

peamised seadistusparameetrid, mida peaks kontrolleri juures kasutama

teenuse liikmed viitavad kanalile, mis on seotud füüsilise kanaliga. Kanalittybid variable ja constant ei sisalda parameetreid, need antakse teenuses.

host	id	location				
	io_device	dev_name	dev_ip	dev_port	dev_mba	comment
	channel	ch_name	ch_type	ch_reg	ch_comment	
	if chan_type	aichannel	x1	x2	y1	y2
	if chan_type	dichannel	bit			
	if chan_type	dochannel	wordvalue			
	if chan_type	counter	wcount			
	if chan_type	variable	var_name			
	if chan_type	constant	wordvalue			

boldis klass ja sellel jarel atribuudid

markus

siia alla ka setup registrid, mis peavad olema teatud vaartustega.

Siia ei kuulu pwm vm cmd registrid (666 dead vms)

viide programmi muutujale

suvaline number

service	svc_name	avc_type	svc_memb_cou	notif_interval	svc_comment			
	member	mnumber	ch_name					
	if chan_type	dichannel	val2state					
	if chan_type	aichannel	lolimit	hilimit	hilim2state	lolim2state	avg	unit
	if chan_type	dochannel	variable					
	if chan_type	counter	inc2notif	power_rep	avg	unit		
	if chan_type	variable						
	if chan_type	constant						

val2state -2..2, negatiivsed vaartused inverteerivad

kas yletamine annab 0 1 voi 2 olekuks, kas keskmistada ja kui kovasti

vist pole vaja, valj infot teenuses saab dichannel kaudu

voib olla ka voimsuse raporteerimiseks, siis jagada juurdekasv ajaga. Sakilisuse vahendamiseks voib sliding window kasutusel olla avg juhtimisel

ei midagi juurde vaja

ei midagi juurde vaja

server	srv_type	ip			
if srv_type	mon_server	port	proto		
if srv_type	supp_server	port	proto	path	
if srv_type	ntp_server	timezone			
if srv_type	dns_server	prioriteet			
if srv_type	def_gw	prioriteet			

neid voib olla ka mitu!

neid voib olla ka mitu!

neid voib olla ka mitu!

neid voib olla ka mitu! Prioriteet maarab kumb tavaliselt