

**KGM SİNYALİZASYON SİSTEMLERİ MIB DOKÜMANI**

Versiyon 0.3.SE

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Versiyon Kontrol** | | |
| Versiyon | Değişiklik Yapan | Eklentiler |
| 0.1 | KGM | İlk sunum(Doküman oluşturma) |
| 0.2 | KGM | 28.12.2022 tarihli toplantı sonrası versiyon çalışmaları devam etmektedir. |
| 0.3 | KGM | 28.03.2022 tarihli toplantı sonrası versiyon çalışmaları devam etmektedir. |
| 0.3.SE | Sinyalizasyon Elektronik | KGM tarafından yayımlanan dökümanın MIB Derleyisinde derlenmesi sonucu ortaya çıkan hataların düzeltilmiş versiyonudur. |
|  |  |  |
|  |  |  |

**İÇİNDEKİLER**

İçindekiler

[İçindekiler 3](#_Toc137410438)

[1. KGM ÖZEL NESNELER 12](#_Toc137410439)

[**1.1.** **Modül Arıza Durum Parametreleri** 13](#_Toc137410440)

[**1.1.1.** **Maksimum Sürücü Modül Grup Durum Sayısı** 13](#_Toc137410441)

[**1.1.2.** **Sürücü modül durumu parametresi** 13](#_Toc137410442)

[**1.2.** **Kanal Parametreleri** 14](#_Toc137410443)

[**1.2.1.** **Maksimum Kanal Arıza Durum Sayısı** 14](#_Toc137410444)

[**1.2.2.** **Kanal Arıza Durum Tablosu** 14](#_Toc137410445)

[*1.2.2.1.* Kanal arıza durum tablo kaydı 14](#_Toc137410446)

[1.2.2.1.1 Kanal arıza durum numara parametresi 15](#_Toc137410447)

[1.2.2.1.2 Kanal numarası parametresi 15](#_Toc137410448)

[1.2.2.1.3 Trafik lambası yeşil arıza durumu parametresi 15](#_Toc137410449)

[1.2.2.1.4 Trafik lambası sarı arıza durumu parametresi 16](#_Toc137410450)

[1.2.2.1.5 Trafik lambası kırmızı arıza durumu parametresi 16](#_Toc137410451)

[**1.2.3.** **Maksimum Kanal Hata Bayrak Grup Sayısı** 17](#_Toc137410452)

[**1.2.4.** **Kanal Hata Bayrakları Grup Tablosu** 17](#_Toc137410453)

[*1.2.4.1.* Kanal hata bayrakları grup tablo kaydı 17](#_Toc137410454)

[1.2.4.1.1 Kanal hata bayrakları grup numarası 18](#_Toc137410455)

[1.2.4.1.2 Tüm kırmızı lamba arıza durumu 18](#_Toc137410456)

[1.2.4.1.3 Tüm yeşil lamba arıza durumu 19](#_Toc137410457)

[1.2.4.1.4 Tüm sarı lamba arıza durumu 19](#_Toc137410458)

[1.2.4.1.5 İstemsiz kırmızı sinyal 20](#_Toc137410459)

[1.2.4.1.6 İstemsiz yeşil sinyal 20](#_Toc137410460)

[1.2.4.1.7 İstemsiz sarı sinyal 21](#_Toc137410461)

[**1.3.** **Sinyal Durum Parametreleri** 21](#_Toc137410462)

[**1.3.1.** **Maksimum Sinyal Durum Sayısı** 21](#_Toc137410463)

[**1.3.2.** **Sinyal Durum Tablosu** 21](#_Toc137410464)

[*1.3.2.1.* Sinyal durum tablo kaydı 22](#_Toc137410465)

[1.3.2.1.1 Sinyal durum tablosu indeks parametresi 22](#_Toc137410466)

[1.3.2.1.2 Patern numara parametresi 22](#_Toc137410467)

[1.3.2.1.3 Yürütülen mod parametresi 23](#_Toc137410468)

[1.3.2.1.4 Planlanan mod parametresi 24](#_Toc137410469)

[1.3.2.1.5 Yapı parametresi 24](#_Toc137410470)

[1.3.2.1.6 Plan parametresi 25](#_Toc137410471)

[1.3.2.1.7 Faz parametresi 25](#_Toc137410472)

[1.3.2.1.8 Sonraki faz parametresi 25](#_Toc137410473)

[1.3.2.1.9 Adım parametresi 26](#_Toc137410474)

[1.3.2.1.10 Geçiş adımı bayrak parametresi 26](#_Toc137410475)

[1.3.2.1.11 Geçiş adımı parametresi 26](#_Toc137410476)

[1.3.2.1.12 Mevcut adım geçen süre parametresi 27](#_Toc137410477)

[1.3.2.1.13 Mevcut adım kalan süre parametresi 27](#_Toc137410478)

[1.3.2.1.14 Toplam adım süresi parametresi 27](#_Toc137410479)

[1.3.2.1.15 Devre süresi parametresi 28](#_Toc137410480)

[1.3.2.1.16 Yeşil dalga kalan süre parametresi 28](#_Toc137410481)

[**1.3.3.** **Sinyal Planı Son Değişim Zaman Bilgisi** 28](#_Toc137410482)

[**1.4.** **Koordinasyon Parametreleri** 29](#_Toc137410483)

[**1.4.1.** **Maksimum Pattern Sayısı** 29](#_Toc137410484)

[**1.4.2.** **Pattern Tablosu** 29](#_Toc137410485)

[*1.4.2.1.* Pattern tablosu kaydı 29](#_Toc137410486)

[1.4.2.1.1 Alt kavşak numarası 31](#_Toc137410487)

[1.4.2.1.2 Pattern indeks parametresi 31](#_Toc137410488)

[1.4.2.1.3 Pattern durum parametresi 31](#_Toc137410489)

[1.4.2.1.4 Pattern çalışma modu parametresi 32](#_Toc137410490)

[1.4.2.1.5 Pattern plan mod parametresi 33](#_Toc137410491)

[1.4.2.1.6 Pattern fazları parametresi 34](#_Toc137410492)

[1.4.2.1.7 Pattern yapı parametresi 34](#_Toc137410493)

[1.4.2.1.8 Pattern plan numara parametresi 34](#_Toc137410494)

[1.4.2.1.9 Yeşil dalga durum parametresi 35](#_Toc137410495)

[1.4.2.1.10 Yeşil dalga offset parametresi 35](#_Toc137410496)

[1.4.2.1.11 Faz sayısı parametresi 36](#_Toc137410497)

[1.4.2.1.12 Faz süresi parametresi 36](#_Toc137410498)

[1.4.2.1.13 Pattern sensör arıza parametresi 36](#_Toc137410499)

[1.4.2.1.14 Pattern plan başlangıç zaman parametresi 37](#_Toc137410500)

[1.4.2.1.15 Pattern plan bitiş zaman parametresi 37](#_Toc137410501)

[1.4.2.1.16 Pattern yeşil dalga devre süresi parametresi 37](#_Toc137410502)

[1.4.2.1.17 Pattern yeşil dalga faz numara parametresi - 1 38](#_Toc137410503)

[1.4.2.1.18 Pattern yeşil dalga dönüş faz numarası parametresi - 1 38](#_Toc137410504)

[1.4.2.1.19 Pattern yeşil dalga faz numara parametresi - 2 38](#_Toc137410505)

[1.4.2.1.20 Pattern yeşil dalga dönüş faz numarası parametresi - 2 39](#_Toc137410506)

[1.4.2.1.21 Pattern sensör durum parametresi 39](#_Toc137410507)

[1.4.2.1.22 Pattern sensör arıza parametresi 39](#_Toc137410508)

[1.4.2.1.23 Pattern sinyal çıkış arıza durum parametresi 40](#_Toc137410509)

[**1.4.3.** **Sinyal Planını Devreye Alma** 40](#_Toc137410510)

[**1.5.** **Dedektör Parametreleri** 41](#_Toc137410511)

[*1.5.1.* Dedektör modülleri durumu parametresi 41](#_Toc137410512)

[**1.6.** **Kullanıcı Parametreleri** 42](#_Toc137410513)

[**1.6.1.** **Maksimum Kullanıcı İşlem Sayısı** 42](#_Toc137410514)

[**1.6.2.** **Kullanıcı İşlem Tablosu** 42](#_Toc137410515)

[**1.6.2.1** **Kullanıcı İşlem Tablosu Kaydı** 42](#_Toc137410516)

[*1.6.2.1.1* Kullanıcı işlemleri tablo indeks parametresi 43](#_Toc137410517)

[*1.6.2.1.2* Kullanıcı işlem tipi 43](#_Toc137410518)

[*1.6.2.1.3* İşlem zaman bilgisi 44](#_Toc137410519)

[*1.6.2.1.4* İşlem yapan kullanıcı bilgisi 44](#_Toc137410520)

[**1.6.3.** **Kullanıcı Listesi** 44](#_Toc137410521)

[2. NTCIP 1201 NESNELER 45](#_Toc137410522)

[**2.2 GLOBAL CONFIGURATION NODE** 45](#_Toc137410523)

[**2.2.1 Global Set ID Parameter** 45](#_Toc137410524)

[**2.2.2 Maximum Modules Parameter** 45](#_Toc137410525)

[**2.2.3 Module Table** 46](#_Toc137410526)

[*2.1.1.1.* 2.2.3.1 Module Number Parameter 46](#_Toc137410527)

[*2.1.1.2.* 2.2.3.2 Module Device Node Parameter 46](#_Toc137410528)

[*2.1.1.3.* 2.2.3.3 Module Make Parameter 47](#_Toc137410529)

[*2.1.1.4.* 2.2.3.4 Module Model Parameter 47](#_Toc137410530)

[*2.1.1.5.* 2.2.3.5 Module Version Parameter 47](#_Toc137410531)

[*2.1.1.6.* 2.2.3.6 Module Type Parameter 47](#_Toc137410532)

[**2.2.4 Base Standards Parameter** 48](#_Toc137410533)

[**2.4 GLOBAL TIME MANAGEMENT NODE** 48](#_Toc137410534)

[**2.4.1 Global Time Parameter** 49](#_Toc137410535)

[**2.4.2 Global Daylight Saving Parameter** 49](#_Toc137410536)

[**2.4.3 TimeBase Event Scheduler Node** 52](#_Toc137410537)

[*2.1.1.7.* 2.4.3.1 Maximum Number of Time Base Schedule Entries Parameter 52](#_Toc137410538)

[*2.1.1.8.* 2.4.3.2 Time Base Schedule Table 52](#_Toc137410539)

[**2.4.4 Day Plan Parameters** 56](#_Toc137410540)

[*2.1.1.9.* 2.4.4.1 Maximum Number of Day Plans—Parameter 56](#_Toc137410541)

[*2.1.1.10.* 2.4.4.2 Maximum Number of Day Plan Events—Parameter 56](#_Toc137410542)

[*2.1.1.11.* 2.4.4.3 Day Plan Table 56](#_Toc137410543)

[2.1.1.11.1. 2.4.4.3.1 Day Plan Number 58](#_Toc137410544)

[2.1.1.11.2. 2.4.4.3.2 Day Plan Event Number 58](#_Toc137410545)

[2.1.1.11.3. 2.4.4.3.3 Day Plan Hour Parameter 58](#_Toc137410546)

[2.1.1.11.4. 2.4.4.3.4 Day Plan Minute Parameter 59](#_Toc137410547)

[2.1.1.11.5. 2.4.4.3.5 Day Plan Action Number OID Parameter 59](#_Toc137410548)

[*2.1.1.12.* 2.4.4.4 Day Plan Status Parameter 60](#_Toc137410549)

[*2.1.1.13.* 2.4.4.5 Schedule Status Parameter 60](#_Toc137410550)

[**2.4.5 Global Local Time Differential Parameter** 60](#_Toc137410551)

[**2.4.6 Standard Time Zone Parameter** 61](#_Toc137410552)

[**2.4.7 Local Time Parameter** 61](#_Toc137410553)

[**2.4.8 Daylight Saving Time (DST) Node** 62](#_Toc137410554)

[*2.1.1.14.* 2.4.8.1 Maximum Daylight Saving Time (DST) Table Entries Parameter 62](#_Toc137410555)

