

SIEMENS



European Tool Set DCS-Loader Version 3.xx Benutzeranleitung

CM2U8373D
06.03.2000

Siemens Building Technologies
Landis & Staefa Division

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	7
1.1	Über dieses Dokument.....	7
1.2	Einsatzbereich	8
1.3	Konzept für Download.....	9
1.4	Konzept für Upload	10
1.5	Konzept für Ausführen von Kommandos.....	11
2	Beginnen mit DCS-Loader.....	13
2.1	Starten	13
2.2	Aufbau des Arbeitsfensters	14
2.3	Effizientes Arbeiten	15
2.4	Betrachten/Editieren von Dateien	16
2.5	Beenden.....	17
3	Arbeiten mit DCS-Loader	19
3.1	Allgemeine Voraussetzungen	19
3.2	Download	20
3.2.1	Spezielle Voraussetzungen	20
3.2.2	Arbeitsablauf	21
3.3	Upload.....	23
3.3.1	Arbeitsablauf	23
3.4	Ausführen von Kommandos	25
3.4.1	Arbeitsablauf	25
3.5	Allgemeine Einstellungen	27
3.5.1	Arbeitsablauf	27
4	Fehlermeldungen/Fehlerbehandlung	29
4.1	Konvertierungsfehler von DCS-Loader.....	30

4.2	DCT-Kommunikationsfehler.....	31
4.2.1	Liste der Kommunikationsfehler und Warnungen	33
4.3	Keine Fehler	37
4.4	Einschalten der Trace-Funktion	38
4.5	Einstellen der Anzahl Report- Dateien	39
4.6	Weitere Einstellungen	40
5	Vertiefte Informationen für Benutzer	43
5.1	Vorbereitungen	43
5.1.1	Einstellungen im VISONIK Server.....	43
5.1.2	Vorbereitungen in PRVCONF	44
5.2	Anschließen des PC's	45
5.3	Installation	47
5.3.1	Voraussetzungen.....	47
5.3.2	Installation des Programms	48
5.3.3	Installation einer DCS-Loader-Sprache.....	49
5.4	Wichtige Dateien.....	50
6	Vertiefte Informationen für Toolmanager	53
6.1	Setup-Einstellungen in ETS.....	53
6.2	Übersetzung der VISONIK- Befehle in DCS_L.CAT.....	55
6.3	Übersetzung der DCS-Loader-Systemtexte.....	57
6.4	Übersetzung des DCS-Loader-Hilfetexte.....	59
6.5	Übersetzung der DCT- Meldungstexte	61
6.6	Vorbereiten von Kommunikations-Partnern	62
6.7	Die Datei DCT.PRF.....	63
6.7.1	Rubrik INITIALIZE.....	63
6.7.2	Rubrik PARTNER_N.....	69

6.7.3	PARTNER-Parameter	74
6.7.4	COM_PORT Parameter	76
6.7.5	Minimale DCT.PRF Konfiguration	78
6.8	Die VIS-Dateien	79
6.9	ETS-Eingabedatei für Upload	81
6.10	DCT-Kommandodatei	81
6.11	Datei-Test.....	82
6.12	Informationsdateien.....	82
6.12.1	Fehlerdateien.....	82
6.12.2	Report-Dateien	83
6.12.3	Trace-Dateien.....	84
	Stichwortverzeichnis	85

1 Einleitung

1.1 Über dieses Dokument

Wo finde ich was?

Die Hauptkapitel dieses Dokuments behandeln folgende Inhalte:

Kap.	Kurzbeschreibung
1	Einleitung (dieses Kapitel) <ul style="list-style-type: none">– <i>Was Sie an allgemeinen Informationen benötigen</i>– <i>Welche Konzepte dem DCS-Loader zugrunde liegen</i>
2	Beginnen mit DCS-Loader <ul style="list-style-type: none">– <i>Wie Sie den DCS-Loader starten, effizient arbeiten, und wie Sie Hilfe bekommen</i>
3	Arbeiten mit DCS-Loader <ul style="list-style-type: none">– <i>Wie Sie eine Konfiguration in den DCS laden</i>– <i>Wie Sie die DCS-Konfiguration aus dem Server herauslesen</i>– <i>Wie Sie spezielle Kommandos ausführen</i>
4	Fehlermeldungen/Fehlerbehandlung <ul style="list-style-type: none">– <i>Welche Fehlermeldungen der DCS-Loader ausgeben kann und wie sie bearbeitet werden</i>
5	Vertiefte Informationen für Benutzer <ul style="list-style-type: none">– <i>Wie Sie den PC mit dem Server verbinden</i>– <i>Wie Sie den DCS-Loader installieren und welche Voraussetzungen nötig sind</i>
6	Vertiefte Informationen für Toolmanager <ul style="list-style-type: none">– <i>Welche wichtige Dateien es gibt und welche Einstellungen Sie darin tätigen können</i>

Weiterführende Dokumente

- PRVCONF-Benutzeranleitung (BestellNr.: CM2U8375D)
- VISONIK Upload Benutzeranleitung (BestellNr.: CM2U8370D)
- New VISOTOOL Editor Bedienungsanleitung (BestellNr.: CM2B8361D)

1.2 Einsatzbereich

Wozu dient der DCS-Loader?

Der DCS-Loader ist ein DOS-Programm und wird für folgende Anwendungsbereiche eingesetzt:

- Eine DCS-Konfiguration in den VISONIK Server laden
- Die DCS-Konfiguration aus dem VISONIK Server lesen und in eine Datei schreiben
- Spezielle Kommandos in der DCS ausführen

Dabei sind zwei Arten von Daten zu unterscheiden:

- Projektspezifische Daten:
 - Technische Adressen
 - Benutzeradressen
 - Texte (TXI, TXU, TXC)
 - Modultypen
- Standarddaten (z.B. Standardtexte)

Verbindung zum VISONIK Server

Der DCS-Loader funktioniert sowohl über eine direkte V24-Verbindung als auch über eine Telefonverbindung mittels Modem.

In internen Netzwerken der Ländergesellschaften kann das Programm auch über das Netzwerk (Pipe) verwendet werden.

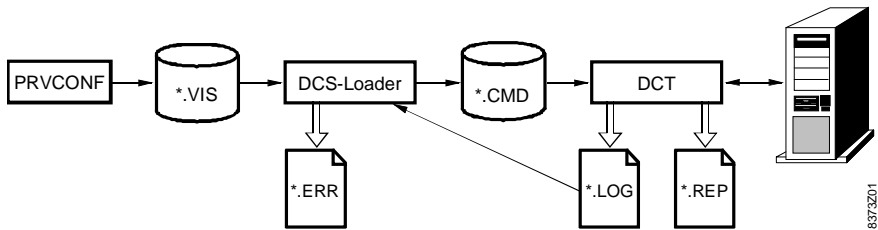
1.3 Konzept für Download

Zweck

Laden einer mit ETS erstellten Konfiguration in die DCS.

Funktionsweise

Aus der entsprechenden VIS-Datei erstellt der DCS-Loader zunächst eine CMD-Datei. Dann ruft der DCS-Loader das Data Communication Tool (DCT) auf, welches den eigentlichen Ladevorgang ausführt.



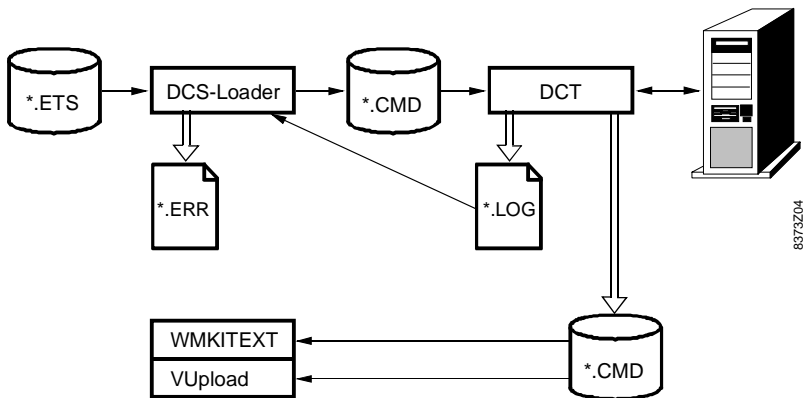
1.4 Konzept für Upload

Zweck

Schreiben der DCS-Konfiguration in eine Datei, die vom ETS gelesen werden kann.

Funktionsweise

Aus der ETS-Datei erstellt der DCS-Loader zunächst eine CMD-Datei. Dann werden die Kommandos mittels dem Data Communication Tool (DCT) an den DCS gesendet und dort ausgeführt. Die entstehende Ausgabe wird in eine DCS-Datei geschrieben.



Hinweis

Die Ausgabedatei und der zu lesende Bereich der technischen Adressen kann bestimmt werden.

Beispiel:

Adreßbereich: \$d2'* .. \$191'* → alle Controller

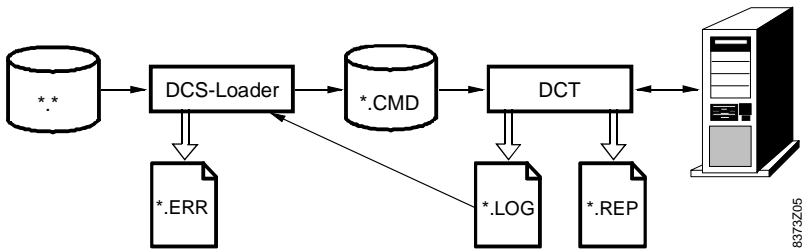
1.5 Konzept für Ausführen von Kommandos

Zweck

Ausführen von Kommandos in VISONIK Server, z.B. zum Löschen der Textkataloge.

Funktionsweise

Aus der Kommandodatei erstellt der DCS-Loader zunächst eine CMD-Datei. Dann werden die Kommandos mittels dem Data Communication Tool (DCT) an den DCS gesendet und dort ausgeführt. Eine allfällige Ausgabe wird in eine RPT-Datei geschrieben.



