуляторы типов 0, 1, 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12.

Для типа регулятора 3 описание работы с атрибутами приводится в приложении документа «СЕРВЕР ВВОДА/ВЫВОДА И БИБЛИОТЕКА ДРАЙВЕРОВ. Руководство Пользователя».

А.3.2 Особенности режимов работы «Пользовательских» типов регуляторов

Регуляторы типов 100 и 101, соответственно с аналоговым и импульсным выходом, могут работать в двух режимах:

- Виртуальный регулятор (без физической привязки к модулю ввода/вывода)
- Регулятор с возможностью выдачи сигнала управления на плату и диагностики физического выхода.

Если атрибут .a3 «Номер платы» будет равным 0, то все атрибуты переменной АВ доступны для записи. В этом случае, так как «стандартный» алгоритм регулятора отключен, Пользователь может изменить смысл и назначение атрибутов переменной АВ, за некоторым исключением. Неизменными остаются только форматы атрибутов (целый, строка, вещественный, логический) и способ передачи значений атрибутов в БД сервера (с паспортом переменной, или в каждом цикле обмена с контроллером). Нельзя изменять смысл атрибутов, которые используются в алгоритмах обработок сервера БД для формирования цвета переменной АВ (хотя можно менять их значение). Это атрибуты:

- .a59 – «Отклонение от верхней границы задания»
- .a60 – «Новое отклонение от верхней границы задания»
- .a61 – «Отклонение от нижней границы задания»
- .a62 – «Новое отклонение от нижней границы задания»
- .a63 – «Нарушение по верхней границе сигн хода ИМ»
- .a64 – «Новое нарушение по верхней границе сигн хода ИМ»
- .a65 – «Нарушение по нижней границе сигн хода ИМ»
- .a66 – «Новое нарушение по нижней границе сигн хода ИМ»
- .a69 – «Диагностика ЦАП»
- .a70 – «Диагностика ЦАП (новая)»
- .a79 – «Новый переход на ДУ»
- .a83 – «Снятие с сигнализации по заданию».

Если атрибут .a3 «Номер платы» не равен 0, то атрибуты 69-71, 107 используются только для чтения, т.к. участвуют в алгоритмах обработок. При этом атрибут .a48 «Значение выходного сигнала для аналог. регулятора» используется, как значение, выдаваемое на плату аналогового выхода для регулятора типа 100. Для выдачи на плату импульсного сигнала (регулятор типа 101) используется атрибут .a30 «Верхнее ограничение хода ИМ». При .a30<0 – значение сигнала «Меньше», при .a30>0 - значение сигнала «Больше». Сигналы «Больше» и «Меньше» должны выдаваться в сек. каждый цикл контроллера. Цвет переменной АВ (.a107 «Цвет отображения сигнализации») в контроллере будет зависеть от состояния физического аналогового выхода: норма – зелёный, новое нарушение «Обрыв» – мигающий синий, нарушение «Обрыв» – синий. Остальные атрибуты используются также, как и в случае, если атрибут .a3 «Номер платы» равен 0.

A.4 Блок схема работы регулятора

Работу алгоритма «базовых» типов регуляторов можно представить в виде блок-схемы (смотрите рисунок А.5.1). Описание отдельных блоков приводится ниже. (Блок-схема не является подробным описанием алгоритма, точно отражающим особенности его работы, а только поясняет принцип действия!)

A.5 Блок ввода задания

Блок ввода задания работает согласно настройкам, заданным в следующих атрибутах:

- Режим ввода задания «Внешний» («Каскад») (атрибут №96)
- Переход к новому заданию (№35)
- Постоянная времени по заданию (№36)
- Коэффициент для форсированного перехода (№37).

Если регулятор работает в одноконтурной схеме регулирования (атрибут «Режим ввода задания «Внешний» («Каскад»)» .a96=0), то заданием ему служит атрибут .a21 «Величина задания». Данный атрибут может изменяться как из программы Пользователя, так и с помощью виртуальной клавиши на Станции оператора. Задание вводится в единицах измерения регулируемого параметра.

Для организации каскадной схемы управления необходимо в БД описать переменную АВ (аналоговый регулятор), являющуюся для данного регулятора ведущим регулятором, и назначить тип и номер этой переменной в атрибутах «Тип задания (ПОЗД)» и «Номер задания (ПОЗД)» ведомого регулятора. Данная переменная должна быть виртуальной, т.е. атрибуты .a3 «Номер платы» и .a4 «Номер выхода» равны 0. Если выставить атрибут .a96 («Режим ввода задания «Внешний» («Каскад»)») в 1, то заданием ведомому регулятору будет служить выход (атрибут .a48) ведущего регулятора. Атрибут .a96 может изменяться как из программы Пользователя, так и с помощью виртуальной клавиши на Станции оператора. Если данная переменная не описана в атрибутах «Тип задания» и «Номер задания», то корректирующее значение задания (при значении атрибута a.96=1 - «Режим ввода задания «Внешний» («Каскад»)»), можно записывать из программ Пользователя непосредственно в атрибут a.41 «Текущее значение задания (демасштабированное)».

Для организации «Безударного перехода» на каскадную схему, в атрибут .a49 («Значение при ручном дистанционном управлении») ведущего регулятора необходимо записывать в программе Пользователя значение атрибута .a41 («Величина задания») ведомого регулятора.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

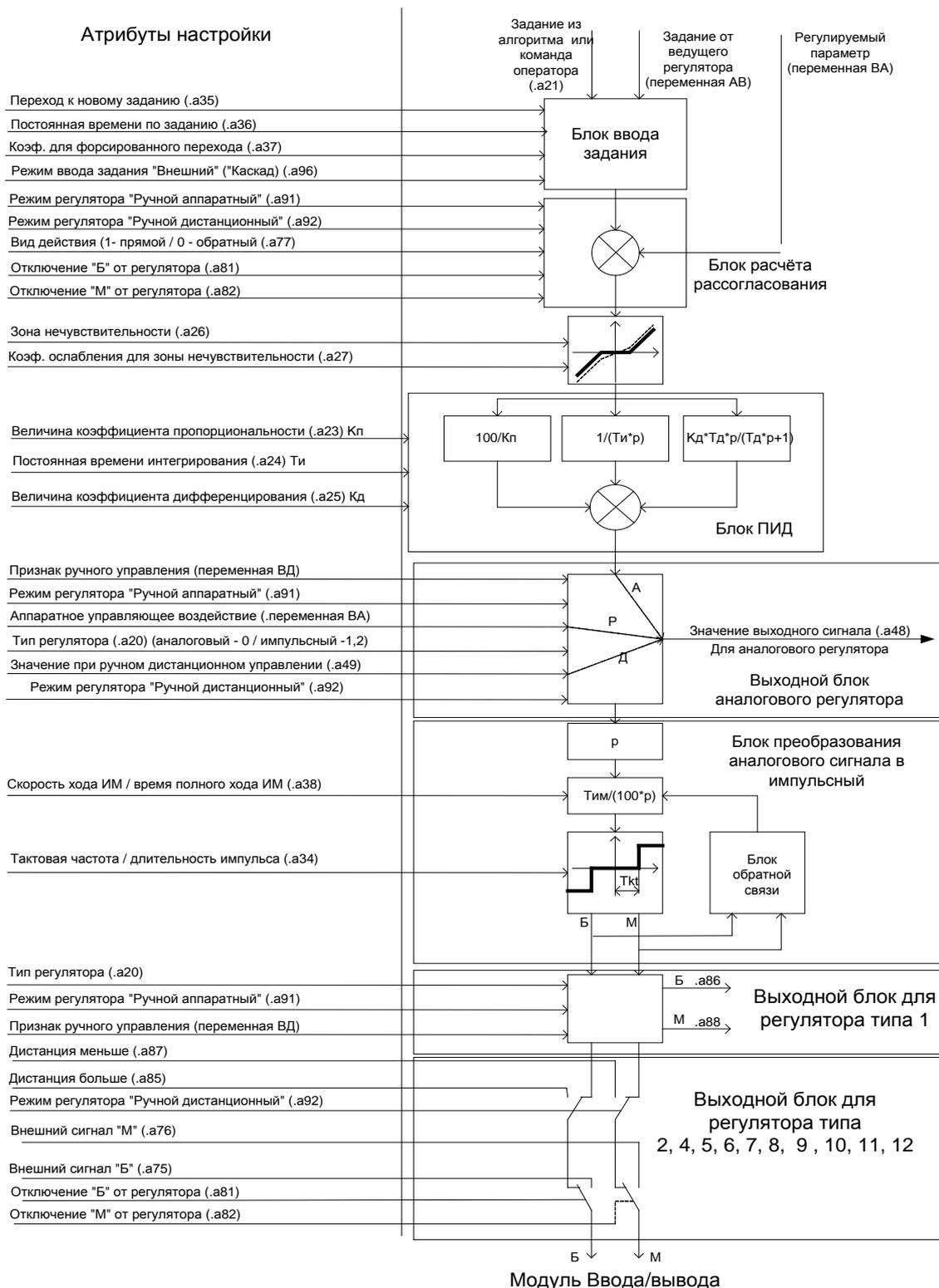


Рисунок А.5.1 - Блок-схема алгоритма работы регулятора

Атрибут .a35 «Переход к новому заданию» устанавливает режимы перехода к новому заданию и может принимать следующие значения:

0 – обычный скачкообразный переход к новому заданию

1 – «плавный» переход к новому заданию. Реальное задание регулятору является выходом интегрирующего звена с постоянной времени, заданной в атрибуте .a36

«Постоянная времени по заданию». На вход данного звена подаётся разность между текущим «новым» и изменённым «старым» (отличным от текущего) значением задания.