[2.1.1.15. 2.4.8.2 Daylight Saving Time (DST) Table Parameter 62](#_Toc137410556)

[3. NTCIP 1202 NESNELER 70](#_Toc137410557)

[**5.2.** **Faz Parametreleri** 70](#_Toc137410558)

[**5.2.1. Maksimum Faz Sayısı** 71](#_Toc137410559)

[**5.2.2. Faz Tablosu** 71](#_Toc137410560)

[5.2.2.1. Faz Numarası 72](#_Toc137410561)

[5.2.2.2. Faz Yaya Geç Parametresi 72](#_Toc137410562)

[5.2.2.3. Faz Yaya Koruma Parametresi 73](#_Toc137410563)

[5.2.2.4. Faz Minimum Yeşil Parametresi 73](#_Toc137410564)

[5.2.2.5. Faz Geçiş Parametresi 73](#_Toc137410565)

[5.2.2.6. Faz Maksimum Yeşil 1 Parametresi 74](#_Toc137410566)

[5.2.2.7. Faz Maksimum Yeşil 2 Parametresi 74](#_Toc137410567)

[5.2.2.8. Faz Sarı Değişim Parametresi 75](#_Toc137410568)

[5.2.2.9. Faz Kırmızı Koruma Parametresi 75](#_Toc137410569)

[5.2.2.10. Faz Kırmızı Geri Dönüş 76](#_Toc137410570)

[5.2.2.11. Faz Başlangıç İlave Parametresi 76](#_Toc137410571)

[5.2.2.12. Faz Maksimum Başlangıç Parametresi 76](#_Toc137410572)

[5.2.2.13. Faz Azaltım Öncesi Zaman Parametresi 77](#_Toc137410573)

[5.2.2.14. Faz Azaltım Öncesi Taşıtlar Parametresi 77](#_Toc137410574)

[5.2.2.15. Faz Süre Azaltım Parametresi 78](#_Toc137410575)

[5.2.2.16. Faz Oran Kadar Azaltım 78](#_Toc137410576)

[5.2.2.17. Faz Minimum Boşluk Parametresi 78](#_Toc137410577)

[5.2.2.18. Faz Dinamik Maksimum Limiti 79](#_Toc137410578)

[5.2.2.19. Faz Dinamik Maksimum Adımı 79](#_Toc137410579)

[5.2.2.20. Faz Başlangıç 80](#_Toc137410580)

[5.2.2.21. Faz Seçenekleri 81](#_Toc137410581)

[5.2.2.22. Faz Ring Parametresi 83](#_Toc137410582)

[5.2.2.23. Faz Uyumluluğu 83](#_Toc137410583)

[5.2.2.24. Faz Maksimum Yeşil 3 Parametresi 84](#_Toc137410584)

[5.2.2.25. Faz Yaya Koruma Öncesi Sarı ve Kırmızı Değişim Zamanı Parametresi 84](#_Toc137410585)

[5.2.2.26. Yaya Fazı Yürüme Yeniden Çevrim Parametresi 84](#_Toc137410586)

[5.2.2.27. Yaya Fazı Dur Geri Dönüş Parametresi 85](#_Toc137410587)

[5.2.2.28. Faz Alternatif Yaya Koruma Süre Parametresi 85](#_Toc137410588)

[5.2.2.29. Faz Alternatif Yaya Yürüme Süre Parametresi 85](#_Toc137410589)

[5.2.2.30. Faz Yaya Erken Geçme Süre Parametresi 86](#_Toc137410590)

[5.2.2.31. Faz Yaya Gecikmeli Geçme Süre Parametresi 86](#_Toc137410591)

[5.2.2.32. Faz Yeşil Göstergesi Erken Uyarı Süre Parametresi 87](#_Toc137410592)

[5.2.2.33. Faz Kırmızı Göstergesi Erken Uyarı Süre Parametresi 87](#_Toc137410593)

[5.2.2.34. Faz Geçiş Süreçlerinde Alternatif Minimum Yeşil Süresi 87](#_Toc137410594)

[**5.2.3.** **Maksimum Faz Grupları** 88](#_Toc137410595)

[**5.2.4.** **Faz Durum Grup Tablosu** 88](#_Toc137410596)

[5.2.4.1. Faz Durum Grup Numarası 89](#_Toc137410597)

[5.2.4.2. Faz Durum Grup Kırmızıları 89](#_Toc137410598)

[5.2.4.3. Faz Durum Grup Sarıları 89](#_Toc137410599)

[5.2.4.4. Faz Durum Grup Yeşilleri 90](#_Toc137410600)

[5.2.4.5. Faz Durum Grup Yaya Durları 90](#_Toc137410601)

[5.2.4.6. Faz Durum Grup Yaya Korumaları 91](#_Toc137410602)

[5.2.4.7. Faz Durum Grup Yaya Geçleri 91](#_Toc137410603)

[5.2.4.8. Faz Durum Grup Taşıt Talepleri 91](#_Toc137410604)

[5.2.4.9. Faz Durum Grup Yaya Talepleri 92](#_Toc137410605)

[5.2.4.10. Faz Durum Grup Aktif Faz 92](#_Toc137410606)

[5.2.4.11. Faz Durum Grup Sıradaki Fazlar 93](#_Toc137410607)

[**5.2.5.** **Faz Kontrol Tablosu** 93](#_Toc137410608)

[5.2.3.1. Faz Kontrol Grup Numarası 94](#_Toc137410609)

[5.2.3.2. Faz Atlama Kontrolü 94](#_Toc137410610)

[5.2.3.3. Yaya Fazı Atlama Kontrolü 95](#_Toc137410611)

[5.2.3.4. Faz Tutma Kontrolü 95](#_Toc137410612)

[5.2.3.5. Faz Zorlama Kontrolü 96](#_Toc137410613)

[5.2.3.6. Taşıt Talep Kontrolü 97](#_Toc137410614)

[5.2.3.7. Yaya Talep Kontrolü 97](#_Toc137410615)

[**5.3.** **Dedektör Parametreleri** 98](#_Toc137410616)

[**5.3.1.** **Maksimum Taşıt Dedektörleri** 98](#_Toc137410617)

[**5.3.2** **Taşıt Dedektörü Parametreleri Tablosu** 98](#_Toc137410618)

[5.3.2.1 Taşıt Dedektörü Numarası 99](#_Toc137410619)

[5.3.2.2 Taşıt Dedektörü Seçenekleri Parametresi 99](#_Toc137410620)

[5.3.2.3 Taşıt Dedektörü Çağrı Faz Parametresi 100](#_Toc137410621)

[5.3.2.4 Taşıt Dedektörü Değişim Fazı Parametresi 101](#_Toc137410622)

[5.3.2.5 Taşıt Dedektörü Gecikme Parametresi 101](#_Toc137410623)

[5.3.2.6 Taşıt Dedektörü Uzatma Parametresi 101](#_Toc137410624)

[5.3.2.7 Taşıt Dedektörü Kuyruklanma Limiti 102](#_Toc137410625)

[5.3.2.8 Taşıt Dedektörü Uyarı Yok Parametresi 102](#_Toc137410626)

[5.3.2.9 Taşıt Dedektörü Maksimum Mevcudiyet Parametresi 103](#_Toc137410627)

[5.3.2.10 Taşıt Dedektörü Düzensiz Sayımlar Parametresi 103](#_Toc137410628)

[5.3.2.11 Taşıt Dedektörü Arıza Süresi Parametresi 104](#_Toc137410629)

[5.3.2.12 Taşıt Dedektörü Alarmları 105](#_Toc137410630)

[5.3.2.13 Taşıt Dedektörü Bildirilen Alarmları 105](#_Toc137410631)

[5.3.2.14 Taşıt Dedektörünü Yeniden Başlatma 106](#_Toc137410632)

[5.3.2.15 Taşıt Dedektörü Seçenekleri 2 107](#_Toc137410633)

[5.3.2.16 Taşıt Dedektörü Eşleştirilmiş Dedektör 108](#_Toc137410634)

[5.3.2.17 Taşıt Dedektörü Eşleşen Dedektör Aralığı 108](#_Toc137410635)

[5.3.2.18 Taşıt Dedektörü Ortalama Taşıt Uzunluğu 108](#_Toc137410636)

[5.3.2.19 Taşıt Dedektörü Uzunluk Parametresi 109](#_Toc137410637)

[5.3.2.20 Taşıt Dedektörü Seyahat Modu 109](#_Toc137410638)

[**5.3.3.** **Maksimum Taşıt Dedektörü Durum Grupları** 110](#_Toc137410639)

[**5.3.4.** **Taşıt Dedektörü Durum Grup Tablosu** 111](#_Toc137410640)

[5.3.4.1. Dedektör Durumu Grup Numarası 111](#_Toc137410641)

[5.3.4.2. Grup Taşıt Dedektörü Aktif Durumu 111](#_Toc137410642)

[5.3.4.3. Dedektör Alarm Durumu 112](#_Toc137410643)

[**5.3.5.** **Hacim / İşgaliye Raporu** 113](#_Toc137410644)

[5.3.5.1. Hacim / İşgaliye Sekansı 113](#_Toc137410645)

[5.3.5.2. Hacim / İşgaliye Süresi 113](#_Toc137410646)

[5.3.5.3. Aktif Hacim / İşgaliye Dedektörleri 114](#_Toc137410647)

[5.3.5.4. Hacim / İşgaliye Tablosu 114](#_Toc137410648)

[**5.3.5.4.1.** **Hacim Verisi** 114](#_Toc137410649)

[**5.3.5.4.2.** **İşgaliye Verisi** 115](#_Toc137410650)

[**5.3.5.4.3.** **Hız Verisi** 115](#_Toc137410651)

[5.3.5.5. Hacim / İşgaliye Süresi – Versiyon 3 116](#_Toc137410652)

[5.3.5.6. Hacim / İşgaliye Örnekleme Zamanı 117](#_Toc137410653)

[5.3.5.7. Hacim / İşgaliye Örnekleme Süresi 117](#_Toc137410654)

[**5.3.6.** **Maksimum Yaya Dedektörleri** 117](#_Toc137410655)

[**5.3.7.** **Yaya Dedektörü Parametre Tablosu** 117](#_Toc137410656)

[5.3.7.1. Yaya Dedektörü Sayısı 118](#_Toc137410657)

[5.3.7.2. Yaya Dedektörü Talep Faz Parametresi 118](#_Toc137410658)

[5.3.7.3. Yaya Dedektörü Uyarı Yok Parametresi 119](#_Toc137410659)

[5.3.7.4. Yaya Dedektörü Maksimum Mevcudiyet Parametresi 119](#_Toc137410660)

[5.3.7.5. Yaya Dedektörü Değişken Sayım Parametresi 119](#_Toc137410661)

[5.3.7.6. Yaya Dedektörü Uyarıları 120](#_Toc137410662)

[5.3.7.7. Yaya Dedektörü Sıfırlama 120](#_Toc137410663)

[5.3.7.8. Yaya Butonu Süre Parametresi 121](#_Toc137410664)

[5.3.7.9. Yaya Dedektörü Seçenekleri 121](#_Toc137410665)

[**5.3.8.** **Maksimum Yaya Dedektör Grupları** 122](#_Toc137410666)

[**5.3.9.** **Yaya Dedektörü Durum Grup Tablosu** 122](#_Toc137410667)

[5.3.9.1. Yaya Dedektörü Durum Grup Numarası 123](#_Toc137410668)

[5.3.9.2. Grup Yaya Dedektörü Aktif Durumu 123](#_Toc137410669)

[5.3.9.3. Yaya Dedektörü Alarm Durumu 123](#_Toc137410670)

[**5.3.10.** **Yaya Dedektör Raporu** 124](#_Toc137410671)

[5.3.10.1. Yaya Örneklem Dizilimi 124](#_Toc137410672)

[5.3.10.2. Yaya Örneklem Periyodu 124](#_Toc137410673)

[5.3.10.3. Aktif Yaya Örneklem Dedektörleri 125](#_Toc137410674)

[5.3.10.4. Yaya Örneklem Tablosu 125](#_Toc137410675)