2 Beginnen mit DCS-Loader

2.1 Starten

Aus Windows



Doppelklicken Sie auf das DCS-Loader-Symbol

Aus DOS

Schritt	Aktion
1	Wechseln Sie ins DCS-Loader-Verzeichnis
2	Geben Sie folgenden Befehl ein: DCS_LOAD

2.2 Aufbau des Arbeitsfensters

Das DCS-Loader-Fenster Nach dem Starten des DCS-Loaders präsentiert sich Ihnen das Programm folgendermaßen:

```

Datei           Auswahl           Option           Hilfe
-----
[ DCS_LOADER V3.00 ]
DOWNLOAD PARAMETER           [Start F2]
VIS Input Datei . . . : C:\VISD\TOOL.4\DCS_LOAD\VIS_CMD.VIS
Temp. Kommando Datei: C:\VISD\TOOL.4\DCS_LOAD\VIS_CMD.CMD

UPLOAD PARAMETER           [Start F3]
ETS Input Datei . . . : C:\VISD\TOOL.4\DCS_LOAD\ETS_CMD.ETS
Temp. Kommando Datei: C:\VISD\TOOL.4\DCS_LOAD\ETS_CMD.CMD
DCS Output Datei . . . : C:\VISD\TOOL.4\DCS_LOAD\ETS_CMD.DCS
TA Adressbereich . . . : $d2'*...$d2'*

DCT CMD PARAMETER           [Start F4]
DCT CMD Input Datei : C:\VISD\TOOL.4\DCS_LOAD\TSK_CMD.TSK
Temp. Kommando Datei: C:\VISD\TOOL.4\DCS_LOAD\TSK_CMD.CMD

ALLGEMEINE PARAMETER
System Name . . . . . : QM2-Quasar
Partner Nummer . . . : 2           Text Katalog . . . . : 0 DEUTSCH
COM_PORT Sequenz . . . :
:com=com1;bd=9600;mk=0.
Partner Sequenz . . . :
:lu=156;mu=0.
Uisum . . . . . : DCS           Passwort . . . . . : ***           [Exit ESC]
  
```

8373001

Das Arbeitsfenster gliedert sich in vier Sektionen

Bereich	Eingaben
Download	*.VIS Eingabedatei *.CMD Temp. Kommandodatei
Upload	*.ETS Eingabedatei *.CMD Temp. Kommandodatei *.DCS Ausgabedatei Bereichsangabe
DCS Command	*.* Kommando-Eingabedatei *.CMD Temp. Kommandodatei
Allgemein	Angaben zur Kommunikation

2.3 Effizientes Arbeiten

Hilfetexte

Der DCS-Loader weist eine kontextsensitive Hilfe auf. Diese wird am einfachsten wie folgt aufgerufen:

Schritt	Aktion
1	Eingabefeld oder Aktion markieren.
2	Taste <F1> betätigen

Funktionstasten

Verschiedene Aktionen können im DCS-Loader-Fenster mit Hilfe der Funktionstasten rasch und bequem ausgeführt werden:

Taste	Aktion
<F1>	Kontextsensitive Hilfe für das markierte Eingabefeld oder für die markierte Aktion aufrufen.
<F2>	Start Download
<F3>	Start Upload
<F4>	Start DCS Kommandos
<F5>	Auswahlmaske für die Wahl des Partners öffnen.
<F6>	Texteditor mit der Fehlerdatei (*.ERR) öffnen.
<F8>	Auswahlmaske für die Wahl einer MSG Datei (bei der Sprachauswahl) öffnen.
<F9>	Aufruf des Texteditors.

2.4 Betrachten/Editieren von Dateien

Einleitung

In gewissen Fällen (z.B. bei der Fehlersuche) kann es nützlich sein, gewisse Dateien zu betrachten oder daran Änderungen anzubringen.

Editor bestimmen Bevor Sie Dateien anschauen können, müssen Sie einen Texteditor bestimmt haben.

Schritt	Aktion
1	Wählen Sie "Datei / Editor Definition".
2	Geben Sie den Pfad und den Dateinamen des Editors ein. oder Drücken Sie <F8> und wählen Sie die Datei im Datei-Auswahlfenster aus.

Datei betrachten und editieren

Direkt aus dem DCS-Loader können Sie alle Dateien, die Sie betrachten oder editieren wollen, bequem öffnen; z.B. die Dateien: *.VIS / *.CMD / *.ERR / *.LOG / *.REP / *.TRC / DCT.PRF.

Schritt	Aktion
1	Drücken Sie die entsprechende Funktionstaste und wählen Sie die gewünschte Datei. oder Markieren Sie die Datei im Ansichtsfenster.
2	Wählen Sie "Datei / Bearbeiten".
3	Nehmen Sie allfällige Änderungen vor.
4	Speichern Sie die Datei und verlassen Sie den Editor.

2.5 Beenden

Wählen Sie "Datei / Exit" oder drücken Sie <Esc>.
Bestätigen Sie die Meldung "Verlassen des DCS_LOAD
Programmes" mit "Ja".

Hinweis

Während der Kommunikation mit dem VISONIK Server kann
das Programm nicht mit "EXIT" verlassen werden.

Die Kommunikation kann mit <Ctrl Break> abgebrochen
werden, wenn die darauf erscheinende Frage innerhalb 5
Sekunden mit < y > bestätigt wird.

3 Arbeiten mit DCS-Loader

3.1 Allgemeine Voraussetzungen

Um mit dem DCS-Loader korrekt arbeiten zu können, müssen folgende grundsätzliche Voraussetzungen erfüllt sein:

- Korrekte Einstellungen im VISONIK Server
(siehe Kapitel 5.1.1)
- Verbindung zwischen dem PC und dem DCS geprüft.
(siehe Kapitel 5.2)
- Korrekte Installation des DCS-Loaders.
(siehe Kapitel 5.3)
- Vollständige Spracheinträge in der Datei DCS_L.CAT.
(siehe Kapitel 6.2)
- Korrekte Partnerdefinition in DCT.PRF.
(siehe Kapitel 6.6)

3.2 Download

3.2.1 Spezielle Voraussetzungen

Um mit dem DCS-Loader eine Konfiguration korrekt auf einen DCS laden zu können, müssen einige zusätzliche Voraussetzungen erfüllt sein:

- Richtige Spracheinstellung in der Datei VISONIK.INI im European Toolset vor der Arbeit mit PRVCONF. (siehe Kapitel 5.1.1)
- Richtige Einstellungen bei der Kompilation in PRVCONF. (siehe Kapitel 5.1.2)

3.2.2 Arbeitsablauf

Konfiguration laden

So gehen Sie vor, um eine Konfiguration zu laden:

Schritt	Aktion
1	Starten Sie DCS_LOAD.
2	Wählen Sie die VIS-Datei
3	Wählen Sie den Partner.
4	Geben Sie Visum und Passwort ein.
5	Starten Sie die Kommunikation.

Das Data Communication Tool (DCT) stellt nun die Kommunikation zum DCS her. Dann werden die entsprechenden Daten geladen und allfällige Parametrierungen vorgenommen.

Bei entsprechender Einstellung können Sie den ganzen Ablauf in einem Informationsfenster mitverfolgen.

Nach Abschluss meldet der DCS-Loader, ob er den Auftrag fehlerfrei erledigen konnte oder nicht.

Hinweis

Sie können den Ladevorgang jederzeit mit der Tastenkombination <Ctrl Break> abbrechen und die darauf erscheinende Frage innerhalb 5 Sekunden mit < y > bestätigen.

Dies soll jedoch nur im äußersten Notfall geschehen, da ein erneuter Ladevorgang bei jedem bereits generierten Punkt eine Fehlermeldung auslöst.

Falls keine Fehler aufgetreten sind

Falls der DCS-Loader keine Fehler meldet, bestätigen Sie das Informationsfenster mit [Ok].
Anschließend können Sie das Programm verlassen.

Falls Fehler aufgetreten sind

Wenn beim Laden Fehler auftraten, meldet der DCS-Loader am Schluss deren Anzahl in einem Informationsfenster. Ein zweites Fenster zeigt die Datei mit der Liste der festgestellten Fehler (*.ERR), bzw. einen Ausschnitt daraus.

Fahren Sie in diesem Fall folgendermaßen fort:

Schritt	Aktion
1	Bestätigen Sie das Informationsfenster mit [Ok].
2	Betätigen Sie <F6>, um den Texteditor mit der Fehlerliste (*.ERR) zu öffnen.
3	Beheben Sie die Fehler.



Verfahren Sie beim Beheben von Fehlern genau so, wie dies in Kapitel 4 "Fehlermeldungen/Fehlerbehandlung" beschrieben ist.

3.3 Upload

3.3.1 Arbeitsablauf

Konfiguration lesen

So gehen Sie vor, um eine Konfiguration aus einem VISONIK Server in eine Datei zu lesen:

Schritt	Aktion
1	Starten Sie DCS_LOAD.
2	Wählen Sie die Eingabedatei (*.ETS)
3	Tragen Sie den Pfad und den Namen der Datei ein, in welche die Daten geschrieben werden sollen.
4	Tragen Sie den Adreßbereich ein, von dem die Daten gelesen werden sollen.
5	Wählen Sie den Partner.
6	Geben Sie Visum und Passwort ein.
7	Starten Sie die Kommunikation.

Das Data Communication Tool (DCT) stellt nun die Kommunikation zum DCS her. Die gelesenen Daten werden in die angegebenen DCS-Datei geschrieben.

Nach Abschluss meldet der DCS-Loader, ob er den Auftrag fehlerfrei erledigen konnte oder nicht.

Hinweis

Sie können die Kommunikation jederzeit mit der Tastenkombination <Ctrl Break> abbrechen und die darauf erscheinende Frage innerhalb 5 Sekunden mit < y > bestätigen.

Falls keine Fehler aufgetreten sind

Falls der DCS-Loader keine Fehler meldet, bestätigen Sie das Informationsfenster mit [Ok].
Anschließend können Sie das Programm verlassen.

Falls Fehler aufgetreten sind

Wenn Fehler auftreten, meldet der DCS-Loader am Schluss deren Anzahl in einem Informationsfenster.

Ein zweites Fenster zeigt die Datei mit der Liste der festgestellten Fehler (*.ERR), bzw. einen Ausschnitt daraus.

Fahren Sie in diesem Fall folgendermaßen fort:

Schritt	Aktion
1	Bestätigen Sie das Informationsfenster mit [Ok].
2	Betätigen Sie <F6>, um den Texteditor mit der Fehlerliste (*.ERR) zu öffnen.
3	Beheben Sie die Fehler.



Verfahren Sie beim Beheben von Fehlern genau so, wie dies in Kapitel 4 "Fehlermeldungen/Fehlerbehandlung" beschrieben ist.

3.4 Ausführen von Kommandos

3.4.1 Arbeitsablauf

Kommandodatei ausführen

So gehen Sie vor, um eine Kommandodatei auszuführen:

Schritt	Aktion
1	Starten Sie DCS_LOAD.
2	Wählen Sie die Kommandodatei.
3	Wählen Sie den Partner.
4	Geben Sie Visum und Passwort ein.
5	Starten Sie die Kommunikation.

Das Data Communication Tool (DCT) stellt nun die Kommunikation zum DCS her und führt die Kommandos aus. Eine allfällige Ausgabe wird in die vorgegebene Datei geschrieben (siehe Kapitel 6.10).

Nach Abschluss meldet der DCS-Loader, ob er den Auftrag fehlerfrei erledigen konnte oder nicht.

Beispiel

Datei	Wirkung
DTXIV14G.TSK	Löscht alle Texte in den Textkatalogen TXI _g , TXI _m und TXI _p . Somit ist bei einem Neuladen kein alter Text vorhanden.

Hinweis

Sie können die Kommunikation jederzeit mit der Tastenkombination <Ctrl Break> abbrechen und die darauf erscheinende Frage innerhalb 5 Sekunden mit < y > bestätigen.

Falls keine Fehler aufgetreten sind

Falls der DCS-Loader keine Fehler meldet, bestätigen Sie das Informationsfenster mit [Ok]. Anschließend können Sie das Programm verlassen.

Falls Fehler aufgetreten sind

Wenn Fehler auftreten, meldet der DCS-Loader am Schluss deren Anzahl in einem Informationsfenster.

Ein zweites Fenster zeigt die Datei mit der Liste der festgestellten Fehler (*.ERR), bzw. einen Ausschnitt daraus.

Fahren Sie in diesem Fall folgendermaßen fort:

Schritt	Aktion
1	Bestätigen Sie das Informationsfenster mit [Ok].
2	Betätigen Sie <F6>, um den Texteditor mit der Fehlerliste (*.ERR) zu öffnen.
3	Beheben Sie die Fehler.



Verfahren Sie beim Beheben von Fehlern genau so, wie dies in Kapitel 4 "Fehlermeldungen/Fehlerbehandlung" beschrieben ist.