- 2 – «форсированный» переход к новому заданию. При изменении задания, к интегральной части однократно прибавляется выражение: $\pm \text{рассогласование} \cdot k_f$, где k_f - коэффициент для форсированного перехода, заданный в атрибуте .a37 «Коеф. Для форсированного перехода»
- 3 – режим безударного перехода. В режиме «Ручной дистанционный», сигнал задания отслеживает значение регулируемого параметра. Соответственно при переходе в режим «Автоматический» отсутствует удар на ИМ, т.к. в момент перехода величина задания и регулируемого параметра равны друг другу.
- 13 – одновременно выполняются режимы «1» и «3»
- 23 – одновременно выполняются режимы «2» и «3».

А.6 Блок расчёта рассогласования

Расчёт рассогласования производится в режиме регулятора «Автоматический». При этом осуществляется приведение значения задания (атрибут .a21) и значения регулируемого параметра (атрибут .a39) к шкале 0-100% по формулам:

$$.a41 = \frac{.a21 - NSHK}{KSHK - NSHK} \cdot 100\% ,$$

$$.a40 = \frac{.a39 - NSHK}{KSHK - NSHK} \cdot 100\% ,$$

где

NSHK - начало шкалы регулируемого параметра берётся из атрибута .a11 «Начало шкалы» переменной ВА, тип и номер которой назначены в атрибутах .a8 и .a9 переменной АВ;

KSHK - конец шкалы регулируемого параметра берётся из атрибута .a12 «Конец шкалы» переменной ВА, тип и номер которой назначены в атрибутах .a8 и .a9 переменной АВ;

.a41 – атрибут переменной АВ (Текущее значение задания (демасштаб)),

.a40 – атрибут переменной АВ (Текущее значение параметра (демасштаб)).

В случае «Прямого» регулятора (атрибут .a77 «Вид действия (1 – прямой / 0 – обратный)» равен 1), атрибут .a44 «Рассогласование» рассчитывается по формуле:

$$.a44 = .a40 - .a41 .$$

В случае «Обратного» регулятора (атрибут .a77 «Вид действия (1 – прямой / 0 – обратный)» равен 0) атрибут .a44 «Рассогласование» рассчитывается по формуле:

$$.a44 = .a41 - .a40 .$$

В целях исключения накопления интегральной части и потери пропорциональной части при действии блокировок «Больше» и «Меньше» для регуляторов типов 5 и 11 рассогласование (атрибут .a44) приравняется 0 в следующих случаях:

- Если рассогласование (атрибут .a44) больше 0, при действии блокировки в сторону больше (атрибут .a81=1 «Отключение «Б» от регулятора»)
- Если рассогласование (атрибут .a44) меньше 0, при действии блокировки в сторону меньше (атрибут .a82=1 «Отключение «М» от регулятора»)

А.7 Зона нечувствительности

Зона нечувствительности - величина отклонения регулируемого параметра от задания в любую из сторон (задается в процентах от диапазона измерения регулируемого параметра). В пределах зоны нечувствительности рассогласование рассчитывается с учётом коэффициента ослабления для зоны нечувствительности. Расчёт осуществляется согласно характеристике, приведённой на рисунке А.7.1.

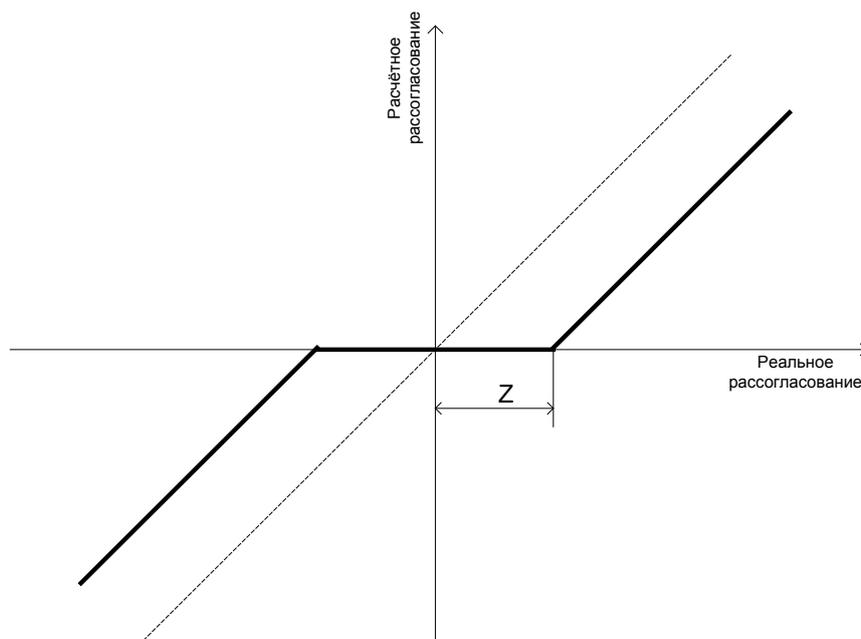


Рисунок А.7.1 - Зона нечувствительности

В случае, если задан атрибут .a27 «Коэффициент ослабления для зоны нечувствительности», то перерасчет величины рассогласования в рамках зоны нечувствительности осуществляется согласно характеристике (рисунок А.7.2) по формуле:

$$\text{РАССОГЛАСОВАНИЕ расч.} = K * \text{РАССОГЛАСОВАНИЕ действ.},$$

где K - коэффициент ослабления (от 0 до 1).

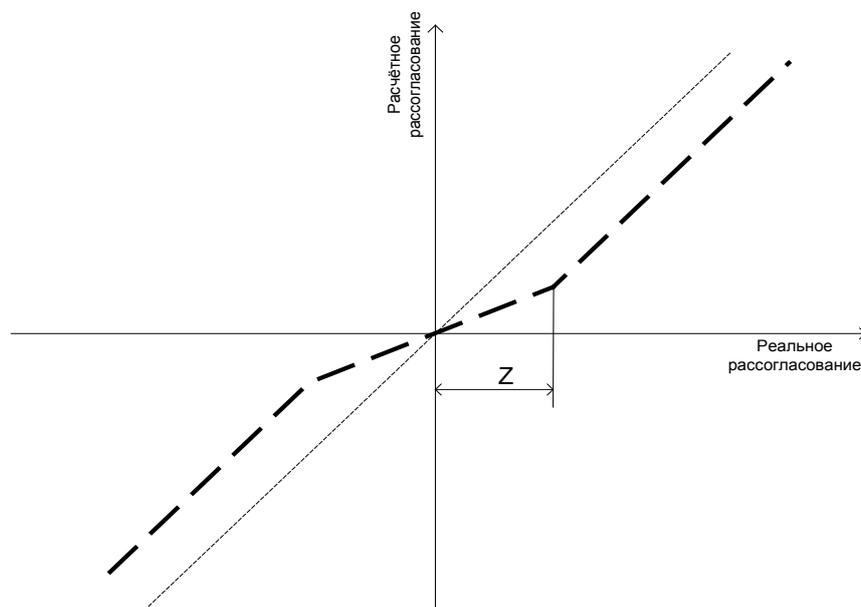


Рисунок А.7.2 - Зона нечувствительности с учётом коэффициента ослабления

А.8 Блок ПИД

Данный блок реализует ПИД-закон регулирования. Его передаточная функция:

$$W(p) = \frac{100}{K_n} + \frac{1}{T_u \cdot p} + \frac{K_d / 50 \cdot T_d \cdot p}{T_d \cdot p + 1}, \text{ где}$$

K_n - значение атрибута .a23 «Величина коэффициента пропорциональности»

T_u - значение атрибута .a24 «Постоянная времени интегрирования», сек

K_d - значение атрибута .a25 «Величина коэффициента дифференцирования»

T_d - постоянная времени замедления, сек. Ненастраиваемый параметр, всегда равен:

- 3-м периодам расчета регулятора – для регуляторов типа 0, 1, 2, 8 и 9
- 3 x значение времени цикла контроллера – для регуляторов типа 4, 5, 6, 7, 10, 11.

А.9 Выходной блок аналогового регулятора

Для типа регулятора «0» (аналоговый регулятор) выходное значение записывается в атрибут .a48 «Значение выходного сигнала (для аналогового регулятора)».

В режиме «Ручной аппаратный» (атрибут .a91 «Режим регулятора «Ручной аппаратный» равен 1), если заданы тип и номер управляющего воздействия (ПУВ), то в атрибут .a48 записывается значение переменной ВА, являющейся для данного регулятора сигналом управления ИМ от внешнего физического задатчика.

В режиме «Ручной дистанционный» (атрибут .a92 «Режим регулятора «Ручной дистанционный» равен 1) в атрибут .a48 «Значение выходного сигнала (для аналогового регулятора)» записывается значение атрибута .a49 «Значение при ручном дистанционном управлении». В свою очередь, в данном режиме в атрибут .a49 можно записывать значение как из программы Пользователя на языке КРУГОЛ, так и с помощью виртуальной клавиши на Станции оператора.