[**5.3.10.4.1.** **Yaya Örneklem Hacmi** 126](#_Toc137410676)

[**5.3.10.4.2.** **Yaya Örneklem Uyarımları** 126](#_Toc137410677)

[**5.3.10.4.3.** **Yaya Örneklem Hizmetleri** 127](#_Toc137410678)

[5.3.10.5. Yaya Hacim / Uyarım Örneklem Süresi 127](#_Toc137410679)

[5.3.10.6. Yaya Hacim / Uyarım Örneklem Süreci 128](#_Toc137410680)

[**5.3.11.** **Maksimum Taşıt Dedektörü Kontrol Grupları** 128](#_Toc137410681)

[5.3.11.1. Taşıt Dedektörü Kontrol Grup Tablosu 128](#_Toc137410682)

[5.3.11.2. Taşıt Dedektör Kontrol Grubu Numarası 129](#_Toc137410683)

[5.3.11.3. Taşıt Dedektörü Kontrol Grubu Uyarımları 129](#_Toc137410684)

[**5.3.12.** **Yaya Dedektörü Kontrol Grubu Tablosu** 130](#_Toc137410685)

[5.3.12.1. Yaya Dedektör Kontrol Grubu Numarası 130](#_Toc137410686)

[5.3.12.2. Yaya Dedektör Kontrol Grubu Uyarımı 131](#_Toc137410687)

[**5.4.** **Cihaz Parametreleri** 131](#_Toc137410688)

[**5.4.1.** **Başlangıç Flaş Parametresi** 131](#_Toc137410689)

[**5.4.2.** **Otomatik Yaya Silme Parametresi** 132](#_Toc137410690)

[**5.4.3.** **Yedekleme Zamanlayıcısı Parametresi** 132](#_Toc137410691)

[**5.4.4.** **Cihaz Kırmızı Geri Dönüş Parametresi** 133](#_Toc137410692)

[**5.4.5.** **Cihaz Kontrol Durumu** 133](#_Toc137410693)

[**5.4.6.** **Cihaz Flaş Durumu** 134](#_Toc137410694)

[**5.4.7.** **Cihaz Alarm Durumu 2** 135](#_Toc137410695)

[**5.4.8.** **Cihaz Alarm Durumu 1** 135](#_Toc137410696)

[**5.4.9.** **Kısa Alarm Durumu** 136](#_Toc137410697)

[**5.4.10.** **Cihaz Kontrol** 137](#_Toc137410698)

[**5.4.11.** **Maksimum Alarm Grubu** 138](#_Toc137410699)

[**5.4.12.** **Alarm Grup Tablosu** 139](#_Toc137410700)

[5.4.12.1. Alarm Grup Numarası 139](#_Toc137410701)

[5.4.12.2. Alarm Grup Durumu 139](#_Toc137410702)

[**5.4.18.** **Başlangıç Flaş Modu** 140](#_Toc137410703)

[**5.4.22.** **Uyarmalı Kontrol Ünitesi Saati** 140](#_Toc137410704)

[5.4.22.1. Maksimum Zaman Kaynağı Sayısı 140](#_Toc137410705)

[5.4.22.2. Ünite Zaman Kaynak Tablosu 140](#_Toc137410706)

[**5.4.22.2.1.** **Ünite Zaman Kaynak İndeksi** 141](#_Toc137410707)

[**5.4.22.2.2.** **Ünite Zaman Kaynağı** 141](#_Toc137410708)

[5.4.22.3. Uyarmalı Kontrol Ünitesi Saat Kaynağı – Komutlu 142](#_Toc137410709)

[5.4.22.4. Uyarmalı Kontrol Ünitesi Zaman Kaynağı – Güncel 143](#_Toc137410710)

[5.4.22.5. Ünite Zaman Kaynağı Durumu 143](#_Toc137410711)

[5.4.22.6. Uyarmalı Kontrol Ünitesi Sıralanmamış Saat Zaman Aralığı 144](#_Toc137410712)

[5.4.22.7. Uyarmalı Kontrol Ünitesi Sırasız Saat Zaman Değişimi 145](#_Toc137410713)

[5.4.22.8. Uyarmalı Kontrol Ünitesi Sırasız Saat Zaman Farkı 145](#_Toc137410714)

[**5.4.23.** **Haberleşme** 146](#_Toc137410715)

[5.4.23.3. Maksimum Ethernet Bağlantı Noktası 146](#_Toc137410716)

[5.4.23.4. Ethernet Bağlantı Noktası Yapılandırma Tablousu 146](#_Toc137410717)

[**5.4.23.4.1.** **IP Adres Parametresi** 147](#_Toc137410718)

[**5.4.23.4.2.** **Ağ Maskesi Parametresi** 147](#_Toc137410719)

[**5.4.23.4.3.** **Ağ Geçidi Parametresi** 147](#_Toc137410720)

[**5.4.23.4.4.** **Alan Adı Sunucu Parametresi** 147](#_Toc137410721)

[**5.4.23.4.5.** **Ethernet Yapılandırma Modu Parametresi** 148](#_Toc137410722)

[**5.4.23.4.6.** **DHCP Mantıksal Ad Parametresi** 148](#_Toc137410723)

[**5.4.23.4.7.** **Statik IP Adresi Parametresi** 148](#_Toc137410724)

[**5.4.23.4.8.** **Statik Ağ Maskesi Parametresi** 149](#_Toc137410725)

[**5.4.23.4.9.** **Statik Ağ Geçidi Parametresi** 149](#_Toc137410726)

[**5.4.23.4.10.** **Statik Alan Adı Sunucu Parametresi** 149](#_Toc137410727)

[**5.4.26.** **Cihaz Alarm Durumu 3** 149](#_Toc137410728)

[**5.4.27.** **Cihaz Alarm Durumu 4** 150](#_Toc137410729)

[**5.5.** **Koordinasyon Parametreleri** 151](#_Toc137410730)

[**5.5.1.** **Koordinasyon İşletme Modu Parametresi** 151](#_Toc137410731)

[**5.5.2.** **Koordinasyon Düzeltme Modu Parametresi** 151](#_Toc137410732)

[**5.5.3.** **Koordinasyon Maksimum Mod Parametresi** 152](#_Toc137410733)

[**5.5.4.** **Koordinasyon Zorlama Modu Parametresi** 152](#_Toc137410734)

[**5.5.5.** **Maksimum Şablon Parametresi** 153](#_Toc137410735)

[**5.5.6.** **Şablon Tablosu Türü** 153](#_Toc137410736)

[**5.5.7.** **Şablon Tablosu** 154](#_Toc137410737)

[5.5.7.1. Şablon Tablosu Girdisi 155](#_Toc137410738)

[5.5.7.2. Şablon Devre Süresi 155](#_Toc137410739)

[5.5.7.3. Şablon Ofset Süresi Parametresi 156](#_Toc137410740)

[5.5.7.4. Şablon Faz Numarası Parametresi 157](#_Toc137410741)

[5.5.7.5. Şablon Sekans Numarası Parametresi 157](#_Toc137410742)

[5.5.7.6. Şablon Koordinasyon Senkronizasyon Noktası 157](#_Toc137410743)

[5.5.7.7. Şablon Seçenekleri 158](#_Toc137410744)

[5.5.7.8. Şablon Etkin Şeritler 159](#_Toc137410745)

[**5.5.8.** **Maksimum Fazlar** 160](#_Toc137410746)

[**5.5.9.** **Faz Tablosu** 160](#_Toc137410747)

[5.5.9.1. Faz Numarası 161](#_Toc137410748)

[**5.5.10.** **Koordinasyon Şablon Durumu** 165](#_Toc137410749)

[**5.5.11.** **Yerel Serbest Durumu** 165](#_Toc137410750)

[**5.5.12.** **Koordinasyon Devre Durumu** 166](#_Toc137410751)

[**5.5.13.** **Koordinasyon Senkronizasyon Durumu** 167](#_Toc137410752)

[**5.5.14.** **Sistem Şablon Kontrolü** 167](#_Toc137410753)

[**5.5.15.** **Sistem Senkronizasyon Kontrolü** 168](#_Toc137410754)

[**5.5.16.** **Cihaz Koordinasyonu Senkronizasyon Noktası** 169](#_Toc137410755)

[**5.6.** **Süre Tabanlı Parametreler** 170](#_Toc137410756)

[**5.6.1.** **Süre Tabanlı Şablon Senkronizasyon Parametresi** 170](#_Toc137410757)

[**5.6.2.** **Maksimum Süre Tabanlı Eylemler** 170](#_Toc137410758)

[**5.6.3.** **Süre Tabanlı Artan Eylem Tablosu** 170](#_Toc137410759)

[5.6.3.1. Süre Tabanlı Eylem Numarası 171](#_Toc137410760)

[5.6.3.2. Süre Tabanlı Eylem Şablon Parametresi 171](#_Toc137410761)

[5.6.3.3. Süre Tabanlı Eylem Yardımcı Fonksiyon Parametresi 172](#_Toc137410762)

[5.6.3.4. Süre Tabanlı Eylem Özel Fonksiyon Parametreleri 172](#_Toc137410763)

[**5.6.4.** **Süre Tabanlı Artan Eylem Durum** 173](#_Toc137410764)

[**5.6.5.** **Eylem Planı Komutu** 173](#_Toc137410765)

[**5.7.** **Öncelik Parametreleri** 173](#_Toc137410766)

[**5.7.1.** **Maksimum Öncelikler** 174](#_Toc137410767)

[**5.7.2.** **Öncelik Tablosu** 174](#_Toc137410768)

[5.7.2.1. Öncelik Numarası 175](#_Toc137410769)

[5.7.2.2. Öncelik Kontrol Parametreleri 175](#_Toc137410770)

[5.7.2.3. Öncelik Bağlantı Parametresi 177](#_Toc137410771)

[5.7.2.4. Öncelik Gecikme Parametresi 177](#_Toc137410772)

[5.7.2.5. Öncelik İşletim Süresi Parametresi 177](#_Toc137410773)

[5.7.2.6. Öncelik Minimum Yeşil Parametresi 178](#_Toc137410774)

[5.7.2.7. Öncelik Minimum Yaya Geç Parametresi 178](#_Toc137410775)

[5.7.2.8. Öncelik Yaya Koruma Süresi Parametresi 179](#_Toc137410776)

[5.7.2.9. Öncelik Takip Yeşil Parametresi 179](#_Toc137410777)

[5.7.2.10. Öncelik Minimum Bekleme Parametresi 179](#_Toc137410778)

[5.7.2.11. Öncelik Maksimum Gerçekleşme Süresi Parametresi 180](#_Toc137410779)

[5.7.2.12. Öncelik Takip Fazı Parametresi 180](#_Toc137410780)

[5.7.2.13. Öncelik Bekleme Fazı Parametresi 181](#_Toc137410781)

[5.7.2.14. Öncelik Yaya Bekleme Parametresi 181](#_Toc137410782)

[5.7.2.15. Öncelik Bitiş Fazı Parametresi 181](#_Toc137410783)

[5.7.2.16. Öncelik Durumu 182](#_Toc137410784)

[5.7.2.17. Öncelik Takip Örtüşme Parametresi 183](#_Toc137410785)

[5.7.2.18. Öncelik Bekleme Örtüşme Parametresi 183](#_Toc137410786)

[5.7.2.19. Öncelik Devresi Faz Parametresi 183](#_Toc137410787)

[5.7.2.20. Öncelik Devresi Yaya Parametresi 184](#_Toc137410788)

[5.7.2.21. Öncelik Devresi Örtüşme Parametresi 184](#_Toc137410789)

[5.7.2.22. Öncelik Başlangıç Sarı Değişim Parametresi 184](#_Toc137410790)

[5.7.2.23. Öncelik Başlangıç Kırmızı Koruma Parametresi 185](#_Toc137410791)

[5.7.2.24. Öncelik Takip Sarı Değişim Parametresi 185](#_Toc137410792)

[5.7.2.25. Öncelik Takip Kırmızı Koruma Parametresi 186](#_Toc137410793)

[5.7.2.26. Öncelik Dizilim Numarası 186](#_Toc137410794)

[5.7.2.27. Öncelik Bitiş Türü 186](#_Toc137410795)