3.5 Allgemeine Einstellungen

3.5.1 Arbeitsablauf

Manuelle Eintagungen

Füllen Sie die Eingabefelder folgendermaßen aus:

Schritt	Aktion
1	Wählen Sie die Partner-Nummer, um die Kommunikationsart zu bestimmen (direkte Verbindung, Pipe oder Modem).
2	Geben Sie den System-Namen ein. (Er muss mit demjenigen im DCS übereinstimmen.)
3	Wählen Sie die Textkatalog-Sprache.
4	Geben Sie bei "COM_PORT Sequenz" die Schnittstellen-Parameter ein: com = Schnittstelle (com 1...com4) bd = Baudrate (75..9600 b/s) mk = Modemklasse – Default 0 (kein Modem) Bsp.: ; com=com1 ; bd=9600 ; mk=0 .
5	Geben Sie die Partner Sequenz für die DCS-Auswahl (im Verbund) ein: lu = DCS-Parameter LUS – für V12 und höher: 0 (Default) – für V10: 156 mu = Modem-Verbindung – Default 0 (kein Modem) Bsp.: ; lu=0 ; mu=0 .

**Eintrag mit
voreingestellten
Partnern**

Wenn der Partner schon eingerichtet ist, gehen Sie folgendermaßen vor:

Schritt	Aktion
1	Drücken Sie <F5>.
2	Wählen Sie im Partner-Auswahlfenster den richtigen Partner und drücken Sie <Enter>. Folgende Parameter werden überschrieben: – System-Name – Partner-Nummer – Schnittstelle (COM_PORT Sequenz) – Partner Sequenz
3	Wählen Sie die Textkatalog-Sprache.

4 Fehlermeldungen/- Fehlerbehandlung

Ablauf der Fehlerprüfung

1. Der DCS-Loader führt zuerst einen Datei-Test durch. Wenn der Test nicht erfolgreich ist, erscheint folgende Fehlermeldung:

Fehlermeldung	Ursache, Fehlerbehebung
Falsche oder leere Datei	Beim Datei-Test hat der DCS-Loader nicht das richtige Schlüsselwort gefunden. Wählen Sie die richtige Datei.

2. Danach wird die Eingabedatei in die CMD-Datei konvertiert. Wenn dabei Fehler auftreten, wird die Kommunikation nicht gestartet.
⇒ Siehe 4.1 “Konvertierungsfehler von DCS-Loader”
3. Das DCT prüft Partner und beim Download zusätzliche Abbruchkriterien und startet dann die Kommunikation. Wenn der DCT Fehler findet, werden Kommunikationsfehler bzw. Warnungen ausgegeben
⇒ Siehe 4.2 “DCT-Kommunikationsfehler”

4.1 Konvertierungsfehler von DCS-Loader

Allgemeines

Wenn der DCS-Loader die Fehlermeldung "Konvertierungsfehler/Warnungen" ausgibt, sind bereits bei der Konvertierung der Eingabedatei in die CMD-Datei Fehler aufgetreten. Die Kommunikation wird nicht gestartet.

Inhalt der ERR-Datei

Die ERR Datei hat dieselbe Dateibezeichnung wie die entsprechende Eingabedatei.

Sie hat in diesem Fall beispielsweise das folgende Aussehen:

```
10:22:10 22.02.96 | DCS_LOAD.EXE V2.16 | K:\DCS_LOAD\DCS_L.VIS |
E=12 (IL=66) Fehler: Vermisse => "=" [BEGIN_GEN]
           TA$o14'000,CTYP=MW,NAME="1'P32'W'000"ZUL"
E=16 (IL=67) Parameter nicht gefunden ! CTYP [BEGIN_PAR]
           TA=$o14'005,CTYPMW,NAME="1'P32'W'005"ZUL"
```

====> Konvertierungs Fehler/Warnungen = 2/0

Bedeutung: E Fehlernummer
 IL Zeilennummer in der VIS Datei

In den Zeilen 66 und 67 der VIS-Datei wurden die Fehler 12 und 16 entdeckt. Der DCS-Loader startet die Kommunikation nur, wenn er keine Konvertierungsfehler festgestellt hat.

Fehler beheben

Eine Liste der möglichen Fehler finden Sie in der Dokumentation DCS_L_GE.TXT

So gehen Sie vor, um die Fehler zu beheben:

Schritt	Aktion
1	Beenden Sie den DCS-Loader
2	Öffnen Sie die VIS-Datei in einem Texteditor.
3	Korrigieren Sie die Fehler.
4	Speichern Sie die Datei.
5	Starten Sie den DCS-Loader und die Kommunikation erneut.

4.2 DCT-Kommunikationsfehler

Allgemeines

Wenn der DCS die Fehlermeldung "Fehler, Kommunikation wurde abgebrochen" oder "Kommunikationsfehler/Warnung" ausgibt, sind bei der Verbindungsaufnahme des DCT (Data Communication Tool) mit dem Partner Probleme aufgetreten.

Inhalt der ERR-Datei

Die ERR-Datei hat dieselbe Dateibezeichnung wie die entsprechende Eingabedatei.

Sie hat in diesem Fall beispielsweise folgendes Aussehen:

```
09:42:54 11.03.96 | DCS_LOAD.EXE V2.16 | K:\DCS_LOAD\DCS_L3.VIS |  
  
====> Konvertierungs Fehler/Warnungen = 0/0  
  
09:44:29 11.03.96 | DCT.EXE V2.16 | K:\DCS_LOAD\DCS_L3.cmd | 93  
E=4 Fehler, Kommunikation wurde abgebrochen ! => DCT.REP  
| [PARTNER_2] NEPTUN 11.3.1996 09:44:59 | Connection trouble with partner!  
  
====> Kommunikations Fehler/Warnungen = 1/0
```

Bedeutung: E Fehlernummer

Das Data Communication Tool (DCT) versuchte eine Verbindung aufzubauen mit "[PARTNER_2] NEPTUN" (Datei DCT.PRF). Aus einem der unter der Fehlernummer 4 aufgeführten Gründe wurde die Kommunikation abgebrochen.

Die Liste mit den möglichen Kommunikationsfehlern finden Sie im nachfolgenden Kapitel.

Weitere Hilfen

DCT erstellt immer eine Report-Datei (DCT.REP im Verzeichnis ... \DCS_LOAD). Um detailliertere Informationen zu den aufgetretenen Fehlern zu erhalten, können Sie diese Datei betrachten.

Zudem besteht die Möglichkeit, eine Trace-Datei zu erstellen. Wie Sie dazu vorzugehen haben, erfahren Sie im Kapitel 6.12.3 "Trace-Dateien".

Weiteres Vorgehen

So gehen Sie vor, um die Fehler zu beheben:

Schritt	Aktion
1	Beenden Sie den DCS-Loader
2	Öffnen Sie die Eingabedatei in einem Texteditor.
3	Korrigieren Sie die Fehler.
4	Speichern Sie die Datei.
5	Starten Sie den DCS-Loader und die Kommunikation erneut.

4.2.1 Liste der Kommunikationsfehler und Warnungen

Fehlernummer/ Fehlermeldung	Ursache, Hinweise zur Fehlerbehebung
W=1 Warnung vom DCS	Die entsprechende Kommandozeile wurde ausgeführt, aber der DCS löste eine Warnung aus. Mehr Informationen dazu finden Sie in der REPORT-Datei DCT.REP (siehe Kapitel 6.12.2).
W=6 Übersprünge Kommandozeile	Die entsprechende Kommandozeile wurde wegen einer Fehlermeldung in der vorangegangenen Zeile ungeprüft übersprungen.
E=2 Unbekannter Parameter in der Kommandozeile	Die betreffende Kommandozeile enthält einen unbekanntenen Parameter.
E=3 Kein oder falsches serielles Verbindungskabel (V24)	Überprüfen Sie, ob die Stecker richtig eingesteckt sind und vergleichen Sie die Verdrahtung mit der Zeichnung im Kapitel 5.2.
E=3 Falsche Baudrate	Setzen Sie beim Eintrag "COM_PORT Sequenz" den Parameter "bd" richtig. Erlaubte Werte: 75...9600.
E=3 Falsches Kommunikationsproto- koll beim DCS Server	Setzen Sie den Parameter COMP der verwendeten DCS-Schnittstelle auf "Teletype". Bsp.: \$Ty5,COMP,Teletype
E=3 DCS Server ist eine Masterplatte	In SYS, PROJ darf der Eintrag "Masterplatte (Boot ohne Ringe)" nicht gesetzt sein.
E=4 Verbindungsprobleme mit dem Partner	Es gibt mehrere Gründe, die diesen Fehler auslösen. Die häufigsten werden nachfolgend kurz erläutert.
(E=4) Falsche Kommunikationsschnitt- stelle	Setzen Sie beim Eintrag "COM_PORT Sequenz" den Parameter "com" richtig. Erlaubte Werte: com1...com4
(E=4) Falsche Eigensystem- nummer	Wählen Sie den richtigen Kommunikationspartner oder überprüfen Sie dessen Systemnummer (Parameter "lu") beim Eintrag "PARTNER". Erlaubte Werte für "lu": 0...255, dezimal

Fehlernummer/ Fehlermeldung	Ursache, Hinweise zur Fehlerbehebung
(E=4) DCS kennt die DCT_ID nicht	Für eine korrekte Kommunikation muss der DCS die DCT_ID (Rubrik PARTNER_N) kennen. Falls dies nicht der Fall ist, verlangen Sie ein neues DCS-Update.
(E=4) DCS ist nicht intelligent gesetzt	Setzen Sie den Parameter TYX der verwendeten DCS-Schnittstelle auf "ITTY" Bsp.: \$Ty5,TYX=ITTY
(E=4) Kanal des DCS ist falsch konfiguriert	Der Kanal wurde vorher für ein anderes Gerät konfiguriert (Unterstation, ECU, usw.). Setzen Sie im DCS den Parameter LUS auf den Wert "0". Kontrolle (Bsp.): Ctrl P - SER,\$Ty5<Enter>. Falls LUS<>0, d.h. z.B. LUS=o0\$267 Neu auf "0" setzen: Ctrl P - \$267'CO,LUS,0<Enter>
(E=4) Falsche DCS-Version	Das Kommunikationsprogramm ist nur ab den DCS-Versionen 8.16, 10.16 und V12 lauffähig. Verlangen Sie ein Update für den Server.
(E=4) DCS-Zugriffslevel zu niedrig	Für den DCS-Loader müssen Sie auf dem DCS einen Benutzer mit Funktionslevel 7/7 definieren.
E=7/8 Falsches Visum / Passwort	Stellen Sie sicher, dass Visum und Passwort mit der Definition im DCS übereinstimmen.
E=9 Daten sind unvollständig	Wählen Sie im DCS-Loader-Fenster "Option / DCT SYSTEM Parameter" und stellen Sie Data Timeout auf mindestens 200 Sekunden ein. Fügen Sie dazu folgendes ein: dat_t=200;
E=10 Schreib- oder Lesefehler der Transferdatei in der Kommandozeile	Überprüfen Sie, ob die Datei schreibgeschützt oder nicht vorhanden ist (Pfad). Falls beides nicht zutrifft, überprüfen Sie die Kapazität der Festplatte.
E=11 Nicht erlaubte Kommandozeile	Für den DCS-Loader müssen Sie auf dem DCS einen Benutzer mit Funktionslevel 7/7 definieren.