В автоматическом режиме работы (атрибут .a93 «Режим регулятора «Автоматический» равен 1) в атрибут .a48 записывается выходное значение с блока «ПИД». Для перевода регулятора в данный режим необходимо записать значение 0 в атрибут .a92 (как из программы Пользователя на языке КРУГОЛ, так и с помощью виртуальной клавиши на Станции оператора), при этом значение атрибута .a93 автоматически выставится в 1.

Для безударного перехода из режима в режим «Ручной дистанционный» в режиме «Автоматический» значение атрибута .a49 («Значение при ручном дистанционном управлении») приравнивается значению выходного сигнала (a.48).

А.10 Блок преобразования аналогового сигнала в импульсный

Данный блок используется в импульсных регуляторах типа 1, 2, 4, 5, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12.

Блок предназначен для преобразования аналогового сигнала в импульсный.

В атрибут .a49 записывается время в секундах, в течение которого необходимо выдать импульс «Больше» или «Меньше».

Для регуляторов 1, 2, 4, 5, 6, 7 Расчёт ведётся по формуле:

$$.a49 = .a49 + \frac{.a38 \cdot (.a48 - .a53)}{100}, \text{ где}$$

А.12 Выходной блок для регуляторов типа 2,4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11 и 12

Регуляторы типа 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11 и 12 могут работать во всех трёх режимах: «Автоматический», «Ручной аппаратный» и «Ручной дистанционный».

Схема работы выходного блока регуляторов типов 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12 изображена на рисунке ниже (смотрите рисунок А.12.1).

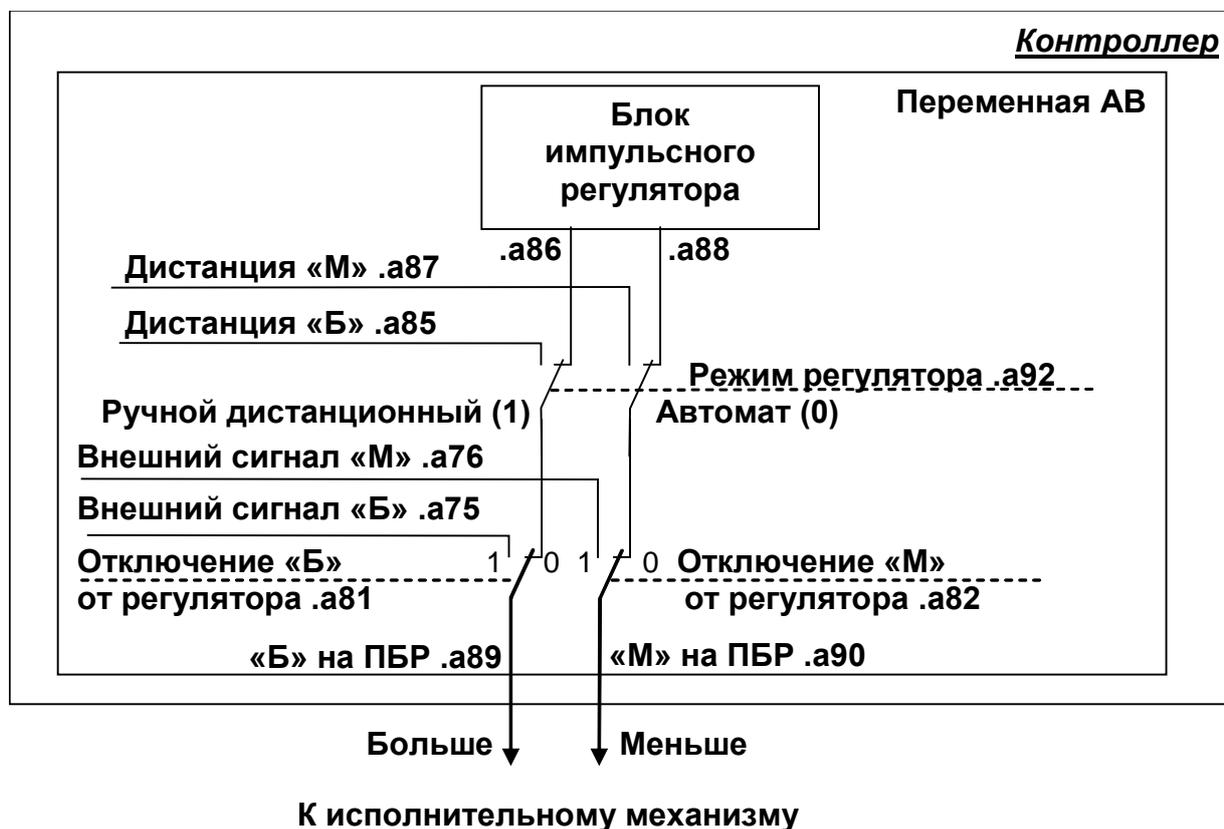


Рисунок А.12.1 - Блок-схема управления исполнительным механизмом

Выходными сигналами для регуляторов типа 2, 8, 9 и 12 служат атрибуты .a89 («Б» на ПБР») и .a90 («М» на ПБР»). Для регуляторов типов 4, 5, 6, 7, 10, 11 выходными сигналами на плату служат внутренние переменные СРВК, т.к. на плату выдаётся длительность импульса в сек., а логические атрибуты .a89 и .a90 служат для визуализации.

В режиме работы регулятора «Автоматический» на выход регулятора подаются сигналы с атрибутов .a86 и .a88, описанных выше.

В режиме «Ручной дистанционный» в выходные атрибуты регулятора записываются значения из атрибутов .a87 («Дистанция «М») и .a85 («Дистанция «Б»). Для регуляторов типа 4, 5, 6, 7, 10, 11 если один из вышеуказанных атрибутов равен 1, в соответствующий выход на плату записывается значение, соответствующее времени цикла контроллера.

Атрибуты .a81 (отключение «Б» от регулятора») и .a82 (отключение «М» от регулятора») предназначены для реализации алгоритмов блокировок и защит, а также других алгоритмов, требующих отключения выходов «Больше» или «Меньше» с регулятора. Если атрибут .a81 выставить в 1, то в выходной атрибут регулятора .a89 будет записываться значение атрибута .a75 («Внешний сигнал «Б»). Для регуляторов типа 4, 5, 6, 7, 10, 11, если .a75=1, то в выходную переменную «Больше» записывается значение, соответствующее времени

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

цикла контроллера. Если атрибут .a82 выставить в 1, то в выходной атрибут регулятора .a90 будет записываться значение атрибута .a76 («Внешний сигнал «М»). Для регуляторов типа 4, 5, 6, 7, 10, 11, если .a76=1, то в выходную переменную «Меньше» записывается значение, соответствующее времени цикла контроллера. В свою очередь, атрибуты .a75 и .a76 могут изменяться как из программы Пользователя, так и с помощью виртуальной клавиши на Станции оператора.

ВНИМАНИЕ!!!

При каждом запуске СРВ контроллера атрибуты №75, 76 сбрасываются в 0!

В режиме «Ручной аппаратный» регуляторы типов 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12 работают аналогично регулятору типа 1.

А.13 Дополнительные функции регуляторов

Помимо вышеперечисленных функций регулятор имеет дополнительные (сервисные) функции, среди которых:

- Сигнализация по отклонению от задания
- Сигнализация по ходу ИМ
- Диагностика физического выхода
- Сигнализация перехода в режим «Ручной дистанционный»
- Установка цвета переменной АВ
- Переход в режим «Ручной дистанционный» по недостоверности регулируемого параметра
- Переход в режим «Ручной дистанционный» при неисправности физического выхода
- Переход в режим «Ручной дистанционный» в первом цикле контроллера
- Ограничение выходного сигнала аналогового регулятора
- Инверсия выходного сигнала
- Функция компенсации люфта
- Точное управление исполнительным механизмом
- «Псевдоручное» управление исполнительным механизмом
- Запрет одновременной выдачи команд «Больше» и «Меньше».

А.14 Сигнализация по отклонению от задания

Границы сигнализации (величина допустимого отклонения от задания в единицах измерения регулируемого параметра) задаются в атрибутах:

- .a28 – «Верхняя граница отклонения от задания»
- .a29 – «Нижняя граница отклонения от задания»

При нарушении вышеуказанных границ включится аварийная сигнализация по отклонению от задания. При нарушении верхней границы атрибута

- .a59=1 – «Отклонение от верхней границы задания»
- .a60=1 – «Новое отклонение от верхней границы задания»

При нарушении нижней границы атрибуты

.a61=1 – «Отклонение от нижней границы задания»

.a62=1 – «Новое отклонение от нижней границы задания»

При этом в протокол сообщений выдаётся сообщение красным цветом в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* ПОЛОЖИТ. ОТКЛ. ОТ ЗАДАНИЯ» или «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* ОТРИЦАТ.ОТКЛ.ОТ ЗАДАНИЯ». Цвет переменной АВ становится «Мигающий красный».

После квитирования **.a60=0** и **.a62=0**. В протокол сообщений выдаётся сообщение белым цветом в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* Квитирование ЗДН». Цвет переменной АВ становится «Красный».

Для данной сигнализации предусмотрен гистерезис, который задаётся в атрибуте **.a17** переменной ВА (регулируемый параметр).

Данная сигнализация действует только в режиме «Автоматический». Запретить работу данной сигнализации можно приравняв атрибут **.a83=1** «Снятие с сигнализации по заданию».