[**5.7.3.** **Öncelik Kontrol Tablosu** 187](#_Toc137410796)

[5.7.3.1. Öncelik Kontrol Numarası 187](#_Toc137410797)

[5.7.3.2. Öncelik Kontrol Durumu 188](#_Toc137410798)

[**5.7.4.** **Öncelik Durumu** 188](#_Toc137410799)

[**5.7.5.** **Maksimum Öncelik Grupları** 188](#_Toc137410800)

[**5.7.6.** **Öncelik Durum Tablosu** 189](#_Toc137410801)

[5.7.6.1. Öncelik Durum Grup Numarası 189](#_Toc137410802)

[5.7.6.2. Öncelik Durum Grubu 190](#_Toc137410803)

[**5.7.7.** **Öncelik Kuyruk Gecikme Tablosu** 190](#_Toc137410804)

[5.7.7.1. Öncelik Dedektör Katsayısı 191](#_Toc137410805)

[**5.7.8.** **Maksimum Önceliklendirme Bariyerleri** 191](#_Toc137410806)

[**5.7.9.** **Öncelik Bariyer Tablosu** 191](#_Toc137410807)

[5.7.9.1. Öncelik Bariyer Numarası 192](#_Toc137410808)

[5.7.9.2. Öncelik Bariyer Durumu 192](#_Toc137410809)

[5.7.9.3. Öncelik Bariyer Tanımı 192](#_Toc137410810)

[**5.8. Ring Parametreleri** 193](#_Toc137410811)

[**5.8.1. Maksimum Ringler** 193](#_Toc137410812)

[**5.8.2. Maksimum Sekanslar** 193](#_Toc137410813)

[**5.8.3. Sekans Tablosu** 193](#_Toc137410814)

[5.8.3.1. Sekans Numarası 194](#_Toc137410815)

[5.8.3.2. Sekans Ring Numarası 194](#_Toc137410816)

[5.8.3.3. Sekans Verisi 195](#_Toc137410817)

[**5.8.4. Maksimum Ring Kontrol Grupları** 195](#_Toc137410818)

[**5.8.5. Ring Kontrol Grup Tablosu** 195](#_Toc137410819)

[5.8.5.1. Ring Kontrol Grup Numarası 196](#_Toc137410820)

[5.8.5.2. Ring Durdurma Süresi Kontrolü 196](#_Toc137410821)

[5.8.5.3. Ring Zorlamalı Bitiş Kontrolü 197](#_Toc137410822)

[5.8.5.4. Ring Maks 2 Kontrol 198](#_Toc137410823)

[5.8.5.5. Ring Maks Engelleme Kontrolü 198](#_Toc137410824)

[5.8.5.6. Ring Yaya Geri Çevrim Kontrolü 199](#_Toc137410825)

[5.8.5.7. Ring Kırmızıda Kalma Kontrolü 200](#_Toc137410826)

[5.8.5.8. Ring Kırmızı Koruma Atlama Kontrolü 200](#_Toc137410827)

[5.8.5.9. Ring Maks 3 Kontrol 201](#_Toc137410828)

[**5.8.6 Ring Durum Tablosu** 202](#_Toc137410829)

[5.8.6.1. Ring Durumu 202](#_Toc137410830)

[**5.9.** **Kanal Parametreleri** 203](#_Toc137410831)

[**5.9.1. Maksimum Kanallar** 203](#_Toc137410832)

[**5.9.2 Kanal Tablosu** 203](#_Toc137410833)

[5.9.2.1. Kanal Sayısı 204](#_Toc137410834)

[5.9.2.2. Kanal Kontrol Kaynağı Parametresi 204](#_Toc137410835)

[5.9.2.3. Kanal Kontrol Türü Parametresi 205](#_Toc137410836)

[5.9.2.4. Kanal Flaş Parametresi 205](#_Toc137410837)

[5.9.2.5. Kanal Karartma Parametresi 206](#_Toc137410838)

[5.9.2.6. Kanal Hareket Türü 206](#_Toc137410839)

[5.9.2.7. Kanal Dahil İçerilen Hareketler 207](#_Toc137410840)

[5.9.2.8. Kanal Kavşak Tanımlayıcısı 208](#_Toc137410841)

[**5.9.3.** **Maksimum Kanal Durum Grupları** 209](#_Toc137410842)

[**5.9.4.** **Kanal Durumu Grup Tablosu** 209](#_Toc137410843)

[5.9.4.1. Kanal Durumu Grup Numarası 209](#_Toc137410844)

[5.9.4.2. Kanal Durumu Grup Kırmızıları 210](#_Toc137410845)

[5.9.4.3. Kanal Durumu Grup Sarıları 210](#_Toc137410846)

[5.9.4.4. Kanal Durumu Grup Yeşilleri 211](#_Toc137410847)

[**5.10.** **Örtüşme Parametreleri** 211](#_Toc137410848)

[**5.10.1. Maksimum Örtüşme** 211](#_Toc137410849)

[**5.10.2. Örtüşme Tablosu** 211](#_Toc137410850)

[5.10.2.1. Örtüşme Numarası 212](#_Toc137410851)

[5.10.2.2. Örtüşme Türü 212](#_Toc137410852)

[5.10.2.3. Örtüşme İçeren Faz Parametresi 215](#_Toc137410853)

[5.10.2.4. Örtüşme Tamamlayıcı Faz Parametresi 215](#_Toc137410854)

[5.10.2.5. Örtüşme Yeşil Uzatma Parametresi 215](#_Toc137410855)

[5.10.2.6. Örtüşme Sarı Değişim Uzatma Parametresi 216](#_Toc137410856)

[5.10.2.7. Örtüşme Kırmızı Koruma Uzatma Parametresi 216](#_Toc137410857)

[5.10.2.8. Örtüşme Yaya Geç Parametresi 216](#_Toc137410858)

[5.10.2.9. Örtüşme Yaya Koruma Parametresi 216](#_Toc137410859)

[5.10.2.10. Örtüşme Çakışan Yaya Fazı Parametresi 217](#_Toc137410860)

[**5.10.3.** **Maksimum Örtüşme Durumu Grupları** 217](#_Toc137410861)

[**5.10.4.** **Örtüşme Durumu Grup Tablosu** 217](#_Toc137410862)

[**5.12.** **Uyarmalı Kontrol Ünitesi Nesneleri** 219](#_Toc137410863)

[**5.12.1.** **ASC Block Get Control** 219](#_Toc137410864)

[**5.12.2.** **ASC Block Data** 220](#_Toc137410865)

[**5.12.3.** **ASC Block Error Status** 221](#_Toc137410866)

[**5.13.** **Kabin Parametreleri** 222](#_Toc137410867)

[**5.13.1 Maximum Cabinet Environmental Monitoring Devices** 222](#_Toc137410868)

[**5.13.2 Cabinet Environmental Devices Table** 222](#_Toc137410869)

[5.13.2.1. Cabinet Environmental Monitoring Device Number 223](#_Toc137410870)

[5.13.2.2. Cabinet Environmental Monitoring Sensor Type 223](#_Toc137410871)

[5.13.2.3. Cabinet Environmental Monitoring Device Index 223](#_Toc137410872)

[**5.13.3.** **Maximum Number of Cabinet Temperature Sensors** 224](#_Toc137410873)

[**5.13.4.** **Cabinet Temperature Sensor Status Table** 224](#_Toc137410874)

[5.13.4.1. Cabinet Temperature Sensor Index 224](#_Toc137410875)

[5.13.4.2. Cabinet Temperature Sensor Description 225](#_Toc137410876)

[5.13.4.3. Cabinet Temperature Sensor Current Reading 225](#_Toc137410877)

[5.13.4.4. Cabinet Temperature Sensor High Warning Temperature 225](#_Toc137410878)

[5.13.4.5. Cabinet Temperature Sensor Low Warning Temperature 226](#_Toc137410879)

[5.13.4.6. Cabinet Temperature Sensor Status 226](#_Toc137410880)

[**5.13.5.** **Maximum Number of Humidity Sensors** 226](#_Toc137410881)

[**5.13.6.** **Cabinet Humidity Sensor Status Table** 227](#_Toc137410882)

[5.13.6.1. Cabinet Humidity Sensor Index 227](#_Toc137410883)

[5.13.6.2. Cabinet Humidity Sensor Description 227](#_Toc137410884)

[5.13.6.3. Cabinet Humidity Sensor Current Reading 228](#_Toc137410885)

[5.13.6.4. Cabinet Humidity Sensor Threshold 228](#_Toc137410886)

[5.13.6.5. Cabinet Humidity Sensor Status 228](#_Toc137410887)

[**5.13.7.** **Power Source** 229](#_Toc137410888)

[**5.13.8.** **Line Volts** 229](#_Toc137410889)

[**5.13.9.** **ATC Cabinet LED Displays** 230](#_Toc137410890)

# **KGM ÖZEL NESNELER**

**Karayolları Genel Müdürlüğünce ülke sınırları içerisinde Kavşak Kontrol Cihazları üretimi ve/veya kontrol yazılımı sağlayan firmalar bir araya getirilerek yapılan çalışmalar sonucunda ortaya çıkan nesneler IANA "59873" şirket kodu altında toplanmıştır. Bu kod altında toplanan nesneler KGM bünyesinde kullanılan ya da kullanılacak tüm kavşak kontrol cihazlarında ortak olarak bulunacaktır.**

**59873 kodu IANA tarafından aşağıdaki şekilde kayıt altına alınmıştır. MIB nesne ağacında "kgm" nesnesi olarak tanımlanacaktır.**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Decimal | Organization | Contact | Email |
| 59873 | Republic of Turkey General Directorate of Highways | Yalçın Özer | yozer2@kgm.gov.tr |

1 iso

1.3 org

1.3.6 dod

1.3.6.1 internet

1.3.6.1.4 private

1.3.6.1.4.1 enterprise

1.3.6.1.4.59873 kgm

**KGM tarafından kavşak kontrol cihazları için belirlenen ortak nesneler aşağıda belirtilen nesne ağacının altında tanımlanmıştır.**

transportation OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm 4 }

kgm\_devices OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_transportation 2 }

kgm\_asc OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_devices 1 }

1.3.6.1.4.59873.4 kgm\_transportation

1.3.6.1.4.59873.4.2 kgm\_devices

1.3.6.1.4.59873.4.2.1 kgm\_asc --[asc: actuated signal controllers]

**Özel ortak nesneler olarak 6 adet ana nesne belirlenmiştir.**

kgm\_moduleErrorStatus OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_asc 1 }

kgm\_channel OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_asc 2 }

kgm\_signalState OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_asc 3 }

kgm\_coord OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_asc 4 }

kgm\_detector OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_asc 5 }

kgm\_user OBJECT IDENTIFIER ::= { kgm\_asc 6 }

1.3.6.1.4.59873.4.2.1.1 kgm\_moduleErrorStatus

1.3.6.1.4.59873.4.2.1.2 kgm\_channel

1.3.6.1.4.59873.4.2.1.3 kgm\_signalState

1.3.6.1.4.59873.4.2.1.4 kgm\_coord

1.3.6.1.4.59873.4.2.1.5 kgm\_detector

1.3.6.1.4.59873.4.2.1.6 kgm\_user

## **Modül Arıza Durum Parametreleri**

### **Maksimum Sürücü Modül Grup Durum Sayısı**

kgm\_maxDriverModuleGroupStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Maksimum surucu modul grup durum sayisi.

kgm\_trafficLightFaultIndex maksimum değerini asamaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.1.1"

::= { kgm\_moduleErrorStatus 1}

### **Sürücü modül durumu parametresi**

kgm\_driverModuleGroupStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Surucu modulu durum bilgisi yer alir.

Modul grup numarasina gore 16 modul bilgisini icerir.

Bit = 0 ise modul calismiyor.

Bit = 1 ise modul calisiyor.

