



*CtEcoMUZ - drajwer protokołu urzędzeń
zabezpieczających ecoMUZ firmy JM Tronik*

Podręcznik użytkownika

Dok. Nr PLP4077
Wersja: 23-06-2006

ASKOM[®] i **asix[™]** to zastrzeżone znaki firmy ASKOM Sp. z o. o., Gliwice. Inne występujące w tekście znaki firmowe bądź towarowe są zastrzeżonymi znakami ich właścicieli.

Wszelkie prawa zastrzeżone. Nieautoryzowane rozpowszechnianie całości lub fragmentu niniejszej publikacji w jakiegokolwiek postaci jest zabronione. Wykonywanie kopii metodą kserograficzną, fotograficzną lub inną powoduje naruszenie praw autorskich niniejszej publikacji.

ASKOM Sp. z o. o. nie bierze żadnej odpowiedzialności za jakiegokolwiek szkody wynikłe z wykorzystywania zawartych w publikacji treści.

Copyright © 2006, ASKOM Sp. z o. o., Gliwice



ASKOM Sp. z o. o., ul. Józefa Sowińskiego 13, 44-121 Gliwice,
tel. +48 (0) 32 3018100, fax +48 (0) 32 3018101,
<http://www.askom.com.pl>, e-mail: office@askom.com.pl

Spis treści

1. CTECOMUZ - DRAJWER PROTOKOŁU URZĄDZEŃ ZABEZPIECZAJĄCYCH ECOMUZ FIRMY JM TRONIK	5
1.1. PRZEZNACZENIE DRAJWERA	5
1.2. DEKLARACJA KANAŁU TRANSMISJI	5
1.3. DEKLARACJA ZMIENNYCH	6
1.4. PARAMETRIZACJA DRAJWERA.....	7

1. CtEcoMUZ - drajwer protokołu urządzeń zabezpieczających ecoMUZ firmy JM Tronik

1.1. Przeznaczenie drajwera

Drajwer protokołu CtEcoMUZ służy do wymiany danych pomiędzy systemem **asix** i mikroprocesorowymi urządzeniami zabezpieczającymi ecoMUZ firmy JM Tronik. Transmisja realizowana jest łączami szeregowymi przy pomocy standardowych portów szeregowych komputera w standardzie RS-232 lub RS-485, zależnie od typu portu szeregowego ecoMUZa.

1.2. Deklaracja kanału transmisji

Składnia deklaracji kanału transmisji korzystającego z drajwera CtEcoMUZ jest następująca:

Kanał=UNIDRIVER, CtEcoMUZ, Port=liczba; Nr=liczba [;Timeout=liczba]

gdzie:

UNIDRIVER	- nazwa uniwersalnego drajwera UNIDRIVER,
CtEcoMUZ	- nazwa drajwera służącego do komunikacji z ecoMUZ,
Port	- numer portu szeregowego,
Nr	- numer ecoMUZ'a obsługiwane przez ten kanał,
Timeout	- max. czas oczekiwania na pierwszy znak odpowiedzi (w milisekundach). Domyślnie 1000 milisekund.

Parametry transmisji są stałe i wynoszą:

prędkość transmisji - 9600 Bd,
liczba bitów w znaku - 8,
bit parzystości,
liczba bitów stopu - 1.

PRZYKŁAD

Przykład deklaracji kanałów transmisji do komunikacji z ecoMUZami nr 1064 i 1125 przy pomocy portu szeregowego COM2 oraz ecoMUZem nr 1068 przy pomocy portu szeregowego COM1:

K1064 = UNIDRIVER, CtEcoMUZ, Port=2;Nr=1064

K1066 = UNIDRIVER, CtEcoMUZ, Port=2;Nr=1066

K1068 = UNIDRIVER, CtEcoMUZ, Port=1;Nr=1068

1.3. Deklaracja zmiennych

Składnia adresu symbolicznego zmiennej procesowej jest następująca:

`< typ> [. < index>]`

gdzie:

- typ* - typ zmiennej,
indeks - indeks w ramach typu - dotyczy typów:
- pomiary,
 - nastawy zabezpieczeń,
 - stan urządzenia.