A.15 Сигнализация по ходу ИМ

Данный тип сигнализации действует только для регуляторов типа 0. Границы сигнализации (величина выходного сигнала от аналогового регулятора на ИМ (**.a48**) в процентах) задаются в атрибутах:

.a32 – «Верхняя граница сигнализации хода ИМ»

.a33 – «Нижняя граница сигнализации хода ИМ»

При нарушении вышеуказанных границ включится предупредительная сигнализация по нарушению границ сигнализации хода ИМ.

При нарушении верхней границы атрибуты

.a63=1 – «Нарушение по верхней границе сигнализации хода ИМ»

.a64=1 – «Новое нарушение по верхней границе сигнализации хода ИМ»

При нарушении нижней границы атрибуты

.a65=1 – «Нарушение по нижней границе сигнализации хода ИМ»

.a66=1 – «Новое нарушение по нижней границе сигнализации хода ИМ»

При этом в протокол сообщений выдаётся сообщение жёлтым цветом в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* СИГН.ВЕРХНЕГО ПОЛОЖЕНИЯ ИМ» или «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* СИГН.НИЖНЕГО ПОЛОЖЕНИЯ ИМ». Цвет переменной АВ становится «Мигающий жёлтый».

После квитирования **.a64=0** и **.a66=0**. Выводится сообщение белым цветом в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* Квитирование ИМ». Цвет переменной АВ становится «Жёлтый». Запретить работу данной сигнализации можно приравняв атрибут **.a84=1** «Снятие с сигнализации по положению ИМ».

А.16 Диагностика физического выхода

При нарушениях в работе модуля ввода/вывода или при обрыве цепи (для узлов с контролем обрыва линии) включится сигнализация по диагностике физического выхода.

Атрибуты

- .a69=1 – «Диагностика ЦАП»
- .a70=1 – «Диагностика ЦАП (новая)»
- .a71=1 – «Признак обрыва цепи»

В протоколе сообщений сиреневым цветом выводится сообщение о неисправности канала (текст сообщения зависит от конкретного вида неисправности и типа контроллера). Цвет переменной АВ становится «Мигающий синий».

После квитирования .a70=0. В протоколе сообщений белым цветом выводится сообщение о квитировании. Цвет переменной АВ становится «Синий».

Данный тип сигнализации действует только для переменных, привязанных к физическому выходу (атрибуты .a3≠0 «Номер платы» и .a4≠0 «Номер выхода»).

А.17 Сигнализация перехода в режим «Ручной дистанционный»

Данная предупредительная сигнализация действует при переходе из режима «Автоматический» в режим «Ручной дистанционный». Атрибуты

- .a72=1 – «Переход на ДУ»
- .a79=1 – «Новый переход на ДУ»

При этом в протокол сообщений выдаётся сообщение жёлтым цветом в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* Переход на дист.управление (ДУ)». Цвет переменной АВ становится «Мигающий жёлтый».

После квитирования .a79=0. При этом в протокол сообщений выдаётся сообщение белым цветом в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2* Квитирование перехода на ДУ». Цвет переменной АВ соответствует текущему состоянию переменной АВ (определяется в функции установки цвета переменной).

Запретить работу данной сигнализации можно приравняв атрибут .a83=1 «Снятие с сигнализации по заданию». Т.к. данный атрибут запрещает также сигнализацию по заданию, то для сохранения действия сигнализации по заданию, на кнопку с командой «Автомат» (на Станции оператора) необходимо назначить дополнительную реакцию (.a83=0), а на кнопку с командой «Ручной» (на Станции оператора) необходимо назначить дополнительную реакцию (.a83=1). Тогда, при переводе регулятора в режим со Станции оператора сигнализация не будет действовать, а при действии алгоритма (автоматическом переводе в режим «Ручной дистанционный») – включится. Если при этом необходимо отключить действие сигнализации по отклонению от задания, то следует установить границы сигнализации по отклонению от задания равные 0.

Для перевода регулятора в режим «Ручной» без срабатывания «Сигнализации по заданию» можно использовать атрибут .a79 «Новый переход на ДУ по недоверности». Если данный атрибут выставить равным «1» при нулевом атрибуте .a72 «Признак перехода на ДУ» и режиме управления «Автоматический», то будет произведен перевод регулятора в «Ручной» режим без сигнализации.

A.18 Установка цвета переменной АВ

Цвет переменной АВ (в контроллере) устанавливается согласно следующей последовательности (последний номер имеет наивысший приоритет):

1. Зелёный цвет (Норма)
2. Нарушение по отклонению от задания
3. Нарушение по ходу ИМ
4. Новое нарушение по отклонению от задания
5. Новое нарушение по ходу ИМ
6. Если приоритет цвета переменной ВА (регулируемый параметр) выше чем цвет АВ, то устанавливается цвет переменной ВА
7. Диагностика физического выхода
8. Сигнализация перехода в режим «Ручной дистанционный».

A.19 Переход в режим «Ручной дистанционный» по недостоверности регулируемого параметра

При недостоверности регулируемого параметра (атрибут .a52=1 переменной ВА, тип и номер которой назначены в атрибутах .a8 и .a9 переменной АВ) регулятор автоматически переходит в режим «Ручной дистанционный». При этом в протокол сообщений выдаётся сообщение в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2 А→Р Причина «Недостов»*». Данная функция отключается, если атрибут .a67=1 «Запрет перехода в ДУ по недостоверности».

A.20 Переход в режим «Ручной дистанционный» при неисправности физического выхода

При неисправности физического выхода (атрибут .a71=1 «Признак обрыва цепи», .a69=1 «Диагностика ЦАП») регулятор автоматически переходит в режим «Ручной дистанционный». Данная функция не отключается.

A.21 Переход в режим «Ручной дистанционный» в первом цикле контроллера

Функция перехода в режим «Ручной дистанционный» в первом цикле контроллера настраивается в разделе файла *krugknttr.ini* (см. п.4.2.4.2.8).

Соответствующий раздел файла *krugknttr.ini* имеет следующий вид:

```
: Перевод АВ в ДУ при перезапуске СРВ
```

```
[REGUL]
```

```
AV_List_RC=1,5,10-16 : номера переменных АВ
```

В первом цикле контроллера в атрибут .a92 «Режим регулятора «Ручной дистанционный»» выбранных переменных записывается 1.

При отсутствии раздела функция не выполняется. Номера переменных могут указываться через запятую или через тире. Если необходимо указать все переменные, то пишется all.

A.22 Ограничение выходного сигнала аналогового регулятора

Данная функция действует для типа регулятора 0 и использует в своей работе атрибуты .a30 «Верхнее огранич. хода ИМ» и .a31 «Нижнее огранич. хода ИМ». Если рассчитанный выход регулятора больше, чем .a30, то выходному значению регулятора присваивается .a48=.a30. Если рассчитанный выход регулятора меньше, чем .a31, то выходному значению регулятора присваивается .a48=.a31. В соответствии с этим значением пересчитывается интегральная составляющая ПИД-регулятора.

A.23 Ограничения скорости хода ИМ

Данная функция действует только для регулятора типа 0. Для её настройки используется атрибут .a38 «Скорость хода ИМ / время полного хода ИМ». Это максимальная величина (Y_{\max}), на которую может измениться выходной сигнал регулятора типа 0 за один цикл его работы (время цикла – ТКТ). Если модуль разности между выходным сигналом блока ПИД и предыдущим выходом регулятора меньше, чем Y_{\max} , то выходу регулятора присваивается значение выходного сигнала блока ПИД. В противном случае выход регулятора «дотягивается» до выхода блока ПИД с постоянной скоростью Y_{\max}/TKT .

Для импульсных типов регулятора 1, 2, 4 и 5 атрибут .a38 - это время полного хода ИМ в секундах.

A.24 Инверсия выходного сигнала

Данная функция действует для типа регулятора 0. Если атрибут .a68=0 «Инверсия выходного сигнала», то выходу 0% (значение атрибута .a48) соответствует ток начала диапазона выходного канала, а 100% - ток конца диапазона выходного канала, например, для узла 4...20 мА: 0% - 4 мА, 100% - 20 мА.

Если атрибут .a68=1 «Инверсия выходного сигнала», то значение выходного сигнала инвертируется, например, для узла 4...20 мА: 0% - 20 мА, 100% - 4 мА.

A.25 Функция компенсации люфта

Данная функция действует для типов регулятора 4, 5, 10, 11, 12. При этом атрибуты .a32 и .a33 имеют смысл «Люфт больше» и «Люфт меньше» соответственно.

При подаче очередной команды «Больше», если предыдущая команда была «Меньше», на ИМ будет выдан дополнительный импульс в секундах, равный значению атрибута .a32.

При подаче очередной команды «Меньше», если предыдущая команда была «Больше», на ИМ будет выдан дополнительный импульс в секундах, равный значению атрибута .a33.

Для отключения данной функции необходимо приравнять данные атрибуты 0.

A.26 Точное управление исполнительным механизмом

Данная функция действует для типов регулятора 4, 5, 10, 11, 12 и позволяет выдать на ИМ однократный импульс «Больше» или «Меньше» заданной длительности.

Если атрибут .a80=1, то при записи единицы в атрибут .a85 «Дистанция больше» или в атрибут .a87 «Дистанция меньше» на плату будет выдан импульс, соответственно «Больше» или «Меньше», длительностью, соответствующей минимальной длительности импульса (атрибут .a34 «Тактовая частота / длительность импульса»). При этом в атрибуты .a85 и .a87 автоматически записывается 0.

A.27 «Псевдоручное» управление исполнительным механизмом

Данная функция действует для типов регулятора 4, 5, 10, 11, 12 и позволяет в режиме «Ручной дистанционный» вывести исполнительный механизм в заданное положение.