Bit 15: Module 16

Bit 14: Module 15

Bit 13: Module 14

Bit 12: Module 13

Bit 11: Module 12

Bit 10: Module 11

Bit 9 : Module 10

Bit 8 : Module 9

Bit 7 : Module 8

Bit 6 : Module 7

Bit 5 : Module 6

Bit 4 : Module 5

Bit 3 : Module 4

Bit 2 : Module 3

Bit 1 : Module 2

Bit 0 : Module 1

<Object Identifier>1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.1.2"

::= { kgm\_moduleErrorStatus 2 }

## **Kanal Parametreleri**

### **Maksimum Kanal Arıza Durum Sayısı**

kgm\_maxTrafficLightFaultStatusGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>Maksimum kanal ariza durum sayisi.

kgm\_trafficLightFaultIndex maksimum degerini alamaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.1"

::= { kgm\_channel 1}

### **Kanal Arıza Durum Tablosu**

kgm\_trafficLightFaultStatusTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF kgm\_TrafficLightFaultStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Lamba grubunun ariza durum tablosu

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.2"

::= { kgm\_channel 2 }

#### Kanal arıza durum tablo kaydı

kgm\_trafficLightFaultStatusEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX kgm\_TrafficLightFaultStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Lamba grubunun ariza durum kaydı

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.2.1

<Unit> "

INDEX { kgm\_trafficLightFaultIndex }

::= { kgm\_trafficLightFaultStatusTable 1 }

kgm\_TrafficLightFaultStatusEntry ::= SEQUENCE {

kgm\_trafficLightFaultIndex INTEGER,

kgm\_trafficLightFaultChannelNumber INTEGER,

kgm\_trafficLightFaultGreenStatus INTEGER,

kgm\_trafficLightFaultYellowStatus INTEGER,

kgm\_trafficLightFaultRedStatus INTEGER

}

##### Kanal arıza durum numara parametresi

kgm\_trafficLightFaultIndex OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>ariza tablosu id bilgisi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.2.1.1

<Unit> "

::= { kgm\_trafficLightFaultStatusEntry 1 }

##### Kanal numarası parametresi

kgm\_trafficLightFaultChannelNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>Kanal tablosundaki channelNumber

(grup numarasi) bilgisini icerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.2.1.2

<Unit>"

::= { kgm\_trafficLightFaultStatusEntry 2 }

##### Trafik lambası yeşil arıza durumu parametresi

kgm\_trafficLightFaultGreenStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

0: Arıza yok

Bit 1: Lamba arızası(Kritik olmayan)

Bit 2: Kritik lamba arızası

Bit 3: Tüm lamba arızası

Bit 4: Çakışma var

Bit 5: Kısa devre arızası (Sinyal çıkış anahtarı kısa devre sinyal grup çıkışı kısa devre veya haricen kablo kısa devresi)

Bit 6: Sinyal çıkış anahtarı açık devre / sinyal grup çıkışı açık devre

Bit 7: Rezerve

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.2.1.3

<Unit> "

::= { kgm\_trafficLightFaultStatusEntry 3 }

##### Trafik lambası sarı arıza durumu parametresi

kgm\_trafficLightFaultYellowStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

1 Byte

Bit 0: ariza yok

Bit 1: Lamba arizasi(Kritik olmayan) Bit 2: Kritik lamba arizasi

Bit 3: Tum lamba arizasi

Bit 4: Cakisma var

Bit 5: Kisa devre arizasi (Sinyal cikis anahtari kisa devre / sinyal grup cikisi kisa devre veya haricen kablo kisa devresi)

Bit 6: Sinyal cikis anahtari acik devre / sinyal grup cikisi acik devre

Bit 7: Rezerve

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.2.1.4

<Unit>"

::= { kgm\_trafficLightFaultStatusEntry 4 }

##### Trafik lambası kırmızı arıza durumu parametresi

kgm\_trafficLightFaultRedStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

1 Byte

Bit 0: ariza yok

Bit 1: Lamba arizasi(Kritik olmayan) Bit 2: Kritik lamba arizasi

Bit 3: Tum lamba arizasi

Bit 4: Cakisma var

Bit 5: Kisa devre arizasi (Sinyal cikis anahtari kisa devre / sinyal grup cikisi kisa devre veya haricen kablo kisa devresi)

Bit 6: Sinyal cikis anahtari acik devre / sinyal grup cikisi acik devre

Bit 7: Rezerve

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.2.1.5

<Unit>"

::= { kgm\_trafficLightFaultStatusEntry 5 }

### **Maksimum Kanal Hata Bayrak Grup Sayısı**

kgm\_maxChannelErrorFlagsGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Maksimum kanal ariza durum sayisi. kgm\_trafficLightFaultIndex maksimum degerini alamaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.3"

::= { kgm\_channel 3 }

### **Kanal Hata Bayrakları Grup Tablosu**

kgm\_channelErrorFlagsTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF kgm\_ChannelErrorFlagsEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kanal hata durum bayraklari grup tablosu.

Tabloda ki her bir satir 8li gruplar halinde ifade edilebilecek sekilde organize edilmistir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4

<Unit> group"

::= { kgm\_channel 4 }

#### Kanal hata bayrakları grup tablo kaydı

kgm\_channelErrorFlagsEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX kgm\_ChannelErrorFlagsEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

8li gruplar halinde kanal hata durum bayraklari.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4.1 "

INDEX { kgm\_errorFlagsGroupNumber }

::= { kgm\_channelErrorFlagsTable 1 }

kgm\_ChannelErrorFlagsEntry ::= SEQUENCE {

kgm\_errorFlagsGroupNumber INTEGER,

kgm\_redLampAllFailure INTEGER,

kgm\_greenLampAllFailure INTEGER,

kgm\_yellowLampAllFailure INTEGER,

kgm\_undesiredRedSignal INTEGER,

kgm\_undesiredGreenSignal INTEGER,

kgm\_undesiredYellowSignal INTEGER

}

##### Kanal hata bayrakları grup numarası

kgm\_errorFlagsGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Ilgili tablo satirinda ki Kanal hata bayraklari grup numarasi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4.1.1

<Unit>"

::= { kgm\_channelErrorFlagsEntry 1 }

##### Tüm kırmızı lamba arıza durumu

kgm\_redLampAllFailure OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kanal Kirmizi ariza durumlari

Bit=1 ise ilgili kanal kopuk flaman arizasi var.

Bit=0 ise ilgili kanal arizasi yok.

Bit 7: Channel# = (errorgroupNumber \* 8)

Bit 6: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4.1.2

<Unit>"

::= { kgm\_channelErrorFlagsEntry 2 }

##### Tüm yeşil lamba arıza durumu

kgm\_greenLampAllFailure OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kanal Yesil ariza durumlari

Bit=1 ise ilgili kanal kopuk flaman arizasi var.

Bit=0 ise ilgili kanal arizasi yok.

Bit 7: Channel# = (errorgroupNumber \* 8)

Bit 6: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4.1.3

<Unit> "

::= { kgm\_channelErrorFlagsEntry 3 }

##### Tüm sarı lamba arıza durumu

kgm\_yellowLampAllFailure OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kanal Sari ariza durumlari

Bit=1 ise ilgili kanalda kopuk flaman arizasi var.

Bit=0 ise ilgili kanal arizasi yok.

Bit 7: Channel # = (errorgroupNumber \* 8)  
Bit 6: Channel # = (errorgroupNumber \* 8) - 1  
Bit 5: Channel # = (errorgroupNumber \* 8) - 2  
Bit 4: Channel # = (errorgroupNumber \* 8) - 3  
Bit 3: Channel # = (errorgroupNumber \* 8) - 4  
Bit 2: Channel # = (errorgroupNumber \* 8) - 5  
Bit 1: Channel # = (errorgroupNumber \* 8) - 6  
Bit 0: Channel # = (errorgroupNumber \* 8) – 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.3.1.59873.4.2.1.2.4.1.4

<Unit> "

::= { kgm\_channelErrorFlagsEntry 4 }

##### İstemsiz kırmızı sinyal

kgm\_undesiredRedSignal OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kanal Istemsiz Kirmizi sinyal durumlari

Bit=1 ise ilgili kanalda kopuk flaman arizasi var.

Bit=0 ise ilgili kanal arizasi yok.

Bit 7: Channel# = (errorgroupNumber \* 8)

Bit 6: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4.1.5

<Unit> "

::= { kgm\_channelErrorFlagsEntry 5 }

##### İstemsiz yeşil sinyal

kgm\_undesiredGreenSignal OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kanal Istemsiz yesil sinyal durumlari

Bit=1 ise ilgili kanalda istemsiz sinyal vardir.

Bit=0 ise ilgili kanalda istemsiz sinyal yoktur.

Bit 7: Channel# = (errorgroupNumber \* 8)

Bit 6: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4.1.6

<Unit> "

::= { kgm\_channelErrorFlagsEntry 6 }

##### İstemsiz sarı sinyal

kgm\_undesiredYellowSignal OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kanal Istemsiz sari sinyal durumlari

Bit=1 ise ilgili kanalda istemsiz sinyal vardir.

Bit=0 ise ilgili kanalda istemsiz sinyal yoktur.

Bit 7: Channel# = (errorgroupNumber \* 8)

Bit 6: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Channel# = (errorgroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.2.4.1.7

<Unit> "

::= { kgm\_channelErrorFlagsEntry 7 }

## **Sinyal Durum Parametreleri**

### **Maksimum Sinyal Durum Sayısı**

kgm\_maxSignalState OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Maksimum sinyal durum sayisina esittir. signalStateIndex maksimum degerini asamaz

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.1"

::= { kgm\_signalState 1 }

### **Sinyal Durum Tablosu**

kgm\_signalStateTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF kgm\_SignalStateEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sinyal durum tablosu

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2"

::= { kgm\_signalState 2 }

#### Sinyal durum tablo kaydı

kgm\_signalStateEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX SignalStateEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sinyal durum tablo kaydı

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1

<Unit> "

INDEX { kgm\_signalStateIndex }

::= { kgm\_signalStateTable 1 }

kgm\_SignalStateEntry ::= SEQUENCE {

kgm\_signalStateIndex INTEGER,

kgm\_signalStatePatternNo INTEGER,

kgm\_signalStateExecMode INTEGER,

kgm\_signalStatePlanMode INTEGER,

kgm\_signalStateStructure INTEGER,

kgm\_signalStatePlan INTEGER,

kgm\_signalStatePhase OCTET STRING,

kgm\_signalStateNextPhase OCTET STRING,

kgm\_signalStateStep INTEGER,

kgm\_signalStateTransitionFlag INTEGER,

kgm\_signalStateTransitionStep INTEGER,

kgm\_signalStateElapsedTime OCTET STRING,

kgm\_signalStateRemainingTime OCTET STRING,

kgm\_signalStateStepTime INTEGER,

kgm\_signalStateCycleTime INTEGER,

kgm\_patternTimeToNextCycle INTEGER,

kgm\_signalPlanLastChangeTime Counter

}

##### Sinyal durum tablosu indeks parametresi

kgm\_signalStateIndex OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sinyal durum tablosu id bilgisi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.1

<Unit> "

::= { kgm\_signalStateEntry 1 }

##### Patern numara parametresi

kgm\_signalStatePatternNo OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Sinyal durum tablosu patern numara bilgisi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.2

<Unit> "

::= { kgm\_signalStateEntry 2 }

##### Yürütülen mod parametresi

kgm\_signalStateExecMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER {

none (0),

init(1),

initialFlash(2),

program(3),

flash(4),

failFlash(5),

allYellow(6),

allRed(7),

allDark(8),

testOutputs(9),

programError(10),

testSignalPlan(11)

}

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Hangi modda oldugu bilgisini icerir.

Cihaz program modunda ise detayda hangi modda calistigi bilgisi kgm\_signalStatePlanMode nesnesinden okunur.

None (0)

Init(1): Cihaz yeni acildi henuz cikislari surmeye baslamadi

InitialFlash(2): Cihaz yeni acilmis veya yapi degisikligi olmus ve baslangic flasi yapiyor.

Program(3): Cihaz haftalik plandaki duzene gore calisiyor.

Flash(4): Cihaz flas moduna zorlanmis

FailFlash(5): Cihaz arizi bir durumdan dolayi flas moduna gecmis

AllYellow(6): Tum cikislar sari

AllRed(7): Tum cikislar kirmizi

AllDark(8): Tum cikislar sonuk

TestOutputs(9): cikislarin lambalara dogru bir sekilde baglanip baglanmadigini kontrol etmek icin sira ile her bir cikisa yesil, sari, kirmizi, kirmizi sari renklerinin verilmesidir.