Fehlernummer/ Fehlermeldung	Ursache, Hinweise zur Fehlerbehebung
E=12 Kommandozeile kann nicht richtig interpretiert werden.	Überprüfen Sie die entsprechende Kommandozeile auf ihre Richtigkeit. (Es besteht keine Fehleranalyse.)
E=13 Falscher Systemname	Sie haben den falschen Partner gewählt oder der Systemname stimmt mit demjenigen im DCS nicht überein.
E=14 Der zu generierende Punkt existiert bereits.	Bereits bestehende Punkte werden nicht neu generiert und parametrieren. Falls Sie solche Punkte neu generieren bzw. parametrieren möchten, müssen Sie diese zuvor mittels Terminal löschen.
E=15 Die zu generierenden Punktparameter stimmen nicht überein!	Vergleichen Sie die Parameter in der Kommandozeile mit den Daten im DCS.
E=16 Fehlerhafte DCT-Directive.	Die Datei DCT_MAN.TXT beschreibt alle möglichen DCT-Direktiven. Es ist notwendig, dass die Syntax exakt stimmt.
E=17 Ausdruck = falsch!	Dies ist kein Fehler. Die Fehlermeldung besagt lediglich, dass bei den DCT-Direktiven ein bool'scher Ausdruck den Wert "falsch" ergeben hat.
E=18 Kommandozeile ohne DCS-Unterstützung	Der DCS unterstützt die meisten Kommandos mit einem speziellen internen Code, der Aufschluss über die Ausführung der Kommandozeile gibt. Falls eine Kommandozeile nicht mit diesem Code bestätigt wird, erscheint diese Fehlermeldung. Meistens wurden die Kommandos dennoch korrekt ausgeführt. Überprüfen Sie dies in der REPORT-Datei DCT.REP.
E=19 DCT Direktive "#ABORT"	Bei diesem Schlüsselwort bricht das DCT die Kommunikation mit dem Partner ab. Kontrollieren Sie die vorhergehende Kommandozeile auf ihre Richtigkeit. Möglicherweise stimmt die "#IF" Direktive nicht (z. B Adreßform der Benutzeradresse). Lesen Sie dazu die Datei DCT_MAN.TXT über DCT-Direktiven.

Fehlernummer/ Fehlermeldung	Ursache, Hinweise zur Fehlerbehebung
E=21 Falsche DCS-Version	Das Kommunikationsprogramm ist nur ab den DCS-Versionen 8.16, 10.16 und V12 lauffähig. Verlangen Sie ein Update für den Server.
E=22 Die Kommandozeile in der CMD-Datei ist zu lang!	Die maximale Länge einer Zeile beträgt 250 Zeichen. Löschen Sie unnötige Leerschläge und Tabulatoren. Falls die Zeile immer noch zu lang ist, müssen Sie daraus zwei Kommandozeilen erzeugen. Das Aufteilen einer Kommandozeile durch einen Zeilenumbruch ist nicht erlaubt.
E=23 Die Transferdatei konnte nicht vollständig übermittelt werden.	Überprüfen Sie die Größe der Transferdatei. Möglicherweise ist sie für den DCS zu groß.
E=37 ADDP Information: CTS missing	Der Parameter "mk" ist bei "COM.PORT Sequenz" nicht eingetragen.
E103 "Dialog time-out error"	Verbindungsunterbruch oder alter DCS mit ungenügendem Patch-Stand
E=117 SIO Frame error! (Baudrate=???)	Die Baudrate fehlt oder ist falsch eingegeben. Definieren Sie bei "COM.PORT Sequenz" die richtige Baudrate.

4.3 Keine Fehler

Inhalt der ERR-Datei

Auch wenn keine Fehler aufgetreten sind, wurde eine ERR-Datei erstellt. Sie hat dieselbe Dateibezeichnung wie die entsprechende Eingabedatei.

Sie hat in diesem Fall beispielsweise das folgende Aussehen:

```
10:16:31 11.03.96 | DCS_LOAD.EXE V2.16 | K:\DCS_LOAD\DCS_L3.VIS
```

```
====> Konvertierungs Fehler/Warnungen = 0/0
```

```
10:17:47 11.03.96 | DCT.EXE V2.16 | K:\DCS_LOAD\DCS_L3.cmd | 93
```

```
10:17:51 C=0 | Login Sys=NEPTUN | Vers=12.02.092 | o.k.
```

```
====> Kommunikations Fehler/Warnungen = 0/0
```

4.4 Einschalten der Trace-Funktion

Einleitung

Um einem Kommunikationsfehler besser und schneller zu lokalisieren, bietet DCT eine Trace-Aufzeichnung an. Diese listet jeden einzelnen Schritt in einer Datei und, falls gewünscht zusätzlich auf dem Bildschirm aus.

Arbeitsablauf

Ob die Trace-Funktion eingeschaltet ist, und mit welchem Level die Einzelschritt-Aufzeichnung erfolgen soll, wird durch die beiden Einträge TRACE und TRACE_LEV in der Datei DCT.PRF ([Rubrik INITIALIZE]) festgelegt.

Informationen zu diesen Einträgen finden Sie unter 6.7 "Die Datei DCT.PRF".

Sie können diese Einstellungen jedoch temporär für die Dauer einer DCS-Loader-Sitzung außer Kraft setzen:

Schritt	Aktion
1	Starten Sie den DCS-Loader.
2	Wählen Sie "Optionen / DCT SYSTEM Parameter".
3	Tragen Sie in der Eingabezeile das Gewünschte ein. (siehe unten)
4	Bestätigen Sie mit <Enter>.

Eintragungen

Einzelschrittaufzeichnung auf dem Bildschirm einschalten bzw. ausschalten:

```
trc=1;      bzw.      trc=0;
```

Level der Einzelschrittaufzeichnung festlegen:

```
tlv=51;    (Beispiel)
```

Genauere Angaben zur Bedeutung des Aufzeichnungslevels finden Sie in Kapitel 6.7 "Die Datei DCT.PRF".

4.5 Einstellen der Anzahl Report-Dateien

Einleitung

Sie haben die Möglichkeit zu bestimmen, ob das Data Communication Tool insgesamt 100 Report-Dateien oder, um Platz auf der Festplatte zu sparen, nur eine einzige Report-Datei speichern soll.

Arbeitsablauf

Diese Einstellung nehmen Sie mit dem Eintrag REPORT_NR in der Datei DCT.PRF ([Rubrik INITIALIZE]) vor.

Informationen zu diesem Eintrag finden Sie unter 6.7 "Die Datei DCT.PRF".

Sie können diese Änderung selbstverständlich ohne DCS-Loader vornehmen, indem Sie die Datei mit einem beliebigen Texteditor öffnen.

Falls Sie den DCS-Loader bereits gestartet haben, gehen Sie folgendermaßen vor:

Schritt	Aktion
1	Betätigen Sie <F9>.
2	Laden Sie DCT.PRF.
3	Nehmen Sie die gewünschte Änderung vor.
4	Speichern Sie die Datei.
5	Verlassen Sie den Texteditor.

4.6 Weitere Einstellungen

Einleitung

Vor allem beim Lokalisieren von Fehlern kann es nützlich sein, weitere Einstellungen des DCT zu ändern. Dazu stehen in einigen Fällen zwei Möglichkeiten zur Verfügung:

- Ändern von Einstellungen in der Datei DCT.PRF. Solche Einstellungen sind stets dann gültig, wenn sie nicht während einer Sitzung durch temporäre Einträge außer Kraft gesetzt werden.
- Einstellungen während einer DCS-Loader-Sitzung temporär ändern. Solche Einstellungen setzen während der aktuellen Sitzung den entsprechenden Eintrag in der Datei DCT.PRF außer Kraft. Sie verfallen nach der Sitzung jedoch wieder.

Detaillierte Informationen

Genauere Informationen über die Auswirkungen Ihrer Einträge finden Sie für beide Fälle in Kapitel 6.7 "Die Datei DCT.PRF".

DCT.PRF ändern

Sie können diese Änderungen selbstverständlich ohne DCS-Loader vornehmen, indem Sie die Datei mit einem beliebigen Texteditor öffnen.

Falls Sie den DCS-Loader bereits gestartet haben, gehen Sie folgendermaßen vor:

Schritt	Aktion
1	Betätigen Sie <F9>.
2	Laden Sie DCT.PRF.
3	Nehmen Sie die gewünschte Änderung vor.
4	Speichern Sie die Datei.
5	Verlassen Sie den Texteditor.

Einstellungen temporär ändern

So gehen Sie vor, um temporäre Änderungen an
Einstellungen vorzunehmen:

Schritt	Aktion
1	Starten Sie den DCS-Loader
2	Wählen Sie "Optionen / DCT SYSTEM Parameter".
3	Betätigen Sie < F1 >, um die Liste der änderbaren Einstellungen zu sehen.
4	Betätigen Sie <Esc>.
5	Tragen Sie in der Eingabezeile das Gewünschte ein.
6	Bestätigen Sie mit <Enter>.

Zu beachten

Jeder Eintrag muss durch das Zeichen " ; " abgeschlossen
werden.

Beispiel:

```
err=1;com_t=600;
```


5 Vertiefte Informationen für Benutzer

5.1 Vorbereitungen

5.1.1 Einstellungen im VISONIK Server

VISONIK-Server-Einstellungen

Bevor Sie mit dem DCS-Loader Daten auf den DCS laden können, müssen Sie im Server einige Einstellungen vornehmen.

Schritt	Aktion
1	Setzen Sie Parameter TYX der verwendeten Schnittstelle auf: "ITTY".
2	Setzen Sie Parameter COMP der verwendeten Schnittstelle auf: "TELETYPE".
3	Legen Sie eine Benutzeradreßstruktur an, die genau derjenigen des Projekts in PRVCONF entspricht.
4	Legen Sie einen Benutzer mit Visum und Passwort an.
5	Geben Sie diesem Benutzer den Funktionslevel 7/7.



In SYS, PROJ darf der Eintrag "Masterplatte (Boot ohne Ringe)" nicht gesetzt sein.

5.1.2 Vorbereitungen in PRVCONF

Voraussetzungen für die Kompilation

Um für ein Projekt in PRVCONF eine korrekte VIS-Datei zu erzeugen, sind vor der Ausführung der Kompilation folgende zwei Punkte zu berücksichtigen:

1. Unter "Compilieren / Optionen" ist bei "Datei" die Option "Konfiguration" anzukreuzen.
2. Unter "Compilieren / Text-+ Adreß-Optionen" ist die richtige Adreßstruktur einzugeben (in Übereinstimmung mit der Struktur auf dem DCS).

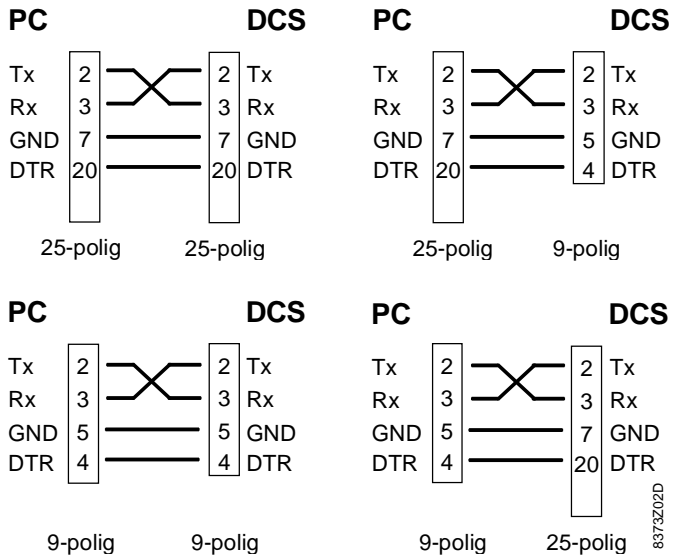
5.2 Anschließen des PC's

Direkte oder Telefonverbindung?

Die zum Anschluss des PC's zu verwendenden Kabel sind davon abhängig, ob die Verbindung zum Data Communication Server direkt (V24) oder über Telefon erfolgen soll.