Oznaczenia typów zmiennych (w nawiasie podano typ surowej wartości zmiennej):

Typy zmiennych tylko do odczytu:

- P** - wartości pomiarów (FLOAT), zakres indeksów 1- 4,
Z - nastawy zabezpieczeń (FLOAT), zakres indeksów 1 – 6,
S - stan urządzenia (BYTE), zakres indeksów 1 – 3.

Typy zmiennych tylko do zapisu:

- PP** - pobudzenie przekaźników (WORD),
KS - kasowanie sygnalizacji (WORD),
ZI - wykonanie testu zabezpieczeń I>> i I>,
ZZ - wykonanie testu zabezpieczenia ziemnozwarciowego.

Wirtualna zmienna tylko do odczytu:

- SK** - status komunikacji (WORD) (1 – o.k., 0 – brak lub błędy komunikacji)

PRZYKŁAD

Przykłady deklaracji zmiennych – kanał K1064 obsługuje ecoMUZ nr 1064, kanał K1066 obsługuje ecoMUZ nr 1066:

JJ_10, wartość prądu I1 MUZ1064,	P1, K1064, 1, 1, NIC_FP
JJ_20, wartość prądu I3 MUZ1066,	P3, K1066, 1, 1, NIC_FP
JJ_30, nast. prąd. czł. zwarc. I>> MUZ1064,	Z1, K1064, 1, 1, NIC_FP
JJ_40, nast. czasu czł. zwarc. I>> MUZ1066,	Z4, K1066, 1, 1, NIC_FP
JJ_50, stan urządzenia MUZ1066,	S1, K1066, 1, 1, NIC_BYTE
JJ_60, konfiguracja urządzenia MUZ1064,	S2, K1064 1, 1, NIC_BYTE
JJ_70, pobudzenie przekaźnika MUZ1064,	PP, K1064, 1, 1, NIC
JJ_80, kasowanie sygnalizacji MUZ1066,	KS, K1066, 1, 1, NIC
JJ_90, status komunikacji z MUZ1064,	SK, K1064, 1, 1, NIC
JJ_91, status komunikacji z MUZ1066,	SK, K1066, 1, 1, NIC

1.4. Parametryzacja drajwera

Drajwer jest parametryzowany przy użyciu osobnej sekcji **[CTECOMUZ]**. W sekcji można umieścić pozycje deklarujące:

- tworzenie pliku logu,
- rozmiar pliku logu,
- log telegramów.

Nazwy pozycji związanych z plikiem logu nawiązują do konwencji stosowanej w innych drajwerach ASMENa.



PLIK_LOGU=nazwa_pliku

Znaczenie - dla celów diagnostycznych służy tekstowy plik logu, do którego są wpisywane komunikaty o stanie pracy drajwera.
Wartość domyślna - domyślnie plik logu nie jest tworzony.



ROZMIAR_PLIKU_LOGU=liczba

Znaczenie - pozycja służy do określenia rozmiaru pliku logu, zdefiniowanego przy użyciu pozycji **PLK_LOGU**.
Wartość domyślna - domyślnie rozmiar pliku logu wynosi 10 MB.
Parametr:
liczba - rozmiar pliku logu w MB.



LOG_TELEGRAMOW=TAK/NIE

Znaczenie - pozycja pozwala na zapisywanie do pliku logu (zadeklarowanego przy użyciu pozycji **PLIK_LOGU**) zawartości telegramów przesyłanych pomiędzy drajwerem i sterownikami. Przedmiotowa pozycja powinna być wykorzystywana jedynie w fazie uruchamiania systemu **asix**.
Wartość domyślna - domyślnie wartość pozycji jest ustawiona na NIE.

PRZYKŁAD

Przykładowa sekcja drajwera.

```
[CTECOMUZ]
PLIK_LOGU=d:\tmp\CtEcoMUZ\muz.log
ROZMIAR_PLIKU_LOGU=20
LOG_TELEGRAMOW=TAK
```