ProgramError(10): Sinyal programcisi tarafindan yuklenen sinyal planinda bir hata olmasi durumunda gecilen mod.

TestSignalPlan(11): Bu modda sinyal cikislari kapalidir. Diger her sey program modunda calismaktadir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.3

<Unit> "

::= { kgm\_signalStateEntry 3 }

##### Planlanan mod parametresi

kgm\_signalStatePlanMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER {

fixedPlan(0),

halfActuated(1),

fullyActuated(2),

centralAdaptive(3),

flashing(4),

dark(5),

localAdaptive(6),

}

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

FixedPlan(0): Multi Plan(sabit sureli), sensorler devre disidir.

Faz sureleri haftalik planda belirlenen surelere gore degismektedir.

HalfActuated(1): Kavsagin bazi kollarinda sensor bulunmakta(loop dedektor,

yaya butonu vb.) bazi kollarinda ise sensor bulunmayabilmektedir. Sinyal planindaki bazi

fazlar istenirse pas gecilebilmektedir.

FullyActuated(2): Kavsagin butun kollarinda sensor bulunmaktadir. Sinyal planindaki butun fazlar acilmakta ve talep olmasi durumunda max sureye kadar calistirilmaktadir.

CentralAdaptive(3): Bu modda plan sureleri merkezi bir program tarafindan uretilmekte ve cihaz tarafindan uygulanmaktadir.

Flashing(4): Flasli calisma(Gece flasi gibi)

Dark(5): Cikislarin kapali oldugu mod(Sadece belli saatlerde isletilen kavsaklarin olmasi durumu)

LocalAdaptive(6): Bu modda plan sureleri lokalde cihaz tarafindan uretilmekte ve uygulanmaktadir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.4

<Unit> "

::= { kgm\_signalStateEntry 4 }

##### Yapı parametresi

kgm\_signalStateStructure OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>Calismakta olan yapi numarasi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.5

<Unit> "

::= { kgm\_signalStateEntry 5 }

##### Plan parametresi

kgm\_signalStatePlan OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>Calismakta olan plan numarasi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.6

<Unit> "

::= { kgm\_signalStateEntry 6 }

##### Faz parametresi

kgm\_signalStatePhase OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Turkiyedeki faza karsiliktir.

Calismakta olan faz veya fazlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.7

<Unit> phase"

::= { kgm\_signalStateEntry 7 }

##### Sonraki faz parametresi

kgm\_signalStateNextPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Bir sonraki fazi veya fazlari ifade eder.

<Object Identifier>

1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.8

<Unit> phase"

::= { kgm\_signalStateEntry 8 }

##### Adım parametresi

kgm\_signalStateStep OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>Calismakta olan adim

0 yada 255 = Uygulanamaz

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.9

<Unit> step "

::= { kgm\_signalStateEntry 9 }

##### Geçiş adımı bayrak parametresi

kgm\_signalStateTransitionFlag OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Calismakta olan adimin gecis adimi olup olmadigi bilgisini icerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.10

<Unit> flag"

::= { kgm\_signalStateEntry 10 }

##### Geçiş adımı parametresi

kgm\_signalStateTransitionStep OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>Gecis adimi numarasi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.11

<Unit> step"

::= { kgm\_signalStateEntry 11 }

##### Mevcut adım geçen süre parametresi

kgm\_signalStateElapsedTime OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Mevcut adim veya adimlarin basladigi andan itibaren gecen sure

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.12

<Unit> second"

::= { kgm\_signalStateEntry 12 }

##### Mevcut adım kalan süre parametresi

kgm\_signalStateRemainingTime OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Mevcut adim veya adimlarin kalan suresi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.13

<Unit> second"

::= { kgm\_signalStateEntry 13 }

##### Toplam adım süresi parametresi

kgm\_signalStateStepTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Adimin toplam suresi

0 yada 255 = Uygulanamaz

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.14

<Unit> second"

::= { kgm\_signalStateEntry 14 }

##### Devre süresi parametresi

kgm\_signalStateCycleTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Devre suresi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.15

<Unit> second"

::= { kgm\_signalStateEntry 15 }

##### Yeşil dalga kalan süre parametresi

kgm\_patternTimeToNextCycle OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga durumunda sonraki peryodun baslangicina kalan sure(sn).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.2.1.16

<Unit> second"

::= { kgm\_signalStateEntry 16 }

### **Sinyal Planı Son Değişim Zaman Bilgisi**

kgm\_signalPlanLastChangeTime OBJECT-TYPE

SYNTAX Counter

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Sinyal planinin son degistirildigi zaman bilgisi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.3.3

<Unit> second"

::= { kgm\_signalState 3 }

## **Koordinasyon Parametreleri**

### **Maksimum Pattern Sayısı**

kgm\_maxTrPattern OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Maksimum pattern sayisina esittir.

patternIndex maksimum degerini asamaz

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.1"

::= { kgm\_coord 1 }

### **Pattern Tablosu**

kgm\_trPatternTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF kgm\_trPatternEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2"

::= { kgm\_coord 2 }

#### Pattern tablosu kaydı

kgm\_trPatternEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX kgm\_trPatternEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1

<Unit> "

INDEX { kgm\_subJunctionNumber, kgm\_patternIndex }

::= { kgm\_trPatternTable 1 }

kgm\_trPatternEntry::= SEQUENCE {

kgm\_patternNo INTEGER,

kgm\_patternPriority INTEGER,

kgm\_patternPlanMode INTEGER,

kgm\_patternExtendedMode INTEGER,

kgm\_patternSequenceNumber INTEGER,

kgm\_patternSplitNumber INTEGER,

kgm\_patternCoordStatus INTEGER,

kgm\_patternOutputSupervision INTEGER,

kgm\_patternSpecialParameterTableIndex INTEGER,

}

##### Alt kavşak numarası

kgm\_patternNo OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.1

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 1 }

##### Pattern indeks parametresi

kgm\_patternPriority OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.2

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 2 }

##### Pattern plan mod parametresi

kgm\_patternPlanMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER {

fixedPlan(0),

halfActuated(1),

fullyActuated(2),

centralAdaptive(3),

flashing(4),

dark(5)

}

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

FixedPlan(0): Multi Plan(sabit sureli), sensorler devre disidir.

Faz sureleri haftalik planda belirlenen surelere gore degismektedir.

HalfActuated(1): Kavsagin bazi kollarinda sensor bulunmakta(loop dedektor, yaya butonu vb.) bazi kollarinda ise sensor bulunmayabilmektedir. Sinyal planindaki bazi fazlar istenirse pas gecilebilmektedir.

FullyActuated(2): Kavsagin butun kollarinda sensor bulunmaktadir. Sinyal planindaki butun

fazlar acilmakta ve talep olmasi durumunda max sureye kadar calistirilmaktadir.

CentralAdaptive(3): Bu modda plan sureleri merkezi bir program tarafindan uretilmekte ve cihaz tarafindan uygulanmaktadir.

Flashing(4): Flasli calisma(Gece flasi gibi)

Dark(5): Cikislarin kapali oldugu mod(Sadece belli saatlerde isletilen kavsaklarin olmasi durumu)

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.3

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 3 }

##### Pattern genişletilmiş mod parametresi

kgm\_patternExtendedMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1…255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Hangi ek çalışma modlarının desteklendiği ayrıntısı için, üretici cihaz manueline basvurulur.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.4

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 4 }

##### Pattern fazları parametresi

kgm\_patternPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Her bir octet bir faz numarasini belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.6

<Unit> phase"

::= { kgm\_trPatternEntry 6 }

##### Pattern yapı parametresi

kgm\_patternStruct OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Gecilmesi istenilen yapi, 255 degeri yapi degisikligi istenmedigi anlamina gelir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.7

<Unit> struct"

::= { kgm\_trPatternEntry 7 }

##### Pattern plan numara parametresi

kgm\_patternPlanNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Gecilmesi istenilen plan, 255 degeri plan degisikligi istenmedigi anlamina gelir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.8

<Unit> plan"

::= { kgm\_trPatternEntry 8 }

##### Yeşil dalga durum parametresi

kgm\_patternSync OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..2)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

0: Yesil dalga uygulanmayacaktir.

1: Yesil dalga uygulanacaktir.

2: Yesil dalga ile ilgili bir degisiklik olmayacak.

Mevcut duruma devam edilecektir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.9

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 9 }

##### Yeşil dalga offset parametresi -1

kgm\_patternOffsetTime\_01 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga ofseti(tenth cinsinden) 65535 ise degisiklik istenmiyor.

Yesil dalga ofseti bagil bir degerdir. Referans devre baslangic anlarina gore olculur.

Referans baslangic zamani cihazlarin yesil dalga algoritmalarina gore degisebilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.10

<Unit> second"

::= { kgm\_trPatternEntry 10 }

##### Yeşil dalga offset parametresi -2

kgm\_patternOffsetTime\_02 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga ofseti(tenth cinsinden) 65535 ise degisiklik istenmiyor.

Yesil dalga ofseti bagil bir degerdir. Referans devre baslangic anlarina gore olculur.

Referans baslangic zamani cihazlarin yesil dalga algoritmalarina gore degisebilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.11

<Unit> second"

::= { kgm\_trPatternEntry 11 }

##### Faz sayısı parametresi

kgm\_patternPhaseCount OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sinyal planindaki faz sayisi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.12

<Unit> phase"

::= { kgm\_trPatternEntry 12 }

##### Faz süresi parametresi

kgm\_patternPhaseTime OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Her iki octet(2 byte) bir fazin yesil suresine denk gelir. (tenth cinsinden)

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.13

<Unit> second"

::= { kgm\_trPatternEntry 13 }

##### Pattern sensör arıza parametresi

kgm\_patternPhaseSensorFailureMask OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

(Adaptif/uyarmali calismada) belirtilen sensorlerde ariza olmasi durumunda sabit zamanli calismaya donulur.

Birinci octet: Sensor 1 ? 8

Ikinci octet : Sensor 9 ? 16

.

.

.

seklinde devam eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.14

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 14 }

##### Pattern yeşil dalga devre süresi parametresi

kgm\_patternGreenwaveCycleTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga devre suresi(tenth cinsinden) 65535 ise degistirilmez.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.15

<Unit> second"

::= { kgm\_trPatternEntry 15 }

##### Pattern yeşil dalga faz numara parametresi - 1

kgm\_patternGreenwavePhaseId\_01 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga faz numarasi. Yesil dalga uygulamasi belirtilen faz referans alinarak yapilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.16

<Unit> phase"

::= { kgm\_trPatternEntry 16 }

##### Pattern yeşil dalga dönüş faz numarası parametresi - 1

kgm\_patternGreenWaveReturnPhaseId\_01 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga donus faz numarasi. Cift yonlu yesil dalga uygulamasinda karsi yon koordinasyonu icin belirtilen faz referans alinarak yapilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.17

<Unit> phase"

::= { kgm\_trPatternEntry 17 }

##### Pattern yeşil dalga faz numara parametresi - 2

kgm\_patternGreenwavePhaseId\_02 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga faz numarasi. Yesil dalga uygulamasi belirtilen faz referans alinarak yapilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.18

<Unit> phase"

::= { kgm\_trPatternEntry 18 }

##### Pattern yeşil dalga dönüş faz numarası parametresi - 2

kgm\_patternGreenWaveReturnPhaseId\_02 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Yesil dalga donus faz numarasi. Cift yonlu yesil dalga uygulamasinda karsi yon koordinasyonu icin belirtilen faz referans alinarak yapilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.19

<Unit> phase"

::= { kgm\_trPatternEntry 19 }

##### Pattern sensör aktivasyon parametresi

kgm\_patternSensorEnable OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..2)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION “<Definition>

Sensorleri devreye almak veya devre disi birakmak icin kullanilir.

0: Devre disi

1: Devrede

2: Degisiklik yok.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.20

<Unit> “

::= { kgm\_trPatternEntry 20 }

##### Pattern araç sensörü aktivasyon parametresi

kgm\_patternVehicleSensorEnable OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Sensorleri devreye almak veya devre disi birakmak icin kullanilir.