Атрибут .a31 «Нижнее ограничение хода ИМ» используется как задание для исполнительного механизма (в % от 0 до 100). Если атрибут .a31 больше -0,01 и меньше 100, то на исполнительный механизм выдаётся сигнал, соответственно «Больше» или «Меньше» в зависимости от знака разницы между заданием и действительным положением ИМ.

С помощью данной функции ИМ позиционируется с точностью

$$\pm TKT * \frac{.a38}{100\%}.$$

Где

TKT – время цикла контроллера,

.a38 – время полного хода ИМ.

Действительное положение ИМ берётся как значение входной аналоговой переменной назначенной в атрибутах .a12 «Тип переменной ПУВ» и .a13 «Номер переменной ПУВ». В случае, если переменная ВА не назначена или недостоверна функция прекращает свою работу и АВ.a31=-0,01 (значение -0,01 выбрано для удобства визуализации на СО). При этом выдаётся сообщение в протокол сообщений в формате: «*Позиция переменной АВ Имя1 Имя2 отмена ПРУ причина – недостоверность пол. ИМ*».

Работу данной функции во время её исполнения можно отменить установив или .a31=-0,01, или .a85=1 «Дистанция больше», или .a87=1 «Дистанция меньше».

A.28 Запрет одновременной выдачи команд «Больше» и «Меньше»

Данная функция действует для импульсных регуляторов 1, 2, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12 и запрещает одновременную выдачу команд «Больше» и «Меньше» на исполнительный механизм.

ПРИЛОЖЕНИЕ Б. ПРИНЦИПЫ РАБОТЫ ФУНКЦИИ ОТКЛЮЧЕНИЯ ОБРАБОТОК

- За активацию функции отключения обработок отвечает атрибут №2 «Код обработки». Данный атрибут представляется как битовое поле, каждый из восьми битов которого отвечает за отключение того или иного блока обработок. Назначение конкретных битов в зависимости от типа переменной см. ниже.
- Обработка атрибута «Снятие с опроса» в СРВК для переменных всех типов выполняется всегда, кроме варианта «1-общее отключение обработок переменной».
- Атрибуты №1-4 (№канала, Код обработки, №платы, №входа) для переменных типов ВА, ВД, АВ, ДВ, не должны использоваться как свободные даже при полностью отключенных обработках.

Б.1 Переменная ВА

0000 0000 (Здесь и далее данное поле есть атрибут №2 «Код обработки») - Блок 0. Обработки ВА включены.

Выполняются все стандартные обработки ВА.

XXXX XXX1 – Блок 1. Общее отключение обработок ВА

Переменная не обрабатывается, атрибуты (кроме №1-4) используются как массив данных пользователя. Верификация всех атрибутов (кроме №1-4) не выполняется. Следует иметь ввиду, что атрибуты, представленные в таблице Б.1.1, используются на сервере БД для вычисления цвета переменной, но при установке в «логическую 1» атрибутов №30 (снятие с опроса - цвет переменной белый) или 31 (снятие с сигнализации - цвет переменной циановый), значения остальных атрибутов таблицы игнорируются.

Таблица Б.1.1 – Перечень 2 освобождаемых атрибутов ВА

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
30	30	Снятие переменной с опроса	лог.
31	31	Снятие переменной с сигнализации	лог.
38	38	Нарушена нижняя предаварийная граница	лог.
39	39	Новое нарушение нижней предаварийной границы	лог.
40	40	Нарушена верхняя предаварийная граница	лог.
41	41	Новое нарушение верхней предаварийной границы	лог.
42	42	Нарушена нижняя предупредительная граница	лог.
43	43	Новое нарушение нижней предупредительной границы	лог.
44	44	Нарушена верхняя предупредительная граница	лог.
45	45	Новое нарушение верхней предупредительной границы	лог.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
46	46	Нарушена граница по скорости роста	лог.
47	47	Новое нарушение границы по скорости роста	лог.
48	48	Нарушена граница по скорости падения	лог.
49	49	Новое нарушение границы по скорости падения	лог.
50	50	Переменная в норме	лог.
51	51	Переход переменной в нормальное состояние	лог.
52	52	Сигнализация по достоверности	лог.
53	53	Новая сигнализация по достоверности	лог.

XXXX XX1X - Блок 2. Отключены общие обработки по переменной

«Физическая» переменная опрашивается, но текущее значение не анализируется на предмет диагностики обрыва и перегрузки, определяемой алгоритмически по величине текущего значения переменной. Диагностика, получаемая от модуля ввода, остается, т.е. в атрибут переменной №28 - «Текущее значение до преобразования» записывается код ошибки, если ошибки нет – то значение, пришедшее с модуля ввода/вывода. Анализ данного кода и вывод необходимых сообщений по отключенным обработкам переменной возлагается на алгоритм пользователя, написанный на языке КРУГОЛ.

Ниже приведены диапазоны, в которых текущее значение входной аналоговой переменной считается недостоверным:

99990000.0 <ВАх< 99990050.0 - код обрыва

99990050.0 <ВАх< 99990150.0 - нарушение верхней границы шкалы

99990150.0 <ВАх< 99990250.0 - нарушение нижней границы шкалы

99990250.0 <ВАх< 99990350.0 - перегрузка

99990350.0 <ВАх< 99990450.0 - код неисправности

В результате все атрибуты переменной, кроме №1-4,28,30, являются «свободными» и используются пользователем по своему усмотрению. Верификация всех атрибутов (кроме №1-4,28,30) не выполняется.

Отключаются обработки по недостоверности и общие обработки по переменной

- 1) Обработка общей недостоверности.
- 2) Обработка обрыва.
- 3) Обработка перегрузки.
- 4) Обработка неисправности.
- 5) Обработка недостоверности.
- 6) Фильтрация.

- 7) Линеаризация шкалы.
- 8) Отсечка нуля.
- 9) Установка нормы.
- 10) Установка цвета переменной.
- 11) Обработки, связанные с типом датчика.
- 12) Скорость роста/падения переменной.
- 13) Обработки по границам сигнализации.

XXXX X1XX - Блок 3. Отключены специальные обработки по переменной

Скорость роста/падения переменной (таблица Б1.2)

Атрибуты переменной №18-20, связанные с данной обработкой, являются «свободными» и используются пользователем по своему усмотрению, их верификация не выполняется. Пользователь через КРУГОЛ может формировать сообщения о скорости роста/падения. Для управления цветом переменной, связанным с сигнализацией по этой функции, должны использоваться атрибуты №46-49.

Таблица Б.1.2 – Перечень 3 освобождаемых атрибутов ВА

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
18	18	Время определения скорости изменения параметра	вещ.
19	19	Граница сигнализации по скорости роста	вещ.
20	20	Граница сигнализации по скорости падения	вещ.
46	46	Нарушена граница по скорости роста	лог.
47	47	Новое нарушение границы по скорости роста	лог.
48	48	Нарушена граница по скорости падения	лог.
49	49	Новое нарушение границы по скорости падения	лог.

XXXX 1XXX - РЕЗЕРВ.

XXX1 XXXX - Блок 5. Отключено формирование сообщений по диагностике и возврату в норму из диагностики и их квитирования

XX1X XXXX - Блок 6. Отключено формирование сообщений по границам предупредительной и предаварийной сигнализации и возврату в норму переменной, и их квитирования.

X1XX XXXX - Блок 7. Отключено формирование сообщений по настройке переменной

1XXX XXXX - Блок 8. Резерв

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Б.2 Переменная АВ

0000 0000 - Блок 0. Обработки АВ включены

Выполняются все стандартные обработки АВ.

XXXX XXX1 - Блок 1. Общее отключение обработок АВ

Переменная не обрабатывается, атрибуты (кроме №1-4) используются как массив данных пользователя. Верификация всех атрибутов (кроме №1-4) не выполняется.

Пользователю следует иметь ввиду, что атрибуты, представленные в табл. Б.2.1 используются в сервере БД для вычисления цвета переменной, но при установке в «логическую1» атрибутов №143 (Снятие с опроса в СО - цвет переменной белый) или №144 («Снятие с сигнализации в СО» - цвет переменной циановый), значения остальных атрибутов таблицы игнорируются.

Таблица Б.2.1 – Перечень 1 освобождаемых атрибутов АВ

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
59	59	Отклонение от верхней границы задания	лог.
60	60	Новое отклонение от верхней границы задания	лог.
61	61	Отклонение от нижней границы задания	лог.
62	62	Новое отклонение от нижней границы задания	лог.
63	63	Нарушение по верхней границе сигн хода ИМ	лог.
64	64	Новое нарушение по верхней границе сигн хода ИМ	лог.
65	65	Нарушение по нижней границе сигн хода ИМ	лог.
66	66	Новое нарушение по нижней границе сигн хода ИМ	лог.
69	69	Диагностика ЦАП	лог.
70	70	Диагностика ЦАП (новая)	лог.
71	71	Признак обрыва цепи	лог.
72	72	Признак перехода на ДУ	лог.
79	79	Новый переход на ДУ	лог.

XXXX XX1X - Блок 2. РЕЗЕРВ

XXXX X1XX - Блок 3. Отключены спец. обработки по переменной**Нарушение по ТЧП, ТЧО**

Атрибуты переменной, связанные с данными обработками (Таблица Б.2.2), являются «свободными» и используются пользователем по своему усмотрению, системные сообщения для данных обработок не формируются. Верификация атрибутов №28,29,83 не выполняется.