Direkte Verbindung

Bei direkter Verbindung vom PC zum DCS muss das Anschlusskabel folgende Verbindungen aufweisen:



8373202D

5.3 Installation

5.3.1 Voraussetzungen

Hardware- Voraussetzungen

Um einen korrekten Betrieb des DCS-Loaders zu gewährleisten, sind folgende Anforderungen an die PC-Hardware zu erfüllen:

- Rechnerotyp:
IBM oder IBM-kompatibel
- Prozessor:
Mindestens 386er
- Speicherbedarf auf der Festplatte:
Mindestens 1 MB inkl. Daten für ein Projekt
- Schnittstellen:
Mindestens eine freie serielle Schnittstelle
(COM1 ... COM4)

Wo finden Sie die Dateien?

Die Installationsdatei INSTALL.BAT und die verpackten Programmdateien für den DCS-Loader (inkl. Data Communication Tool) befinden sich auf der folgenden ETS-Diskette für den Toolmanager:

VISOTOOL.4 mit DCS-Loader

5.3.2 Installation des Programms

DCS-Loader installieren

So gehen Sie vor, um den DCS-Loader (mitsamt dem Data Communication Tool) zu installieren:

Schritt	Aktion
1	Wechseln Sie ins DOS oder öffnen Sie ein DOS-Fenster.
2	Geben Sie folgendes ein: (Gilt bei Diskettenlaufwerk A:) A:\INSTALL Zielpfad A:
3	Betätigen Sie <Enter>.
4	Bejahen Sie die Frage, ob Sie den DCS-Loader installieren möchten.

Beispiel für die Eingabe in Schritt 2

Die Eingabe in Schritt 2 könnte beispielsweise folgendes Aussehen haben, falls sich die VISOTOOL-Diskette in Laufwerk A: befindet:

A:\INSTALL C:\VISOTOOL.4 A:

In diesem Fall errichtet das Installationsprogramm im Laufwerk C: automatisch das Verzeichnis \VISOTOOL und darin das Unterverzeichnis \DCS_LOAD. Dort finden Sie alle vom DCS-Loader benötigten Dateien.

5.3.3 Installation einer DCS-Loader-Sprache

Einleitung

Der DCS-Loader kann mit drei verschiedenen Sprachen betrieben werden, zwischen welchen Sie während des Betriebs umschalten können. Beim ersten Benutzen des DCS-Loaders müssen Sie den drei Sprachen die entsprechenden MSG-Dateien zuordnen.

Arbeitsablauf

Falls die Sprachdateien vorhanden sind, verfahren Sie folgendermaßen:

Schritt	Aktion
1	Starten Sie den DCS-Loader
2	Betätigen Sie "Option / Bediener Sprache".
3	Markieren Sie eine Sprache und betätigen Sie die <F8>-Taste.
4	Wählen Sie die zutreffende MSG-Datei aus. (z.B. DCS_L_EN.MSG)

5.4 Wichtige Dateien

Wo befinden sich die Dateien?

Beim Arbeiten mit dem DCS-Loader sind für Sie verschiedene Dateien von Bedeutung. Sie finden diese in drei verschiedenen Verzeichnissen:

- im DCS-Loader-Verzeichnis (siehe unter 5.3 "Installation")
Beispiel: C:\VISOTOOL.4\DCS_LOAD
- im Projektverzeichnis mit den Daten für das Projekt, dessen Konfiguration Sie zum DCS laden möchten.
Beispiel: C:\ETS_DATA\PROJ_XY
- in den Verzeichnissen des European Toolsets:
C:\ETS_LIB\TEXTLIB\VIS_Vnn.*

Dateien im DCS-Loader- Verzeichnis

In diesem Verzeichnis kommen Sie mit folgenden Dateien direkt in Berührung:

Datei	Aufgabe bzw. Inhalt
DCS_LOAD.EXE	DCS-Loader-Programmdatei.
DCT.PRF	Konfigurationsdaten für das Data Communication Tool (DCT).
DCS_L.CAT	Sprachabhängige Befehle für den DCS.
DCS_L_xx.MSG	Programmtexte für den DCS-Loader.
DCS_L_xx.TXT	Hilfetexte für den DCS-Loader.
DCT.MSG	Programmtexte für das DCT
DCT_MAN.TXT	Beschreibung zum Data Communication Tool (DCT).
*.REP	Auflistung des DCT mit allen Ereignissen im Verlauf eines Ladevorganges.
*.LOG	Kommunikations-Rückbestätigung des DCT.
*.TRC	Mittels Trace aufgezeichnete Informationen.
*.ETS	Eingabedateien mit den Kommandos und Daten für den Upload.
*.DEL	Eingabedateien mit den Kommandos zum Löschen der Textkataloge
DCS_LOAD.VIS	Beispiel einer VIS-Datei
DCT_CMD.TSK	Beispiel einer DCT CMD-Datei

Hinweis

In den oben erwähnten MSG und TXT-Dateien stehen die Buchstaben "xx" als Platzhalter für die Sprachbezeichnung, zum Beispiel also "GE" für German.

Dateien im Projektverzeichnis

Bei diesem Verzeichnis könnte es sich um das ETS-Projektverzeichnis oder um ein auf dem PC mit dem DCS-Loader errichtetes temporäres Verzeichnis für ein zu ladendes Projekt handeln.

In diesem Verzeichnis sind im Zusammenhang mit dem DCS-Loader die folgenden Dateien von Bedeutung:

Datei	Aufgabe bzw. Inhalt
*.VIS	Von PRVCONF erstellte Datei mit den DCS-Konfigurationen.
*.CMD	Vom DCS-Loader aus den Eingabedateien erstellte Projektdateien, die vom DCT weiter verwendet werden.
*.ERR	Auflistung der während einem Ladevorgang aufgetretenen Fehler.

Dateien in den Verzeichnissen ...\VIS_Vnn.*

In den Verzeichnissen des European Toolsets befinden sich unter anderem je folgende Dateien:

- **VISONIK.INI**

Hier befinden sich wichtige Angaben zur Sprachenverwaltung im Programm PRVCONF. Diese Eingaben sollten vom Toolmanager korrekt vorgenommen worden sein.

- **STDRDXTX.VIS**

Diese Datei enthält die Standardtexte, die separat geladen werden müssen. Diese Texte sind in den projektspezifischen VIS-Dateien nicht enthalten.

6 Vertiefte Informationen für Toolmanager

6.1 Setup-Einstellungen in ETS

Einleitung

In der Datei VISONIK.INI ist festzulegen, welcher Textkatalog im Server verwendet werden soll. Die Datei VISONIK.INI für Version 12 befindet sich beispielsweise im folgenden Verzeichnis des European Toolsets:

...\ETS_LIB\TEXTLIB\VIS_V12.GER

Zu ändernde Zeile Die Einstellung ist in der zweiten der beiden folgenden Zeilen vorzunehmen:

```
; Select Visonik text catalog language  
xx=0
```

Tragen Sie hier, je nach dem zutreffenden Katalog xx=0, xx=1 oder xx=2 ein.

Arbeitsablauf

Die beschriebene Einstellung müssen Sie vornehmen, **bevor** Sie das Projekt in PRVCONF bearbeiten!

Schritt	Aktion
1	Öffnen Sie die richtige Datei VISONIK.INI mit einem Texteditor.
2	Tragen Sie den richtigen Textkatalog ein.
3	Speichern Sie die Datei.

Bemerkung

Ändern Sie lediglich die oben aufgeführte Zeile.

Lassen Sie hingegen die beiden nachfolgenden Einträge unverändert:

```
language=GER
```

(nach der Kommentarzeile "Set program user language")

Diese Zeile dient der automatischen Einstellung der DCS-Loader-Programmsprache. (Diese Funktion ist noch nicht in Betrieb.)

```
comLang=0
```

(nach der Kommentarzeile "Select Visonik communication language")

Diese Zeile dient der automatischen Einstellung der Sprache im DCS. Eine Umstellung auf 1 oder 2 ergibt keinen Sinn, da diese Funktion noch nicht in Betrieb ist.

6.2 Übersetzung der VISONIK-Befehle in DCS_L.CAT

Einleitung

Die Datei DCS_L.CAT befindet sich im DCS-Loader-Verzeichnis, also beispielsweise in:

...\\VISOTOOL.4\DCS_LOAD

Hier müssen Sie dem DCS-Loader zum Laden von fremdsprachigen Texten die zu verwendenden VISONIK-Befehle mitteilen.

Einzufügende Zeilen

Für jede, in der Datei DCT.PRF vorkommende Sprache muss ein vollständiger Abschnitt, analog zum unten aufgeführten, vorhanden sein.

Ein Beispiel für die englische Sprache soll Ihnen verdeutlichen, welche Zeilen in die Datei einzufügen sind (die Befehle müssen dem jeweiligen Sprachkatalog entsprechen):

```
[ ENGLISH ]
TXIp      = TXIU , Ip , CHNG
TXIg      = TXSY , Ig , CHNG
TXIm      = TXSY , Im , CHNG
TXIV10    = TXIZ , I , CHNG

TXUp      = TXIU , Up , CHNG
TXUg      = TXSY , Ug , CHNG
TXUm      = TXSY , Um , CHNG
TXUV10    = TXIZ , Z , CHNG

TXC       = TXCM , C , CHNG
TXCV10    = TXCM , C , CHNG
```

Zu beachten

Die einleitende Sprachbezeichnungen in eckigen Klammern muss exakt mit derjenigen in der Datei DCT.PRF in den Rubriken [PARTNER_N] (Einträge "DCS_LANGUAGE = ") übereinstimmen.

Arbeitsablauf

Die beschriebenen Einträge müssen Sie vornehmen, bevor Sie den DCS-Loader für die betreffende Sprache erstmals starten.

Schritt	Aktion
1	Öffnen Sie die Datei DCS_L.CAT mit einem Texteditor.
2	Nehmen Sie die Eintragungen vor.
3	Speichern Sie die Datei.

6.3 Übersetzung der DCS-Loader-Systemtexte

Einleitung

Die DCS-Loader-Systemtexte befinden sich in Dateien mit den Namen **DCS_L_xx.MSG**.

MSG-Texte versehen die DCS-Loader-Oberfläche mit einer bestimmten Sprache.

Die Dateien befinden sich im DCS-Loader-Verzeichnis, also zum Beispiel in ...\\VISOTOOL\DCS_LOAD.

Für jede Sprache ist eine eigene Datei anzulegen, also beispielsweise DCS_L_en.MSG für englisch, DCS_L_it.MSG für italienisch, usw.

Beim Betrieb des DCS-Loaders kann rasch zwischen drei Sprachen umgeschaltet werden. Die im Programm zu verwendenden Sprachbezeichnungen müssen Sie in der Rubrik [LANGUAGE] festlegen.

Kommentare

Zwei Schrägstriche (//) leiten Kommentartext ein. Dieser endet stets am Ende der Zeile. Kommentartexte werden vom Programm nicht abgearbeitet und dürfen beliebig editiert werden.

Rubriken

Die Titel der Rubriken und deren Reihenfolge darf nicht abgeändert werden.

Beispiele:

[MESSAGE]

[WARNING]

[ERROR]

Editierbare Einträge

Alle Einträge zwischen Anführungs- und Schlusszeichen (Mitteilungen, Fenstertitel, Menüs, Aktionen) dürfen beliebig editiert werden (Ausnahmen siehe unten). Zu beachten ist allerdings, dass die Längen durch die Anordnung der Texte auf dem Bildschirm beschränkt ist.