0: Devre disi

1: Devrede

2: Degisiklik yok.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.21

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 21 }

##### Pattern yaya sensörü aktivasyon parametresi

kgm\_patternPedestrianSensorEnable OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Sensorleri devreye almak veya devre disi birakmak icin kullanilir.

0: Devre disi

1: Devrede

2: Degisiklik yok.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.22

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 22 }

##### Pattern sensör arıza parametresi

kgm\_patternSensorSupervision OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Sensor ariza kontrolunu devreye almak veya devre disi birakmak icin kullanilir.

0: Devre disi

1: Devrede

2: Degisiklik yok.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.23

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 23 }

##### Pattern sinyal çıkış arıza durum parametresi

kgm\_patternOutputSupervision OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Sinyal cikislari ariza kontrolunu devreye almak veya devre disi birakmak icin kullanilir.

0: Devre disi

1: Devrede

2: Degisiklik yok.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.2.1.24

<Unit> "

::= { kgm\_trPatternEntry 24 }

### **Coord Tablosu**

kgm\_trCoordTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF kgm\_trCoordEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.3

::= { kgm\_coord 3 }

#### Coord tablosu kaydı

kgm\_trCoordEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX kgm\_trCoordEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.3.1

<Unit> " INDEX {kgm\_coordNumber}

::= { kgm\_trCoordTable 1 }

kgm\_trCoordEntry::= SEQUENCE {

kgm\_coordNumber INTEGER,

kgm\_coordCycleTime INTEGER,

kgm\_coordPhaseId\_01 INTEGER,

kgm\_coordOffsetTime\_01 INTEGER,

kgm\_coordReturnPhaseId\_01 INTEGER,

kgm\_coordPhaseId\_02 INTEGER,

kgm\_coordReturnPhaseId\_02 INTEGER,

kgm\_coordOffsetTime\_02 INTEGER,

}

### **Sinyal Planını Devreye Alma**

kgm\_signalPlanUpgrade OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Sinyal planini devreye alir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.4.4"

::= { kgm\_coord 4 }

## **Dedektör Parametreleri**

#### Dedektör modülleri durumu parametresi

kgm\_dedectorModuleStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Dedektor modulu durum bilgisi yer alir.

Dedektor modulu grup numarasina gore 16 modul bilgisini icerir.

Bit = 0 ise modul calismiyor.

Bit = 1 ise modul calisiyor.

Bit 15: Module 16

Bit 14: Module 15

Bit 13: Module 14

Bit 12: Module 13

Bit 11: Module 12

Bit 10: Module 11

Bit 9 : Module 10

Bit 8 : Module 9

Bit 7 : Module 8

Bit 6 : Module 7

Bit 5 : Module 6

Bit 4 : Module 5

Bit 3 : Module 4

Bit 2 : Module 3

Bit 1 : Module 2

Bit 0 : Module 1

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.5.1

<Unit> "

::= { kgm\_detector 1 }

## **Kullanıcı Parametreleri**

### **Maksimum Kullanıcı İşlem Sayısı**

kgm\_maxUserOperations OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Maksimum kullanici islem sayisina esittir. userOperationsIndex maksimum degerini asamaz

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.1"

::= { kgm\_user 1 }

### **Kullanıcı İşlem Tablosu**

kgm\_userOperationsTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF kgm\_UserOperationsEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kullanici islemleri bilgilendirme tablosudur

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.2"

::= { kgm\_user 2 }

### **Kullanıcı İşlem Tablosu Kaydı**

kgm\_userOperationsEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX kgm\_UserOperationsEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kullanici islemleri Kaydı

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.2.1

<Unit> "

INDEX { kgm\_userOperationsIndex }

::= { kgm\_userOperationsTable 1 }

kgm\_UserOperationsEntry ::= SEQUENCE {

kgm\_userOperationsIndex INTEGER,

kgm\_userOperationsType INTEGER,

kgm\_userOperationsTime Counter,

kgm\_userOperationsULoginName OCTET STRING

}

##### Kullanıcı işlemleri tablo indeks parametresi

kgm\_userOperationsIndex OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kullanici islem tablo id bilgisi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.2.1.1

<Unit> "

::= { kgm\_userOperationsEntry 1 }

##### Kullanıcı işlem tipi

kgm\_userOperationsType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER {

none(0),

userAdded(1),

timeChanged(2),

outputRelaysEnabled(3),

outputRelaysDisabled(4),

userLogin(5),

userLogout(6),

modeChanged(7),

deviceParamatersChanged(8)

}

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

userAdded: Kullanici eklendi

timeChanged: Kullanici tarih saat degistirdi

outputRelaysEnabled: Cikis rolesi devrede

outputRelaysDisabled: Cikis rolesi devre disi

userLogin: Kullanici sisteme giris yapti

userLogout: Kullanici sistemden cikis yapti

modeChanged: kullanici tarafindan mod degistirildi.

deviceParamatersChanged: cihaz paramatreleri degistirildi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.2.1.2

<Unit> "

::= { kgm\_userOperationsEntry 2}

##### İşlem zaman bilgisi

kgm\_userOperationsTime OBJECT-TYPE

SYNTAX Counter

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Kullanicinin islem yaptigi zamanin bilgisi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.2.1.3

<Unit> "

::= { kgm\_userOperationsEntry 3}

##### İşlem yapan kullanıcı bilgisi

kgm\_userOperationsULoginName OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

Islem yapan kullanicinin kullanici adi bilgisi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.2.1.4

<Unit> "

::= { kgm\_userOperationsEntry 4}

### **Kullanıcı Listesi**

kgm\_userListFileUpdate OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>

0 ise kullanici listesi guncellenemedi

1 ise kullanici listesi guncellendi

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.59873.4.2.1.6.3

<Unit> "

::= { kgm\_user 3}

# **NTCIP 1201 NESNELER**

## **2.2 GLOBAL CONFIGURATION NODE**

globalConfiguration OBJECT IDENTIFIER ::= { global 1 }

-- This node is an identifier used to group all objects for support of

-- configuration functions that are common to most device types.

-- <Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1

### **2.2.1 Global Set ID Parameter**

globalSetIDParameter OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> Specifies a relatively unique ID (e.g., this could be a counter, a check-sum, etc.) for all user-changeable parameters of the particular device-type currently implemented in the device. Often this ID is calculated using a CRC algorithm.

This value shall be calculated when a change of any static database object has occurred. The value reported by this object shall not change unless there has been a change in the static data since the last request. If the actual objects, which are to be included to create this object value, are not defined in the actual device-level standard such as 1202 or 1203, then the general guidance is to include all configuration objects that are stored in a type of memory that survives power outages.

A management station can use this object to detect any change in the static database objects by monitoring this value after it has established a baseline.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.1"

::= { globalConfiguration 1}

### **2.2.2 Maximum Modules Parameter**

globalMaxModules OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The number of rows that are listed in the

globalModuleTable.

<Unit>module

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.2"

::= { globalConfiguration 2}

### **2.2.3 Module Table**

globalModuleTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF ModuleTableEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>A table containing information regarding manufacturer of software and hardware and the associated module models and version numbers as well as an indicator if the module is hardware or software related. The number of rows in this table shall equal the value of the globalMaxModules object.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3"

::= { globalConfiguration 3 }

moduleTableEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX ModuleTableEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object defines an entry in the module table.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3.1"

INDEX { moduleNumber }

::= { globalModuleTable 1 }

ModuleTableEntry ::= SEQUENCE {

moduleNumber INTEGER,

moduleDeviceNode OBJECT IDENTIFIER,

moduleMake OCTET STRING,

moduleModel OCTET STRING,

moduleVersion OCTET STRING,

moduleType INTEGER }

#### 2.2.3.1 Module Number Parameter

moduleNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object contains the row number (1..255) within

this table for the associated module.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3.1.1"

::= { moduleTableEntry 1 }

#### 2.2.3.2 Module Device Node Parameter

moduleDeviceNode OBJECT-TYPE

SYNTAX OBJECT IDENTIFIER

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object contains the device node number of the

device-type, e.g., an ASC signal controller would have an OID of 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3.1.2"

::= { moduleTableEntry 2 }

#### 2.2.3.3 Module Make Parameter

moduleMake OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object specifies the manufacturer of the

associated module. A null-string shall be transmitted if this

object has no entry.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3.1.3"

::= { moduleTableEntry 3 }

#### 2.2.3.4 Module Model Parameter

moduleModel OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object specifies the model number (hardware) or firmware reference (software) of the associated module. A nullstring

shall be transmitted if this object has no entry.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3.1.4"

::= { moduleTableEntry 4 }

#### 2.2.3.5 Module Version Parameter

moduleVersion OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object specifies the version of the associated

module. If the moduleType has a value of software, the value of

this object shall include the date on which the software was

released as a string in the form of YYYYMMDD, it shall be followed

by a space, a hyphen, another space, the lower-case letter ‘v’,

followed by a version or configuration number. Preceding zeros

shall be required for the date. For example, version 7.03.02 of

the software released on July 5, 2002 would be presented as

20020705 – v7.03.02

A null-string shall be transmitted if this object has no entry.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3.1.5"

::= { moduleTableEntry 5 }

#### 2.2.3.6 Module Type Parameter

moduleType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER {

other (1),

hardware (2),

software (3) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object specifies whether the associated module

is a hardware or software module.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.3.1.6"

::= { moduleTableEntry 6 }

### **2.2.4 Base Standards Parameter**

controllerBaseStandards OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING (SIZE (0..256))

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>For use in this object, an ASCII string that shall

identify all of the standard document numbers that define or

reference MIBs upon which the device is based. Where applicable, profiles shall be referenced rather than the base standards. The version string shall be constructed as follows: The acronym of the standards development organization (or other body) that developed and approved the standard; a space; the standards document number; a colon; and the documents version number as designated by the standards development organization (or other body). Separate entries in the list of standards shall be separated by a carriage return (0x0d) and line feed (0x0a).

In the case of NTCIP documents prior to formal approval, the

version number shall be the version number in the form of lower

case ‘v’ followed by the major version followed by a period

followed by the minor revision. In the case of approved NTCIP

standards, the publication year shall precede the version number.

In the case of amended NTCIP standards, the version number shall be replaced by the four digit year of publication of the published standard followed by the upper case letter ‘A’, followed by the amendment number.

For example, a message sign may have the following value for this object:

NTCIP 1201:v02.19

NTCIP 1203:1997A1

NTCIP 2101:2001 v01.19

NTCIP 2103:v01.13

NTCIP 2201:v01.14

NTCIP 2301:2001 v01.08

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.1.4"

::= { globalConfiguration 4 }

## **2.4 GLOBAL TIME MANAGEMENT NODE**

globalTimeManagement OBJECT IDENTIFIER

::= { global 3 }

--<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3

-- This node is an identifier used to organize all objects for support of

-- time-related functions that are common to most device types.

### **2.4.1 Global Time Parameter**

globalTime OBJECT-TYPE

SYNTAX Counter

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The number of seconds since the epoch of 00:00:00

(midnight) January 1, 1970 UTC (a.k.a. Zulu or GMT).

<Unit>second

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.1"

DEFVAL { 0 }

::= { globalTimeManagement 1}

### **2.4.2 Global Daylight Saving Parameter**

-- This object has been modified with additional information on the operation

-- of 'enableUSDST' and the inclusion of one new value:

-- “enableDaylightSavingNode”.