Таблица Б.2.2 – Перечень 2 освобождаемых атрибутов АВ

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
28	28	Верхняя граница отклонения от задания	вещ.
29	29	Нижняя граница отклонения от задания	вещ.
83	83	Снятие с сигнализации по заданию	лог

При необходимости формирования цвета переменной по сигнализации отклонения от ЗД, он формируется через КРУГОЛ с воздействием на атрибуты таблицы Б.2.3 (для стандартных типов регулятора) или через атрибуты таблицы Б.2.4 – для пользовательских типов регулятора (100,101 и т.п.), если включена нестандартная обработка. Вывод нужных сообщений пользователь формирует с помощью программы, написанной на языке КРУГОЛ.

Таблица Б.2.3 – Перечень атрибутов АВ для формирования сигнализации (стандартные регуляторы)

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
59	59	Отклонение от верхней границы задания	лог.
60	60	Новое отклонение от верхней границы задания	лог.
61	61	Отклонение от нижней границы задания	лог.
62	62	Новое отклонение от нижней границы задания	лог.

Таблица Б.2.4 – Перечень атрибутов АВ для формирования сигнализации (пользовательские регуляторы)

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
107	107	Цвет отображения сигнализации	целый

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Нарушение по ГМАКС, ГМИН, отключение люфта

Атрибуты переменной, связанные с данными обработками (таблица Б.2.5), являются «свободными» (их верификация не выполняется) и используются пользователем по своему усмотрению, системные сообщения для данных обработок не формируются, функция «люфта» для импульсных регуляторов не выполняется.

Таблица Б.2.5 – Перечень 3 освобождаемых атрибутов АВ

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
32	32	Верхняя граница сигнализ хода ИМ/люфт <Больше>	вещ.
33	33	Нижняя граница сигнализ хода ИМ/люфт <Меньше>	вещ.
84	84	Снятие с сигнализации по положению ИМ	лог

При необходимости формирования цвета переменной по сигнализации положения ИМ, он формируется через КРУГОЛ с воздействием на атрибуты таблицы Б.2.6 (для стандартных типов регулятора) и через атрибуты таблицы Б.2.4 – для пользовательских типов регулятора (100,101 и т.п.). Вывод нужных сообщений пользователь формирует с помощью программы на языке КРУГОЛ.

Таблица Б.2.6 – Перечень атрибутов АВ для формирования сигнализации (стандартные регуляторы)

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
63	63	Нарушение по верхней границе сигн хода ИМ	лог.
64	64	Новое нарушение по верхней границе сигн хода ИМ	лог.
65	65	Нарушение по нижней границе сигн хода ИМ	лог.
66	66	Новое нарушение по нижней границе сигн хода ИМ	лог.

XXXX 1XXX - Блок 4. РЕЗЕРВ

XXX1 XXXX - Блок 5. Отключено формирование сообщений по диагностике и возврату в норму из диагностики, переходу на ДУ по недостоверности

XX1X XXXX - Блок 6. Отключено формирование сообщений по границам сигнализации отклонения от задания, по ходу ИМ, переходу на ДУ

X1XX XXXX - Блок 7. Отключено формирование сообщений по настройке переменной

1XXX XXXX - Блок 8. РЕЗЕРВ

Б.3 Переменная ВД

0000 0000 - Блок 0. Обработки ВД включены

Выполняются все стандартные обработки ВД.

XXXX XXX1 - Блок 1. Общее отключение обработок ВД

Переменная не обрабатывается, атрибуты (кроме №1-4) используются как массив данных пользователя (их верификация не выполняется). Пользователю следует иметь ввиду, что атрибуты, представленные в табл. Б.3.1 используются в сервере БД для вычисления цвета переменной, но при установке в «логическую1» атрибутов №25 (снятие с опроса - цвет переменной белый) или 26 (снятие с сигнализации - цвет переменной циановый) или аналогичных в СО, значения остальных атрибутов таблицы игнорируются.

Таблица Б.3.1 – Перечень 1 освобождаемых атрибутов ВД

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
18	18	Тип звуковой сигнализации	целый
25	25	Снятие переменной с опроса	лог.
26	26	Снятие переменной с сигнализации	лог.
28	28	Нарушение <Недостоверность>	лог.
29	29	Новое нарушение <Недостоверность>	лог.
37	37	Лог признак <Сигнализация>	лог.
38	38	Лог признак <Норма>	лог.
39	39	Лог признак <Новая сигнализация>	лог.
40	40	Лог признак <Новая норма>	лог.

XXXX XX1X - Блок 2. Отключены общие обработки по переменной

«Физическая» переменная опрашивается. Диагностика, получаемая от модуля ввода, остается, т.е. в атрибут переменной №21, бит0 - «Служебный атрибут №1» записывается признак «Обрыв», в атрибут переменной №21, бит4 - «Служебный атрибут №1» записывается признак «Общая неисправность», в атрибут переменной №19 «Свободный атрибут №1» записывается текущее значение входного сигнала. Анализ данных признаков и вывод необходимых сообщений по отключенным обработкам переменной возлагается на алгоритм пользователя, написанный на языке КРУГОЛ.

В результате все атрибуты переменной, кроме №1-4,19,21,25 являются «свободными» и используются пользователем по своему усмотрению (их верификация в ГБД, СРВК, Сервере БД не выполняется). Пользователю следует иметь ввиду, что атрибуты, представленные в табл. Б.3.1 используются в сервере БД для вычисления цвета переменной, но при установке в «логическую1» атрибутов №25 (Снятие переменной с опроса - цвет переменной белый) или 26 (Снятие переменной с сигнализации - цвет переменной циановый), значения остальных атрибутов таблицы игнорируются.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Отключаются обработки по недостоверности и общие обработки по переменной

- 1) Обработка недостоверного значения.
- 2) Определение фронтов.
- 3) Определение сигнализации
- 4) Инверсия переменной.
- 5) Установка цвета переменной

XXXX X1XX - Блок 3. Отключены обработки по признакам сигнализации и регистрации переходов из 0-1,1-0 переменной

Атрибуты переменной №14-18,26,30,33,34, связанные с данными обработками, являются «свободными» и используются пользователем по своему усмотрению (их верификация не выполняется). Пользователь через КРУГОЛ может формировать сообщения по сигнализации и регистрации переходов 0-1,1-0. Для управления цветом переменной, связанным с сигнализацией по этой функции, пользователь должен использовать атрибуты 18,37,39.

Отключаемые обработки:

- 1) Определение фронтов.
- 2) Определение сигнализации

Таблица Б.3.2 – Перечень 2 освобождаемых атрибутов ВД

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
14	14	Регистрация перехода из 0 в 1	лог.
15	15	Регистрация перехода из 1 в 0	лог.
16	16	Звуковая сигнализация перехода из 1 в 0	лог
17	17	Звуковая сигнализация перехода из 0 в 1	лог.
18	18	Тип звуковой сигнализации	Целый
26	26	Снятие переменной с сигнализации	лог.
30	30	Переход	лог.
33	33	Лог признак переднего фронта	лог.
34	34	Лог признак заднего фронта	лог.
35	35	Лог признак <Сигнализация из 1 в 0>	лог.
36	36	Лог признак <Сигнализация из 0 в 1>	лог.

37	37	Лог признак <Сигнализация>	лог.
39	39	Лог признак <Новая сигнализация>	лог.

XXXX 1XXX - Блок 4. РЕЗЕРВ

XXX1 XXXX - Блок 5. Отключено формирование сообщений по диагностике и возврату в норму из диагностики и их квитирования

XX1X XXXX - Блок 6. Отключено формирование сообщений при регистрации переходов 0-1,1-0

X1XX XXXX - Блок 7. Отключено формирование сообщений по настройке переменной

1XXX XXXX - Блок 8. РЕЗЕРВ**Б.4 Переменная ДВ:**

0000 0000 - Блок 0. Обработки ДВ включены

Выполняются все стандартные обработки ДВ.

XXXX XXX1 - Блок 1. Общее отключение обработок ДВ

Переменная не обрабатывается, атрибуты (кроме №1-5) используются как массив данных пользователя (их верификация не выполняется). Пользователю следует иметь ввиду, что атрибуты, представленные в табл. Б.4.1 используются в сервере БД для вычисления цвета переменной, но при установке в «логическую1» атрибутов №33 (снятие с опроса - цвет переменной белый), значения остальных атрибутов таблицы игнорируются.

Таблица Б.4.1 – Перечень 1 освобождаемых атрибутов ДВ

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
42	42	Лог признак <Норма>	лог.
43	43	Лог признак <Новая норма>	лог.
45	45	Новая сигнализация <Отказ>	лог.
47	47	Сигнализация <Отказ>	лог.

XXXX XX1X - Блок 2. РЕЗЕРВ

XXXX X1XX - Блок 3. Отключены обработки по регистрации переходов из 0-1,1-0

Атрибуты переменной №15,16,36,38,39, связанные с данными обработками, являются «свободными» и используются пользователем по своему усмотрению (их верификация не выполняется). Пользователь, посредством программы на языке КРУГОЛ, может формировать сообщения о регистрации переходов.

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

Отключаемые обработки:

- 1) Определение фронтов.
- 2) Регистрация переходов.