Ausnahmen:

- Die Reihenfolge innerhalb einer Rubrik und die vorangestellten Nummern mit Kommas dürfen nicht verändert werden.
- Die Funktionstasten (z.B. F2, F8, etc.) dürfen nicht verändert werden, da deren Auswirkung im Programmcode festgelegt ist.
- Bei der Wahl der unterstrichenen Buchstaben in Menüs und Befehlen ("Hot key position") ist darauf zu achten, dass im selben Kontext nicht derselbe Buchstabe zweimal unterstrichen wird.

Arbeitsablauf

Bevor Sie die Sprache des DCS-Loaders wechseln, müssen Sie die entsprechende MSG-Datei erstellen.

Schritt	Aktion
1	Öffnen Sie eine Ausgangsdatei, z.B. DCS_L_ge.MSG mit einem Texteditor.
2	Speichern Sie die Datei unter dem neuen Namen ab.
3	Übersetzen Sie die Texte.
4	Speichern Sie die Datei.

6.4 Übersetzung des DCS-Loader-Hilfetexte

Einleitung

Die DCS-Loader-Hilfetexte befinden sich in Dateien mit den Namen **DCS_L_xx.TXT**.

TXT-Texte versehen die Hilfetexte des DCS-Loaders mit einer bestimmten Sprache.

Die Texte befinden sich im DCS-Loader-Verzeichnis, also zum Beispiel in ...\\VISOTOOL.4\\DCS_LOAD.

Für jede Sprache ist eine eigene Datei anzulegen, also beispielsweise DCS_L_en.TXT für englisch, DCS_L_it.TXT für italienisch, usw.

Beim Betrieb des DCS-Loaders kann rasch zwischen drei Sprachen umgeschaltet werden. Deren Bezeichnung müssen Sie in der entsprechenden Systemtextdatei (*.MSG) in der Rubrik [LANGUAGE] festlegen.

Kommentare

Zwei Schrägstriche (//) leiten Kommentartext ein. Dieser endet stets am Ende der betreffenden Zeile.

Kommentartexte werden vom Programm nicht abgearbeitet und dürfen beliebig editiert werden.

Texte für Hilfenfenster

Jeder Text für ein Hilfenfenster wird durch eine Zeile eingeleitet, die aus dem Zeichen @ und einer Zahl besteht. Diese Kennzeichner und deren Reihenfolge darf nicht verändert werden.

Editierbare Einträge

Der ganze Text zwischen zwei Fensterkennzeichnern darf editiert werden.

Arbeitsablauf

Bevor Sie die Sprache des DCS-Loaders wechseln, müssen Sie die betreffende TXT-Datei erstellen.

Schritt	Aktion
1	Öffnen Sie eine Ausgangsdatei, z.B. DCS_L_ge.TXT mit einem Texteditor.
2	Speichern Sie die Datei unter dem neuen Namen ab.
3	Übersetzen Sie die Texte.
4	Speichern Sie die Datei.

6.5 Übersetzung der DCT-Meldungstexte

Einleitung

Die Meldungstexte für das Data Communication Tool (DCT) befinden sich in der Datei **DCT.MSG**.

DCT-MSG Texte versehen die Meldungen des DCT's mit einer bestimmten Sprache.

Die Datei befindet sich im DCS-Loader-Verzeichnis, also zum Beispiel in ...\\VISOTOOL\DCS_LOAD.

Da das DCT nur diese eine Datei benutzt, ist eine Umschaltung während des Betriebs nicht möglich. Um eine andere Sprache zu installieren, muss die betreffende Sprachdatei in DCT.MSG umbenannt werden.

Kommentare

Zwei Schrägstriche (//) leiten Kommentartext ein. Dieser endet stets am Ende der betreffenden Zeile.

Kommentartexte werden vom Programm nicht abgearbeitet und dürfen beliebig editiert werden.

Editierbare Einträge

Der ganze Text zwischen Anführungs- und Schlusszeichen darf editiert werden. Allerdings ist darauf zu achten, dass die Länge einer Zeile (80 Zeichen) nicht überschritten wird.

Die Textnummern (inkl. Komma) und die Reihenfolge der Texte dürfen Sie nicht verändern.

Arbeitsablauf

Wenn Sie die Sprache der DCT-Meldungen wechseln möchten, müssen Sie folgendermaßen vorgehen:

Schritt	Aktion
1	Erstellen Sie eine Sicherungskopie der Datei DCT.MSG (z.B. DCT.GER).
2	Öffnen Sie DCT.MSG mit einem Texteditor.
3	Übersetzen Sie die Texte.
4	Speichern Sie die Datei.

6.6 Vorbereiten von Kommunikations-Partnern

Einleitung

Die Datei DCT.PRF befindet sich im DCS-Loader-Verzeichnis, also beispielsweise in:

...VISOTOOL.4DCS_LOAD

Hier müssen Sie für den DCS-Loader verschiedene Angaben über jeden anzusprechenden Data Communication Server eintragen. Insgesamt können Sie hier 20 verschiedenen DCS definieren.

Benötigte Angaben

Detaillierte Angaben zu den verschiedenen Einträgen finden Sie im Kapitel 6.7 "Die Datei DCT.PRF".

Die Angaben über einen Partner machen Sie in einer der Rubriken [PARTNER_N]. Die folgenden Einträge in diesen Rubriken sind notwendig:

- NAME (Systemname des Partners)
- LANGUAGE (Kommunikationssprache, muss stets auf 0 gesetzt werden)
- LINK_SYS_NBR (0 bzw. im Systemverbund die Nummer der Partner-US)
- DCS_LANGUAGE (max. drei Sprachbezeichnungen für die Textkataloge im Partner)
- PARTNER (Identifikationssequenz des Partners)
- COM_PORT (Definition der PC-Schnittstelle)

Arbeitsablauf

Die beschriebenen Einträge müssen Sie vornehmen, bevor Sie den DCS-Loader für einen neuen DCS erstmals starten.

Schritt	Aktion
1	Öffnen Sie die Datei DCT.PRF mit einem Texteditor.
2	Nehmen Sie die Eintragungen vor.
3	Speichern Sie die Datei.

Empfehlung

Wir empfehlen je einen Partner anzulegen für:

- Direkte Verbindung
- Modem-Verbindung
- Pipe-Verbindung

6.7 Die Datei DCT.PRF

Die Beschreibung aller Parameter finden Sie in der Datei DCT_MAN.TXT (z.B. zusätzliche Parameter für die Verbindung über ein Terminal Server).

6.7.1 Rubrik INITIALIZE

Einleitung

Die Einstellungen unter der Rubrik [INITIALIZE] sind Initialisierungswerte. Zum Teil handelt es sich um Vorgabewerte, die angenommen werden, wenn die entsprechenden Werte bei den übrigen Rubriken nicht definiert sind.

APP_WINDOW

Vorgabe:
APP_WINDOW = no

Bedeutung:
"yes" aktiviert ein DCT Fenster. Dieses zeigt Meldungen des Data Communication Tools an.
Die notwendigen Eingaben geben Sie in der eigenen Rubrik APP_WINDOW ein (siehe DCT_MAN.TXT).

ERROR

Vorgabe:
ERROR = yes

Bedeutung:
"yes" listet alle auftretenden Fehler (Konfiguration, Bereiche, Kommunikation, etc.) auf dem Bildschirm aus.

WARNING

Vorgabe:
WARNING = no

Bedeutung:
"yes" listet alle Warnungen (Konfiguration, Bereiche, Zeitkorrektur, etc.) auf dem Bildschirm aus.

CLR_SCREEN

Vorgabe:

CLR_SCREEN = no

Bedeutung:

“yes” löscht den Bildschirm beim Start des Data Communication Tools.

REPORT_NR

Vorgabe:

REPORT_NR = 0

Bedeutung:

Bei jeder Kommunikation erstellt das Data Communication Tool eine Reportdatei mit der Bezeichnung DCT_n.REP, wobei n von 0 bis 99 hoch gezählt und dann wieder auf 0 zurück gesetzt wird.

Hier können Sie diese Laufnummer manuell setzen.

Falls der Eintrag REPORT_NR fehlt, erstellt das DCT nur eine einzige Datei, nämlich DCT_0.REP.

SIGN_OF_LIFE

Vorgabe:

SIGN_OF_LIFE = yes

Bedeutung:

“yes” blendet während der Kommunikation in der rechten oberen Ecke des Bildschirms jederzeit die folgenden Informationen ein:

- Kommunikationsstatus
- Kommunikationszeit
- Daten-Timeout

Beispiel:

RECEIVE 48 / 0

COM_TIMEOUT

Vorgabe:

COM_TIMEOUT = 120

Wenn zu einem Partner keine Kommunikation mehr stattfindet (Stufe ASX-Dialog), bricht das Data Communication Tool nach der eingetragenen Zeit (in Sekunden) die Verbindung ab.

DATA_TIMEOUT

Vorgabe:

`DATA_TIMEOUT = 60`

Bedeutung:

Wenn nach einer Datenanforderung innerhalb der eingetragenen Zeit (in Sekunden) keine Daten eintreffen oder der DCS die Kommunikation abbricht, bricht das Data Communication Tool die Bearbeitung der aktuellen Kommandozeile ab und springt zur nächsten.

LANGUAGE

Vorgabe:

`LANGUAGE = 0`

Bedeutung:

Mit diesem Eintrag teilen Sie dem VISONIK Server mit, in welcher Sprache (0, 1 oder 2) die Kommunikation stattfinden soll.

“-1” bedeutet, dass keine Spracheinstellung stattfinden soll.

STDOUT

Vorgabe:

`STDOUT = no`

Bedeutung:

“yes” listet alle angeforderten Daten auf dem Bildschirm aus.

MESSAGE

Vorgabe:

`MESSAGE = no`

Bedeutung:

“yes” gibt den aktuellen Stand der Kommunikation (Verbindungsschritte, Kommandozeile, etc.) auf dem Bildschirm aus.

REQUEST

Vorgabe:

REQUEST = no

Bedeutung:

Bei "no" beantwortet das Data Communication Tool alle auftretenden Eingabeaufforderungen mit "abort".
(Ausnahmen: <Ctrl C>, <Ctrl Break>)

Achtung:

Falls bei "yes" eine Eingabe länger als COM_TIMEOUT unbeantwortet bleibt, bricht das Data Communication Tool die Eingabe ebenfalls ab (z.B. bei Diskettenzugriff).

TRACE

Vorgabe:

TRACE = no

Bedeutung:

Bei "yes" listet das Data Communication Tool jeden einzelnen Schritt zusätzlich auf dem Bildschirm aus.

Der Level wird mit der Eingabe TRC_LEVEL bestimmt.

TRC_LEVEL

Vorgabe:

TRC_LEVEL = 0

Bedeutung:

Diese Eingabe definiert die Einzelschrittaufzeichnung. Jede Bitkombination ist möglich. Bei allen Werten von TRC_LEVEL > 0 wird eine Trace-Datei erstellt. Diese hat den Namen der jeweiligen CMD-Datei mit der Erweiterung TRC.

Wert	Bit	Aufzeichnung
0	kein	keine Aufzeichnung
1	0	Low level Rx input
2	1	Low level Tx output
4	2	Text input
8	3	Text output
16	4	ASX input
32	5	ASX output
64	6	Timeframe 400 input
128	7	Andere Telegrammformate

Beispiele:

TRC_LEVEL = 3:

Low level Rx input und Low level Tx output

TRC_LEVEL = 60:

ASX- und Text input und output

Achtung:

Trace-Dateien wachsen schnell über 1 MByte an und sollten deshalb nur wenn unbedingt notwendig erstellt werden.

DIAGNOSTIC

Vorgabe:

DIAGNOSTIC = 0

Bedeutung:

Bei "1" erstellt das Data Communication Tool eine Kopie der CMD-Datei mit der Erweiterung DIA und setzt darin, mit 1 beginnend, vor jeder Zeile eine aufsteigende Nummer.

STOP_ON_EXIT

Vorgabe:

`STOP_ON_EXIT = no`

Bedeutung:

“yes” stoppt am Ende der Kommunikation das Data Communication Tool. Somit können die letzten Meldungen am Bildschirm betrachtet werden. Das Betätigen einer beliebigen Taste übergibt die Kontrolle wieder dem DCT.

6.7.2 Rubrik PARTNER_N

Einleitung Unter einer Rubrik [PARTNER_N] können Sie alle Angaben festlegen, die zur Identifikation eines bestimmten Partners und zur Kommunikation mit demselben notwendig sind. Fehlende Eingaben werden vom Data Communication Tool durch den in der Rubrik [INITIALIZE] definierten Vorgabewert ersetzt.

Maximale Anzahl Partner Insgesamt können Sie maximal 20 Partner definieren.

NAME Vorgabe:
Name = " * "

Bedeutung:
Zur eindeutigen Identifikation sollte hier der Name des VISONIK-Systems definiert werden. Wenn das DCT bei der Aufnahme der Kommunikation keine Übereinstimmung feststellt, gibt es eine Fehlermeldung aus und bricht die Kommunikation ab.

Mögliche Eingaben:
Der Name muss mindestens drei und darf höchstens 32 Zeichen umfassen.
Soll bei der Verbindungsaufnahme keine Namensprüfung stattfinden, muss vor dem Systemnamen das Zeichen " * " eingegeben werden.
(z.B. *NEPTUN)

TIME_DIF Vorgabe:
TIME_DIF = 0

Bedeutung:
Hier speichert DCT die Zeitdifferenz zwischen DCT und VISONIK. Diesen Eintrag sollten Sie nicht verändern.

LINK_SYS_NBR

Vorgabe:

LINK_SYS_NBR = 0 (kein Systemverbund)

Bedeutung:

LINK_SYS_NBR bestimmt die Nummer der Verbindungs-Systemnummer im Systemverbund. Das Data Communication Tool versucht, Verbindung mit dem entsprechenden System aufzunehmen. Falls dies innert 10 Sekunden nicht gelingt, gibt es eine Fehlermeldung aus.

Wertebereich:

0 (einzelner DCS, nicht im Systemverbund)

1 ... 999, dezimal

SIO_HW_INT

Vorgabe:

SIO_HW_INT = yes

Bedeutung:

(Serieller I/O-Hardware-Signal-Interrupt)

Bei "yes" lösen folgende Hardware-Signale einen Modem Status Interrupt aus:

DCD Data Carrier Detected

CTS Clear to send

DSR Data Set Ready

RI Ring Indicator (nicht benutzt)

Modemverbindung:

Jede Modemverbindung benötigt diese Signale.

V24-Verbindung:

Bei einer direkten Verbindung werden diese Signale nicht benötigt. Falls bei der Kommunikation Probleme auftreten, können sie mit SIO_HW_INT = no unterdrückt werden.

SIO_SW_INT

Vorgabe:

SIO_SW_INT = no

Bedeutung:

(Serieller I/O-Software-Signal-Interrupt)

Bei "yes" lösen folgende Signale einen Line Status Interrupt aus:

OE	Overrun Error
PE	Parity Error
FE	Framing Error
BI	Break Interrupt

Bemerkung:

DCT arbeitet mit ADDP-Protokoll und ASX-Transport. Damit ist eine optimale Datensicherheit bei hoher Performance gewährleistet. SIO_SW_INT soll deshalb nur zu Testzwecken eingeschaltet werden.

VERSION

Vorgabe:

VERSION = 0

Bedeutung:

Bei jeder Kommunikation mit dem DCS prüft das Data Communication Tool, ob die hier eingetragene Systemversion mit derjenigen des DCS übereinstimmt. Falls dies nicht der Fall ist, fragt es am Schluss der Kommunikation, ob die Nummer hier nachgetragen werden soll.

Soll bei der Verbindungsaufnahme keine Versionsüberprüfung stattfinden, muss vor der Versionsnummer das Zeichen " * " eingegeben werden. (z.B. *12.2.92)

PARTNER

Bedeutung:

Dieser Eintrag stellt die Partner-Identifikations-Sequenz dar. Er enthält mehrere Parameter für die Kommunikation mit DCT.

Informationen zu den einzelnen Parametern finden Sie unter 6.7.3 "PARTNER-Parameter".

Wichtig:

Die Zeichenkette muss zwingend mit den folgenden Zeichen beginnen, bzw. enden:

Beginn: ';' (Hochkomma und Strichpunkt)

Ende: '.' (Punkt und Hochkomma)

Die einzelnen Parameter müssen mit einem Strichpunkt voneinander getrennt werden.

COM_PORT

Bedeutung:

Dieser Eintrag definiert die Schnittstelle des für den DCS-Loader eingesetzten PC.

Informationen zu den einzelnen Parametern finden Sie unter 6.7.4 "COM_PORT Parameter".

Wichtig:

Die Zeichenkette muss zwingend mit den folgenden Zeichen beginnen, bzw. enden:

Beginn: ';' (Hochkomma und Strichpunkt)

Ende: '.' (Punkt und Hochkomma)

Die einzelnen Parameter müssen mit einem Strichpunkt voneinander getrennt werden.

DUS_ALLOWED

Vorgabe:

DUS_ALLOWED = no

Bedeutung:

"yes" ermöglicht es, temporär ein System im Verbund zu wechseln. Die entsprechenden Befehle zum Wechsel (z.B. DUS,NEP) und zur Rückkehr müssen in der üblichen DCS-Syntax in der CMD-Datei eingetragen werden.

DATE_TIME

Bedeutung:

DATE_TIME dient lediglich der Information und enthält Datum und Zeit der letzten Kommunikation.

DCT_ID

Vorgabe:

DCT_ID = 51

Bedeutung:

DCT_ID dient zur Partner-Identifikation des VISONIK Data Servers. DCT kann nur richtig funktionieren, wenn diese Nummer auf 51 gesetzt ist.

DCS_LANGUAGE

Bedeutung:

Hier können Sie für die Textkataloge maximal drei Sprachen eintragen, die im DCS-Loader zur Auswahl stehen sollen.

Beispiele:

Verwendung von drei Sprachen (0, 1, und 2):

DCS_LANGUAGE = Deutsch,Englisch,Italienisch

Verwendung der zwei Sprachen 0 und 2:

DCS_LANGUAGE = Deutsch,,Französisch

Hinweis:

Verwenden Sie bei allen Partnern dieselbe Sprachbezeichnung!

6.7.3 PARTNER-Parameter

Einleitung

Die PARTNER-Parameter dienen zur Identifikation und Kommunikation mit den einzelnen Partnern. Das heißt, sie definieren die Schnittstelle des Partners. Fehlt ein Parameter, so nimmt das DCT den programminternen Vorgabewert.

Alle unter einer Rubrik [PARTNER_N] definierten Parameter gelten nur für diesen einen Partner.

Bedeutung der Parameter

Beachte: Die verschiedenen Parameter müssen voneinander durch einen Strichpunkt getrennt werden.

Par.	Bedeutung	Vorgabe
lu	Verbindungs-Unterstationsnummer (0: kein Verbund)	0
mu	Modem-Unterstationsnummer	0
lnk	Verbindungsnummer im Verbund (0: kein Verbund)	0
c2	Telefonnummer des Partners (mehrere möglich)	
br	Dauer des Break-Signals in Sekunden (0: kein Break)	0
rp	Maximale Anzahl Rufwiederholungen (Modem)	0
tm	Minimale Wartezeit für Rufwiederholung in Sekunden	60
	nur für spezielle Fälle:	
c1	Prefix Modem Rufsequenz	ATDP
c3	Postfix Modem Rufsequenz	no Postfix
in	Modem Initialisierungssequenz	AT
td	Modem-Resetsequenz	ATZ
wc	Wartezeit für connect timeout in Sekunden	45

Beispiele

Die nachfolgenden Beispiele gelten für
Minimalkonfigurationen.

Direkte V24-Verbindung:

```
PARTNER = ' ;lu=0;mu=0. '
```

Modem Verbindung:

```
PARTNER = ' ;lu=0;mu=168;c2=042 24 48 60;  
c2=042 24 48 62. '
```

V24-Verbindung mit Verbund:

```
PARTNER = ' ;lu=0;mu=0;lnk=248. '
```

6.7.4 COM_PORT Parameter

Einleitung

Die "COM_PORT Parameter" dienen zur Definition der eigenen PC-Schnittstelle. Fehlt ein Parameter, so nimmt das DCT den programminternen Vorgabewert.

Alle unter einer Rubrik [PARTNER_N] definierten Parameter gelten nur für diesen einen Partner.

Bedeutung der Parameter

Beachte: Die verschiedenen Parameter müssen voneinander durch einen Strichpunkt getrennt werden.

Par.	Bedeutung	Vorgabe
com	Schnittstelle (com1...com4)	com1
bd	Baudrate (75..9600 b/s)	1200
mk	Modemklasse (0 = V24 direkte Verbindung >0 = Modem Verbindung)	2
tc	Parameter für Kommandophase (Schnittstelle ↔ Modem)	8N1
br	Dauer des Break-Signals in Sek. (Modem, 0: kein Break)	0
c1	Prefix Modem-Rufsequenz	ATDP
c3	Postfix Modem-Rufsequenz	no Postfix
fb	Fixe Baudrate (Schnittstelle ↔ Modem)	0
fi	Terminator für Modem-Kommandos	<CR>
in	Modem-Initialisierungssequenz	AT
rs	Modem-Resetsequenz	ATZ
wc	Wartezeit für connect timeout in Sekunden	45
	nur für spezielle Fälle:	
rp	Maximale Anzahl Rufwieder- holversuche (Modem)	0

Beispiele

Der nachfolgenden Beispiele gelten für
Minimalkonfigurationen.

Direkte V24-Verbindung:

```
COM_PORT = ' ; com=com1 ; bd=9600 ; mk=0 . '
```

Modem-Verbindung:

```
COM_PORT =  
' ; com=com2 ; bd=1200 ; mk=2 ; in="AT&C1&D2s0=1" . '
```

V24-Verbindung mit Verbund:

```
COM_PORT = ' ; com=com3 ; bd=4800 ; mk=0 . '
```

6.7.5 Minimale DCT.PRF Konfiguration

Einleitung

Im nachfolgenden Beispiel mit einem Partner ist hinter der Kommentarmarkierung (//) angegeben, welche Eingaben nicht verändert werden dürfen.

Beispiel

```
[ INITIALIZE ]
REPORT_NR      = 0           // nicht ändern!
DCT_ID         = 51         // oder 61
COM_TIMEOUT    = 120
DATA_TIMEOUT   = 90
SIGN_OF_LIFE   = yes
APP_WINDOW     = no
STDOUT         = no
ERROR          = yes
MESSAGE        = yes
WARNING        = yes
REQUEST        = yes
TRACE          = no
TRC_LEVEL      = 0
CLR_SCREEN     = no

[ PARTNER_1 ]
NAME           = "Partner-System-1"
TIME_DIF       = -7482      // nicht ändern!
PARTNER        = ';lu=132;mu=0.'
COM_PORT       = ';com=com1;bd=9600;mk=0.'
```

6.8 Die VIS-Dateien

Einleitung

Die projektspezifischen VIS-Dateien werden bei der Kompilation durch PRVCONF erzeugt. Sie enthalten die DCS-Konfiguration mit technischen Adressen, Benutzeradressen, Texten etc.