Таблица Б.4.2 – Перечень 2 освобождаемых атрибутов ДВ

№ в БД СО	№ в БД СРВК	Наименование атрибута	Формат
15	15	Регистрация перехода из 0 в 1	лог.
16	16	Регистрация перехода из 1 в 0	лог.
36	36	Переход	лог.
38	38	Передний фронт	лог.
39	39	Задний фронт	лог.

XXXX 1XXX - Блок 4. РЕЗЕРВ

XXX1 XXXX - Блок 5. Отключено формирование сообщений по диагностике и возврату в норму из диагностики

XX1X XXXX - Блок 6. Отключено формирование сообщений о регистрации переходов 0-1/1-0

X1XX XXXX - Блок 7. Отключено формирование сообщений по настройке переменной

1XXX XXXX - Блок 8. РЕЗЕРВ

Б.5 Формирование цвета отображения переменных БД

При полном отключении обработок переменных БД пользователь имеет возможность формирования цвета отображения переменной БД вручную. Для этого в атрибут «Цвет отображения сигнализации» (см. таблицу Б.4.3) нужно записать константу, соответствующую какому либо цвету (см. таблицу Б.4.4).

Таблица Б.4.3 – Номера атрибутов «Цвет отображения сигнализации» для переменных БД

Тип переменной	№ атрибута
ВА	62
АВ	107
ВД	41
ДВ	48

Таблица Б.4.4 – Константы для цвета отображения сигнализации

Константа	Цвет	Константа	Цвет
1	Зелёный	65	Зелёный мигающий
2	Жёлтый	66	Жёлтый мигающий
4	Красный	68	Красный мигающий
8	Синий	72	Синий мигающий
16	Белый	80	Белый мигающий
32	Циановый	96	Циановый мигающий

ПРИЛОЖЕНИЕ В. РАСЧЕТ ПРИБЛИЗИТЕЛЬНОГО ВРЕМЕНИ ОПРОСА ПЛАТ DEVLINK-A10

В.1 Общий алгоритм опроса модулей

Платы A10 могут быть подключены к контроллеру по нескольким интерфейсам RS-485. Платы, подключенные к разным интерфейсам, опрашиваются параллельно; точнее, каждый RS-485 опрашивается отдельным потоком. Чтение входов и запись выходов в потоках выполняются раздельно: сначала будут прочитаны входы со всех плат во всех потоках, потом будут обработки БД и цикл ПрП, далее будут записаны выходы на все платы во всех потоках.

На рисунке В-1 приведен пример опроса модулей.

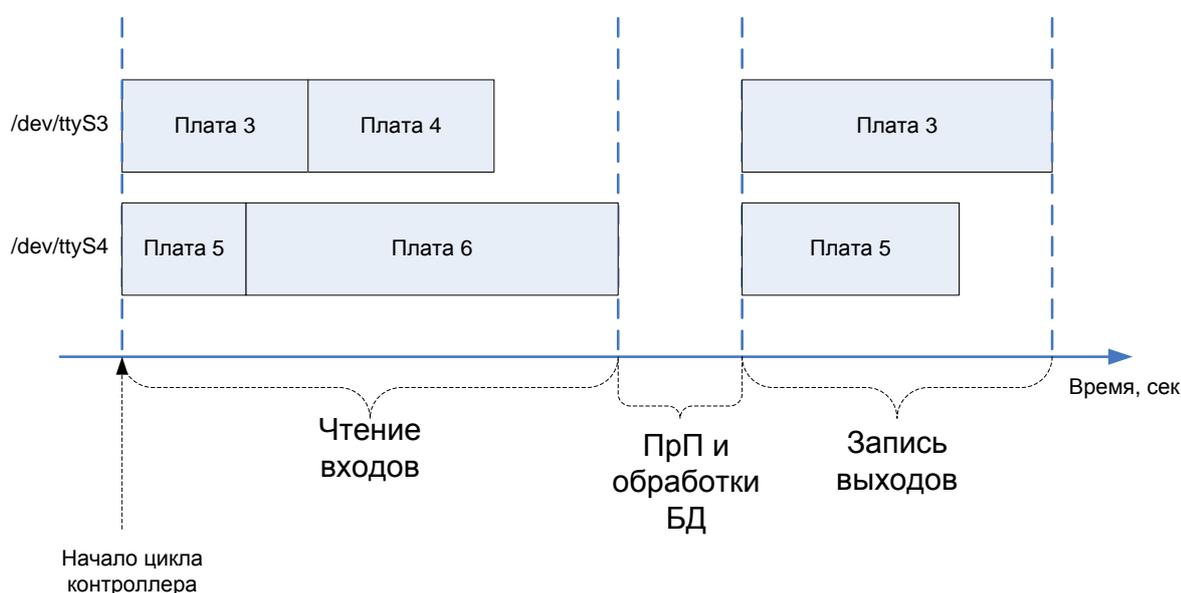


Рисунок В-1. Пример опроса модулей.

На примере показан опрос плат, подсоединенных к двум разным интерфейсам RS-485. Плата 3 (входа/выхода) и плата 4 (входа) подсоединены к интерфейсу `/dev/ttyS3`, а плата 5 (входа/выхода) и плата 6 (входа) – к интерфейсу `/dev/ttyS4`.

Потоки практически не мешают работе друг друга (так как большинство времени тратится на ожидание ответов плат), поэтому общее время опроса всех плат будет равно сумме максимального времени чтения входов и максимального времени записи выходов.

Чтобы сократить общее время опроса, платы нужно равномерно распределить по разным интерфейсам с учетом времени их чтения и записи.

В.2 Время опроса модулей на одном интерфейсе RS-485

Время опроса всех модулей на интерфейсе-RS485 складывается из двух частей:

1. Суммарного времени чтения входов всех модулей этого интерфейса
2. Суммарного времени записи выходов на все модули этого интерфейса.

Чтение входов у каждой платы может происходить за один или несколько запросов (зависит от типа платы и привязанных к плате переменных БД). Аналогично и с записью выходов на

СИСТЕМА РЕАЛЬНОГО ВРЕМЕНИ КОНТРОЛЛЕРА

плату – может быть один или несколько запросов (зависит от типа платы и привязанных переменных БД). Подробнее в разделе В.2.3.

Время любого запроса к модулю (и на чтение, и на запись) равно сумме двух составляющих:

1. Время паузы перед запросом к плате – так называемое «время ожидания» (ВО) модуля
2. Время на непосредственный опрос платы - запрос и получение ответа.

В.2.1 Параметр Время ожидания

Параметр ВО настраивается в Web-конфигураторе (**кадр «Модули А10»**) для каждой из плат отдельно. Данная настройка связана с особенностью модулей DevLink-A10 – модулю можно посылать запрос только через определенное время («время занятости» ВЗ) после того, как была любая активность любого другого модуля на шине RS-485.

Для каждого типа модулей время занятости имеет своё значение по умолчанию (задается автоматически, когда модуль найден при сканировании). Это значение можно изменить (в большую или меньшую сторону). По-умолчанию параметры ВЗ задаются таким образом, чтобы модуль в 100% случаев успевал отвечать на запрос.

При желании можно существенно уменьшить значение ВЗ, но увеличить количество попыток послать запрос модулю; это приведет к тому, что среднее время цикла контроллера существенно уменьшится, но иногда будут небольшие одноразовые «скачки» во времени цикла.

В таблице В-1 приведены значения времени занятости по умолчанию для всех типов модулей, а также значения, при которых модуль будет отвечать в 95% случаев.

Таблица В-1. «Время занятости» для разных типов модулей.

Модуль	По-умолчанию, мс	95% успешных попыток, мс
DIO-16BD	9	5
DIO-16BD (v1.1)	1	0
AIO-4/4	1	0
AIO-4/0	1	0
AIO-4/2	1	0
AI-8UI	11	10
DIO-4/4	7	6
DIO-4/4 (v1.1)	1	0
AI-3RTD	24	20
AO-2UI	28	25
DO-16RA4	1	0
DIO-12H3/4RA	1	0
AI-8TC	37	9

Для ускорения опроса модулям с большим временем ожидания рекомендуется давать меньший Modbus-адрес. Это связано с тем, что СРВК выполняет опрос модулей на интерфейсе RS-485 по порядку их адресации, начиная с самого меньшего. Чтение каналов модуля с наименьшим адресом будет происходить после того, как в СРВК была пауза после предыдущего цикла контроллера, а значит часть от времени ожидания уже прошла. Запись каналов модуля с наименьшим адресом будет проводиться после выполнения ПрП и обработок БД, плюс время ожидания после цикла чтения модулей на этом интерфейсе RS-485 (в случае, если какой-то другой интерфейс опрашивался дольше).

В.2.2 Время опроса платы

Это время с момента отправки запроса плате и до момента получения ответа. Чтение входов и запись выходов – это два разных запроса; кроме того, у каждой из плат есть свои особенности, которые могут потребовать большего числа запросов (описаны ниже, в соответствующих разделах).

Время опроса одной и той же платы не всегда одно и то же; это связано с особенностью работы плат А10. Цикл работы платы А10 состоит из двух последовательных шагов:

1. опрос входных каналов/выдача значений на выходные каналы;
2. принятие пакета -запроса, который пришел по линии RS-485, и выдача пакета-ответа.

Когда плата выполняет опрос своих каналов – она не может ответить на запрос по RS-485; она ответит сразу после окончания опроса. Поэтому время опроса платы в СРВК варьируется, в зависимости от скорости опроса платой своих каналов.