VIS-Dateien bestehen aus verschiedenen Rubriken, die nachfolgend kurz vorgestellt werden.

Jede Rubrik wird durch eine Zeichenkette [BEGIN_RUBRIK] eingeleitet und durch eine Zeichenkette [END_RUBRIK] abgeschlossen.

[BEGIN_INI]

[END_INI]

Die Rubrik INI enthält Daten, die vor der Kommunikation geprüft werden. Falls eine dieser Informationen nicht mit der DCS-Konfiguration übereinstimmt, wird die Kommunikation abgebrochen.

```
[ BEGIN_INI ]
SYSVER>=12
DATVER==2.0
LEVEL>=7/7
LANGUAGE=GER
XX=0
ADRFORM=="AAA1 ' AA1 ' 1AAA ' AAA ' A11 "
[ END_INI ]
```

[BEGIN_GEN]

[END_GEN]

Die Rubrik GEN enthält Daten, die zur Generierung der Punkte benötigt werden. In einem ersten Schritt werden die Punkte mit der technischen Adresse und der Benutzeradresse angelegt.

```
[ BEGIN_GEN ]
TA=$d10'020,CTYP=ML,NAME="ANL1 ' SR5 ' 3.OG' Lft ' M01
";
TA=$d10'021,CTYP=ML,NAME="ANL1 ' SR5 ' 3.OG' Lft ' M02
";
[ END_GEN ]
```

[BEGIN_PAR]
[END_PAR]

Die Rubrik PAR enthält Daten, die zur Parametrierung der Punkte benötigt werden. Nach dem Generieren der Punkte, werden sie hier angewählt und parametriert.

```
[ BEGIN_PAR ]  
TA=$d10'020, TXI=m523, TXI2=p502, TXU=g37;  
TA=$d10'000, TXI=m515, TXI2=p502, TXU=g130;  
[ END_PAR ]
```

[BEGIN_TXI]
[END_TXI]

In der Rubrik TXI ist der projektspezifische TXI-Katalog enthalten.

Der TXIm-Katalog befindet sich bereits als Masterkatalog auf dem DCS. Er stimmt mit dem Textkatalog aus PRVCONF überein und erscheint aus diesem Grund hier nicht mehr.

Er kann mit der Datei STDRDTEXT.VIS geladen werden.

```
[ BEGIN_TXI ]  
p502="ANL1 LFT SR5  " ;  
p503="ANL1 LFT SR6  " ;  
[ END_TXI ]
```

[BEGIN_TXU]
[END_TXU]

In der Rubrik TXU ist der projektspezifische TXU-Katalog enthalten.

Der TXUm-Katalog befindet sich bereits als Masterkatalog auf dem DCS. Er stimmt mit dem Textkatalog aus PRVCONF überein und erscheint aus diesem Grund hier nicht mehr.

Er kann mit der Datei STDRDTEXT.VIS geladen werden.

```
[ BEGIN_TXU ]  
p402="Normal " ;  
p403="Übergel. " ;  
p404="##### " ;  
[ END_TXU ]
```

[BEGIN_FREE]
[END_FREE]

Die Rubrik FREE kann beliebige Kommandozeilen enthalten; z.B. für das Laden des Prozeßabbildes aus dem DCS in den Controller:

```
[ BEGIN_FREE ]  
PKT, $d2'PS, OP, LoPA  
[ END_FREE ]
```

6.9 ETS-Eingabedatei für Upload

Schlüsselwörter	Die ETS-Eingabedatei enthält Kommandos mit folgenden Schlüsselwörter: !TARGET! !TA!
Eingabe DCS-Ausgabedatei	Der DCS-Loader ersetzt den Eintrag !TARGET! durch die Eingabe im Feld "DCS Output".
Eingabe Adreßbereich	Der DCS-Loader ersetzt den Eintrag !TA! durch die Eingabe im Feld "TA Adressbereich".

6.10 DCT-Kommandodatei

Inhalt	Der Inhalt einer DCT-Kommandodatei sieht folgendermaßen aus: 1. Zeile: Schlüsselwort //CMD-FILE Kommandozeilen mit Ausgabe: Ausgabedatei;Kommandozeile; Kommandozeilen ohne Ausgabe: ;Kommandozeile;
---------------	--

6.11 Datei-Test

Einleitung

Vor dem Konvertieren der Eingabedatei in die CMD-Datei für der DCS-Loader einen Dateitest durch. Dabei wird in der 1. Zeile der Datei ein bestimmtes Schlüsselwort gesucht. Wird das Schlüsselwort nicht gefunden, so wird die Konvertierung nicht gestartet und eine Fehlermeldung ausgegeben.

Schlüsselwörter

Es werden folgende Schlüsselwörter geprüft:

Eingabedatei	Schlüsselwort
Download (VIS-Datei)	[BEGIN_INI]
Upload (ETS-Datei)	UPLOAD
Kommandodatei	CMD_FILE

6.12 Informationsdateien

6.12.1 Fehlerdateien

Bedeutung

ERR-Dateien enthalten eine Liste mit allen während einer Kommunikation aufgetretenen Fehlermeldungen.

6.12.2 Report-Dateien

Bedeutung

Die REPORT-Datei DCT.REP listet sämtliche Ereignisse in der Reihenfolge ihres Auftretens auf. Sie enthält daher zahlreiche wertvolle Informationen für den Service:

- Alle Kommunikationsschritte mit einem Partner.
- Alle Fehlermeldungen, Warnungen, etc.
- Alle Informationen des DCS, die nicht in einer Datendatei gespeichert sind.
- Alle Kommandozeilen und deren allfälligen Aufsplittungen.

Aufbau

REPORT-Dateien besitzen keine Struktur. Es sind ASCII-Dateien und können mit jedem Editor betrachtet werden.

Speicherung von 100 REPORT-Dateien

Bedingung:

In der Datei DCT.PRF existiert der Eintrag REPORT_NR.

In diesem Fall erstellt das Data Communication Tool von den letzten 100 Kommunikationen REPORT-Dateien mit der Bezeichnung:
DCT_n.REP.

Der Eintrag REPORT_NR legt dabei die Nummer n für die erste erstellte Datei fest.

Speicherung einer einzigen REPORT-Datei

Bedingung:

In der Datei DCT.PRF existiert kein Eintrag REPORT_NR.

Dies ist zu empfehlen, wenn auf der Festplatte Speicherplatz gespart werden soll.

In diesem Fall überschreibt das DCT bei jeder Kommunikation die REPORT-Datei mit der Bezeichnung DCT_0.REP.

6.12.3 Trace-Dateien

Bedeutung	Um eine Kommunikationsfehler besser und schneller zu lokalisieren, bietet DCT eine Traceaufzeichnung an. Diese listet jeden einzelnen Schritt in eine Datei und, falls gewünscht zusätzlich auf dem Bildschirm aus.
Aufbau	TRC-Dateien sind ASCII-Dateien und können mit einem beliebigen Texteditor betrachtet werden.
Trace-Datei erstellen	Der Tracelevel wird mit dem Eintrag TRC_LEVEL in der Datei DCT.PRF (Rubrik [INITIALIZE]) festgelegt. Jeder Tracelevel größer 0 bewirkt die Erstellung einer TRC-Datei.
Dateiname	Der Dateiname setzt sich aus dem Namen der CMD-Datei und der Erweiterung TRC zusammen.
Traceausgabe auf dem Bildschirm	Wenn die Traceaufzeichnung zusätzlich auf dem Bildschirm ausgegeben werden soll, ist der Eintrag in der Datei, Rubrik [INITIALIZE] der Eintrag TRACE auf yes zu setzen.
Zu beachten	<p>Im Normalfall sollte die Trace-Funktion ausgeschaltet sein (TRC_LEVEL = 0), da sie viel Platz auf der Festplatte beansprucht und die Kommunikation verlangsamt.</p> <p>Da ADDP Xon/Xoff nicht unterstützt, ist es auch nicht möglich, die Kommunikation mit <Ctrl S> zu stoppen und mit <Ctrl Q> wieder zu starten.</p>

Stichwortverzeichnis

A

Abbrechen

Kommunikation	23
Ladevorgang	21

B

Beenden	17
---------------	----

C

COM_PORT	76
----------------	----

D

Datei

*.ERR	82
*.ETS	81
*.VIS	79
Anzahl Reportdatei.....	39
Betrachten	16
DCT.PRF.....	40, 63
Editieren	16
Installation	47
Report	83
Test	82
Trace	84
Wichtige Dateien	50

DCS_L.CAT.....	55
----------------	----

DCS-Einstellungen.....	43
------------------------	----

DCS-Loader

Arbeitsfenster	14
Beenden	17
Hilfetexte	59
Installation	48
Meldungstexte	61
Starten.....	13
Systemtexte	57

DCS-Loader-Sprache

Installation	49
--------------------	----

DCT.PRF	63
Ändern.....	40, 63
Konfiguration (minimal)	78
Direkte Verbindung	45
Download	
Arbeitsablauf	21
Konzept.....	9
E	
Editieren	
Datei.....	16
Einsatzbereich	8
Einstellungen	
Ändern.....	40
DCS	43
ETS	53
Temporär ändern	40
ETS	
Setup-Einstellung	53
ETS-Eingabedatei.....	81
F	
Fehler	
Datei.....	82
Kommunikation	31
Konvertierung.....	30
Funktionstasten	15
H	
Hardware-Voraussetzungen	47
Hilfetexte	
DCS-Loader	59
I	
INITIALIZE.....	63
Installation	
Dateien.....	47
DCS-Loader	48
DCS-Loader-Sprache.....	49
Hardware-Voraussetzungen	47

K

Kommandos ausführen	
Arbeitsablauf	25
Konzept	11
Kommunikation	
Fehler	31
Fehler beheben	32
Liste der Fehler	33
Manuell abbrechen.....	23
Trace-Funktion	38
Warnung.....	31
Konfiguration	
Laden	21
Lesen	23
Konvertierungsfehler von DCS-Loader	30
Fehler beheben	30
Konzept	
Ausführen von Kommandos.....	11
Download	9
Upload.....	10

L

Laden der Konfiguration	21
Ladevorgang abbrechen.....	21
Lesen der Konfiguration	23

M

Meldungstexte	
DCS-Loader	61
MMI	14

P

Parameter	
COM_PORT	76
PARTNER	74
Partner	
Parameter	74
PARTNER_N	69
Partnereinstellung	62
PRVCONF	
Vorbereitung.....	44

R	
Report-Datei	83
Rubrik	
INITIALIZE	63
PARTNER_N	69
S	
Starten.....	13
Systemtexte von DCS-Loader	57
T	
Telefonverbindung	45
Trace-Datei.....	84
Trace-Funktion.....	38
Ü	
Übersetzung	
Hilfetexte	59
Meldungstexte	61
Systemtexte	57
VISONIK-Befehle	55
Upload	
Arbeitsablauf	23
Konzept.....	10
V	
Verbindung	
Direkt.....	45
Telefon	45
VIS-Datei	79
VISONIK-Befehle in DCS_L.CAT.....	55
Voraussetzungen	
Allgemein	19
Speziell Download.....	20
Vorbereiten von Partner	62
Vorbereitung in PRVCONF.....	44
W	
Warnung.....	31

Siemens Building Technologies AG
Landis & Staefa Division
Gubelstrasse 22
CH-6301 Zug
Tel. +41 41-724 24 24
Fax +41 41-724 35 22
www.landisstaefa.com

90/90

© 2000 Siemens Building Technologies AG
Änderungen vorbehalten