Время опроса каналов различается для разных плат, для аналоговых – больше (до 35 мс), для дискретных – меньше (до 8 мс). Время обработки пакетов от контроллера для плат примерно одинаково (до 3 мс), однако еще до 5 мс. тратится еще на пересылку пакетов по шине (зависит от количества байтов в пакетах запроса-ответа).

В таблице ниже приведено минимальное, максимальное и среднее время *одного* запроса для каждого типа плат, в миллисекундах. Отдельно для входов и выходов. Скорость шины – 115200 бит/с, 1000 запросов/ответов.

Таблица В-2. Время опроса для разных типов модулей.

Модуль	Чтение, мин., мс	Чтение, макс., мс	Чтение, сред., мс	Запись, мин., мс	Запись, макс., мс	Запись, сред., мс
DIO-16BD	6	14	8	7	15	9
DIO-16BD(v1.1)	2	3	3	2	4	3
AIO-4/4	5	7	6	6	9	7
AIO-4/0	5	10	6	6	9	7
AIO-4/2	5	10	6	10	12	11
AI-8UI	8	19	9	-	-	-
DIO-4/4	4	10	6	6	12	8
DIO-4/4(v1.1)	2	3	3	2	4	3
AI-3RTD	5	29	8	-	-	-
AO-2UI	4	31	11	8	34	11
DO-16RA4	2	3	3	2	4	3
DIO-12H3/4RA	2	3	3	2	4	3
AI-8TC	8	44	10	-	-	-

При расчете времени цикла контроллера рекомендуется использовать среднее время опроса платы.

В.2.3 Особенности опроса разных типов плат

Ниже дано описание об особенностях отправки запросов разных типов плат в зависимости от типа платы и привязки переменных БД к плате.

В.2.3.1 Дискретные платы ввода/вывода (DIO-4/4 и DIO-16BD)

У платы есть три группы каналов, каждая из них опрашивается одним отдельным запросом:

- дискретные входа (для переменных БД типа ВД). Выполняется один запрос на чтение, время выполнения запроса не зависит от количества используемых входов;
- дискретные выхода (для переменных БД типа ДВ/АВ). Выполняется один запрос на запись, время выполнения запроса не зависит от количества используемых выходов;
- счетчики, привязанные к дискретным входам (для переменных БД типа ВА). Выполняется один запрос на чтение. Время выполнения запроса незначительно зависит от количества привязанных счетчиков.

Если в БД нет привязки к какой-либо из групп каналов – данная группа опрашиваться не будет.

В.2.3.2 Аналоговые входные платы (AI-8UI, AI-8TC и AI-3RTD)

У каждой из этих плат есть только одна группа каналов, эта группа целиком опрашивается одним запросом на чтение. Время выполнения запроса незначительно зависит от количества привязанных входов.

В.2.3.3 АО-2UI

У данной платы два выходных канала, каждый из них требует одного отдельного запроса на запись выхода и одного отдельного запроса на чтение диагностики. Если к двум каналам привязаны переменные БД типа АВ, то будет 2 запроса на чтение и 2 запроса на запись для этой платы.

В.2.3.4 AIO-4/0, AIO-4/4, AIO-4/4

У этих платы есть по три группы каналов, каждая из них опрашивается одним отдельным запросом:

- дискретные входа (для переменных БД типа ВД). Выполняется один запрос на чтение, время выполнения запроса не зависит от количества используемых входов;
- аналоговые входа. Выполняется один запрос на чтение. Время выполнения запроса незначительно зависит от количества привязанных каналов.
- Только для AIO-4/4. Дискретные выхода (для переменных БД типа ДВ/АВ). Выполняется один запрос на запись, время выполнения запроса не зависит от количества используемых выходов;
- Только для AIO-4/0. Аналоговые выхода (для переменных БД типа АВ). Выполняется один запрос на запись, время выполнения запроса незначительно зависит от количества используемых выходов;
- Только для AIO-4/2. Аналоговые выхода (для переменных БД типа АВ). Выполняется один запрос на запись, время выполнения запроса незначительно зависит от количества используемых выходов. Дискретные выхода (для переменных БД типа ДВ/АВ). Выполняется один запрос на запись, время выполнения запроса не зависит от количества используемых выходов.

Если в БД нет привязки к какой-либо из групп каналов – данная группа опрашиваться не будет.

В.2.3.5 DIO-12H/4RA

У платы есть две группы каналов, каждая из них опрашивается одним отдельным запросом:

- дискретные входы (для переменных БД типа ВД). Выполняется один запрос на чтение, время выполнения запроса не зависит от количества используемых входов;
- дискретные выходы (для переменных БД типа ДВ/АВ). Выполняется один запрос на запись, время выполнения запроса не зависит от количества используемых выходов.

Если в БД нет привязки к какой-либо из групп каналов – данная группа опрашиваться не будет.

В.2.3.5 DO-16RA

У платы есть одна группы каналов, она опрашивается одним запросом. Выполняется один запрос на запись, время выполнения запроса не зависит от количества используемых выходов.

Если в БД нет привязки к каналам платы –она опрашиваться не будет.

В.3 Пример расчета времени опроса модулей

У контроллера следующая конфигурация:

- на интерфейсе /dev/ttyS3 находится одна плата AI-8TC (адрес 3);
- на интерфейсе /dev/ttyS4 находится две платы: AI-8UI (адрес 4) и DIO-4/4 (адрес 5).

Время опроса при такой конфигурации рассчитывается следующим образом:

1. Время опроса на интерфейсе /dev/ttyS3.

Чтение входов:

- Время ожидания: плата AI-8TC находится первой (и единственной) на этом интерфейсе, поэтому её время ожидания можно не учитывать.
- Время опроса: 10 мс (из таблицы В-2).

Запись выходов: отсутствует.

Итого для /dev/ttyS3:

- чтение входов: 10 мс;
- запись выходов: 0 мс.

2. Время опроса на интерфейсе /dev/ttyS4.

Чтение входов:

- Время ожидания: плата AI-8UI находится первой, поэтому её время ожидания можно не учитывать. Для платы DIO-4/4 время ожидания = 7 мс (из таблицы В-1)
- Время опроса: 9 мс для AI-8UI плюс 6 мс для DIO-4/4.

Запись выходов:

- Время ожидания: 7 мс для DIO-4/4 (уменьшается на величину времени выполнения ПрП и обработок БД);
- Время опроса: 8 мс для DIO-4/4.

Итого для /dev/ttyS4:

- опрос входов: $7+9+6 = 22$ мс;
- запись выходов: $7+8 = 15$ мс.

3. Общее время опроса плат.

Общее время опроса плат определяется сложением максимального времени опроса входов и максимального времени записи выходов на интерфейсах.

Чтение входов: для /dev/ttyS3 - 10 мс, для /dev/ttyS4 - 22 мс; итоговое - 22 мс.

Запись выходов: для /dev/ttyS3 - 0 мс, для /dev/ttyS4 - 15 мс; итоговое - 15 мс.

Общее время опроса плат $22+15 = 37$ мс.

ПРИЛОЖЕНИЕ Г. ИНСТРУКЦИЯ ПО УСТАНОВКЕ И РАБОТЕ С АГЕНТОМ SNMP

Г.1 Установка SNMP-агента

Агент SNMP при запуске СРВК в основном режиме работы стартует и готов к работе.

Г.2 Список OID основных тегов

1. Загрузка процессора

Процент времени простоя (Integer32): .1.3.6.1.4.1.2021.11.11.0

Процент времени работы приложений (Integer32): .1.3.6.1.4.1.2021.11.9.0

Процент времени работы системы (Integer32): .1.3.6.1.4.1.2021.11.10.0

2. Состояние ОЗУ

Количество свободной памяти (в КБ, Integer32): .1.3.6.1.4.1.2021.4.11.0

Количество памяти, занятой под кэш (в КБ, Integer32): .1.3.6.1.4.1.2021.4.15.0

3. Трафик на Ethernet-интерфейсе

Количество полученных байт (Integer32): .1.3.6.1.2.1.2.2.1.10.2

Количество отправленных байт (Integer32): .1.3.6.1.2.1.2.2.1.16.2

4. Трафик на GPRS-интерфейсе (текущая сессия)

Количество полученных байт (строка): .1.3.6.1.4.1.8072.1.3.2.3.1.1.1.68

Количество отправленных байт (строка): .1.3.6.1.4.1.8072.1.3.2.3.1.1.1.69

4.1 Трафик на GPRS-интерфейсе (за текущий месяц)

Суммарный исходящий трафик - текстовая строка вида "8 MiB" -

.1.3.6.1.4.1.8072.1.3.2.3.1.1.1.67

Суммарный входящий трафик - текстовая строка вида "8 MiB" -

.1.3.6.1.4.1.8072.1.3.2.3.1.1.1.66

5. Время работы контроллера

Кол-во секунд со старта, умноженное на 100 (TimeTicks) - .1.3.6.1.2.1.1.3.0

6. Свободное место на дисковой системе

Свободное место в root – общесистемный каталог (в КБ, Integer32) - .1.3.6.1.4.1.2021.9.1.7.2

Свободное место в /gsw – каталог СРВК (в КБ, Integer32) - .1.3.6.1.4.1.2021.9.1.7.1

7. Время последнего изменения паролей

Дата последнего изменения файла паролей - текстовая строка вида "Wed Mar 2 18:03:15

MSK 2016" - .1.3.6.1.4.1.8072.1.3.2.3.1.1.1.65