-- See dstBeginMonth object for additional information.

globalDaylightSaving OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

disableDST (2),

enableUSDST (3),

enableEuropeDST (4),

enableAustraliaDST (5),

enableTasmaniaDST (6),

enableEgyptDST (7),

enableNamibiaDST (8),

enableIraqDST (9),

enableMangoliaDST (10),

enableIranDST (11),

enableFijiDST (12),

enableNewZealandDST (13),

enableTongaDST (14),

enableCubaDST (15),

enableBrazilDST (16),

enableChileDST (17),

enableFalklandsDST (18),

enableParaguayDST (19),

enableDaylightSavingNode (20) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object specifies whether the daylight saving time (DST)

is enabled, disabled or some other form of DST is active.

other - DST adjustments by a mechanism not defined within this standard.

disableDST - DST clock adjustments shall NOT occur.

enableUSDST - DST shall begin the first Sunday in April and shall end the

last Sunday of October. All changes of time occur at 2:00 AM. (This

is the pre-2007 DST settings for the USA.)

enableEuropeDST - DST shall start the last Sunday of March at 2:00 AM

and ends the last Sunday of October at 3:00 AM.

enableAustraliaDST - DST shall start the last Sunday in October at 2:00

AM and ends the last Sunday in March at 2:00 AM.

enableTasmaniaDST - DST shall start the first Sunday in October at 2 a.m.

and ends the last Sunday in March at 3 a.m.

enableEgyptDST – DST shall start the last Friday in April and end the

last Thursday in September.

enableNamibiaDST – DST shall start the first Sunday in September and end

the first Sunday in April.

enableIraqDST – DST shall start on April 1 and end on October 1.

enableMongoliaDST – DST shall start the last Sunday in March and end the

last Sunday in September.

enableIranDST – DST shall start the first day of Farvardin and end the

first day of Mehr

enableFijiDST – DST shall start the first Sunday in November and end

the last Sunday in February.

enableNewZealandDST – DST shall start the first Sunday in October and end

the first Sunday on or after March 5th.

enableTongaDST – DST shall start the first Saturday in October and end

the first Saturday on or after April 15th.

enableCubaDST – DST shall start April 1st and end last Sunday in October.

enableBrazilDST – DST shall start the first Sunday in October and end the

last Sunday in February.

enableChileDST – DST shall start the first Sunday on or after October 9th

and end the first Sunday on or after March 9th.

enableFalklandsDST – DST shall start the first Sunday on or after

September 8th and end the first Sunday on or after April 8th.

enableParaguayDST – DST shall start the first Sunday in October and end

the last Saturday in February.

enableDaylightSavingNode – DST operation is controlled by objects located

under the daylightSavingNode.

<Informative> This object is maintained for backward compatibility and it is

envisioned that only the following values are supported with all other values

being ‘retired’:

- other (1),

- disableDST (2),

- enableDaylightSavingNode (20)

NOTE: Users should ensure that the values of *globalDaylightSaving* and the

entries in the new DST Table are coordinated. The *globalDaylightSaving* object

is intended to be used to enable and disable DST and should not be set to the

value ‘20’, *enableDaylightSavingNode* until after the dstTable entries have

been fully configured. Further, the *globalDaylightSaving* object

supersedes the settings in the DST Table.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.2"

REFERENCE

"NEMA TS 2 Clause 3.8.2;

http://fatty.law.cornell.edu/uscode/15/260a.html;

http://webexhibits.org/daylightsaving/g.html "

DEFVAL { enableDaylightSavingNode }

::= { globalTimeManagement 2 }

### **2.4.3 TimeBase Event Scheduler Node**

timebase OBJECT IDENTIFIER ::= { globalTimeManagement 3 }

-- <Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3

-- This node is an identifier used to organize the main objects for event

-- scheduling. Device type-specific objects (tables) pointed to are defined

-- within the appropriate MIB.

#### 2.4.3.1 Maximum Number of Time Base Schedule Entries Parameter

maxTimeBaseScheduleEntries OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The value of this object specifies the maximum number

of different entries supported by the device as shown by the

number of rows in the timeBaseScheduleTable.

<Unit>TimeBaseScheduleEntry

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.1"

::= { timebase 1 }

#### 2.4.3.2 Time Base Schedule Table

timeBaseScheduleTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF TimeBaseScheduleEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>A table containing the time base schedule parameters

for the device. The number of rows in this table shall be equal

to the maxTimeBaseScheduleEntries object. The table references

the appropriate day plan for the device. The plan is determined

by comparing the current month (MONTH), day of week (DOW) and date of month (DOM) to the appropriate fields. The settings for MONTH,DOW and DOM are connected with a logical AND. To determine which timebased event to select, determine the event which has the mostspecific date specified. Select the more specific event based on their MONTH settings; if the same, select the most specific DOM;

if that is still the same, select the most specific DOW; if still the same, the first occurrence within the time base event table shall be selected. ’More specific’ means the least number of bits set within an object. All entries in Time Base Schedule Table are expressed in local time and date. A row in the table may be deactivated by setting the Month, Day, Date, or DayPlan parameters to zero (0)

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.2"

::= { timebase 2 }

timeBaseScheduleEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX TimeBaseScheduleEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>Event Parameters for the time based schedule

programming of the device.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.2.1"

INDEX { timeBaseScheduleNumber }

::= { timeBaseScheduleTable 1 }

TimeBaseScheduleEntry ::= SEQUENCE {

timeBaseScheduleNumber INTEGER,

timeBaseScheduleMonth INTEGER,

timeBaseScheduleDay INTEGER,

timeBaseScheduleDate INTEGER,

timeBaseScheduleDayPlan INTEGER }

**2.4.3.2.1 Time Base Schedule Number Parameter**

timeBaseScheduleNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..65535 )

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The time base schedule number for objects in this

row. The value of this object shall not exceed the value of the

maxTimeBaseScheduleEntries object. The activation of a scheduled entry shall occur whenever allowed by all other objects within this table.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.2.1.1"

::= { timeBaseScheduleEntry 1 }

**2.4.3.2.2 Time Base Schedule Month of Year Parameter**

timeBaseScheduleMonth OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The Month(s) Of the Year that the schedule entry

shall be allowed. Each bit represents a specific month. If the

bit is set to one (1), then the scheduled entry shall be allowed during the associated month. If the bit is set to zero (0), then the scheduled entry shall not be allowed during the associated month. The bits are defined as:

Bit Month of Year

0 Reserved

1 January

2 February

3 March

4 April

5 May

6 June

7 July

8 August

9 September

10 October

11 November

12 December

13 - 15 Reserved

Thus, a value of six (6) would indicate that the entry would only be allowed during the months of January and February. A value of zero (0) shall indicate that this row has been disabled.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.2.1.2"

::= { timeBaseScheduleEntry 2 }

**2.4.3.2.3 Time Base Schedule Day of Week Parameter**

timeBaseScheduleDay OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The Day(s) Of Week that the schedule entry shall be allowed. Each bit represents a specific day of the week. If the bit is set to one (1), then the scheduled entry shall be allowed during the associated DOW. If the bit is set to zero (0), then the scheduled entry shall not be allowed during the associated DOW. The bits are defined as:

Bit Day of Week

0 Reserved ('Holiday', not defined by this standard)

1 Sunday

2 Monday

3 Tuesday

4 Wednesday

5 Thursday

6 Friday

7 Saturday

Thus, a value of six (6) would indicate that the entry would only be allowed on Sundays and Mondays. A value of zero (0) shall indicate that this row has been disabled.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.2.1.3"

::= { timeBaseScheduleEntry 3 }

**2.4.3.2.4 Time Base Schedule Date Parameter**

timeBaseScheduleDate OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..4294967295)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The Day(s) Of a Month that the schedule entry shall be allowed. Each bit represents a specific date of the month. If the bit is set to one (1), then the scheduled entry shall be allowed during the associated date. If the bit is set to zero (0), then the scheduled entry shall not be allowed during the associated date. The bits are defined as:

Bit Day Number

0 Reserved

1 Day 1

2 Day 2

||

31 Day 31

Thus, a value of six (6) would indicate that the entry would only be allowed on the first and second of the allowed months. A value of zero (0) shall indicate that this row has been disabled.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.2.1.4"

::= { timeBaseScheduleEntry 4 }

**2.4.3.2.5 Time Base Schedule Day Plan Parameter**

timeBaseScheduleDayPlan OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object specifies what Plan number shall be

associated with this timeBaseScheduleDayPlan object. The value of this object cannot exceed the value of the maxDayPlans object. A value of zero (0) shall indicate that this row has been disabled.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.2.1.5"

::= { timeBaseScheduleEntry 5 }

### **2.4.4 Day Plan Parameters**

#### 2.4.4.1 Maximum Number of Day Plans—Parameter

maxDayPlans OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The value of this object specifies the maximum, fixed number of different timebased Day Plans supported by the device.

The value of this object represents the number of day plans

(primary key into the table) available in the timeBaseDayPlanTable.

<Unit>DayPlan

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.3"

::= { timebase 3 }

#### 2.4.4.2 Maximum Number of Day Plan Events—Parameter

maxDayPlanEvents OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The value of this object specifies the fixed number of different timebased Day Plan Events within each Day Plan supported by the device. The value of this object represents the number of rows (secondary key into the table) available within each of the day plans that are available in the timeBaseDayPlanTable. All day plans shall have the same number of day plan events available for use.

<Unit>DayPlanEvent

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.4"

::= { timebase 4 }

#### 2.4.4.3 Day Plan Table

timeBaseDayPlanTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF TimeBaseDayPlanEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>A table containing day plan numbers, the times when to implement them and the associated actions. The number of rows in this table shall be equal to the product of the maxDayPlans object and the maxDayPlanEvents object. The dayPlanNumbers within this table shall begin with day plan number 1 and increment by one to the maxDayPlans. The dayPlanEventNumbers within this table shall begin with day plan event number 1 and increment by one to the maxDayPlanEvents.

This table is always used in association with device-type specific objects specifying device-type specific actions such as activating a message on a VMS sign or initiating a pattern for a signal define the relative priority of the action table as compared to the priority of system and other commands. The device-type specific action is only initiated when (1) the specific DayPlan has been activated, (2) the scheduler has sufficient priority to override the current operation of the device, and (3) at the indicated time.

After a power recovery, or after a change to any object that

affects controlerLocalTime, the operational mode called for by the scheduler shall be per the last event that would have been called for by the currently defined schedule; the logic searches for all events that may have occurred for at least the previous 24 hours.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.5"

::= { timebase 5 }

timeBaseDayPlanEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX TimeBaseDayPlanEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>Day plan parameters for the time based schedule

programming of a device.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.5.1"

INDEX { dayPlanNumber, dayPlanEventNumber}

::= { timeBaseDayPlanTable 1 }

TimeBaseDayPlanEntry ::= SEQUENCE {

dayPlanNumber INTEGER,

dayPlanEventNumber INTEGER,

dayPlanHour INTEGER,

dayPlanMinute INTEGER,

dayPlanActionNumberOID OBJECT IDENTIFIER }

##### 2.4.4.3.1 Day Plan Number

dayPlanNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object specifies the day plan number for objects in this row. The value shall not exceed the value of the maxDayPlans object. Day plan numbers are used in the TimeBase

Event Table to specify day plan numbers to be implemented on

specific days of the year or as part of the week plans.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.5.1.1"

::= { timeBaseDayPlanEntry 1 }

##### 2.4.4.3.2 Day Plan Event Number

dayPlanEventNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object identifies day plan event number(s) to be scheduled on a specific day plan number. Several different events can be scheduled to take place during a day, and each of these events is one entry or row within a specified day plan number.

The total number of events for one day plan shall not exceed the value of the maxDayPlanEvents object. If multiple non-conflicting events are scheduled to occur at the same time, they shall be logically executed in order of their dayPlanEventNumber with the lowest number occurring first. An implementation shall omit lower number actions that are in conflict with higher number actions at the same time.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.5.1.2"

::= { timeBaseDayPlanEntry 2 }

##### 2.4.4.3.3 Day Plan Hour Parameter

dayPlanHour OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..23)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The Hour of day, as measured by the

controllerLocalTime object, that the associated event shall become

active.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.5.1.3"

DEFVAL {0}

::= { timeBaseDayPlanEntry 3 }

##### 2.4.4.3.4 Day Plan Minute Parameter

dayPlanMinute OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..59)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>The Minute of the hour (defined in the dayPlanHour),

as measured by the controllerLocalTime object, that the associated

event shall become active.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.5.1.4"

DEFVAL {0}

::= { timeBaseDayPlanEntry 4 }

##### 2.4.4.3.5 Day Plan Action Number OID Parameter

dayPlanActionNumberOID OBJECT-TYPE

SYNTAX OBJECT IDENTIFIER

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object provides a reference to the device-type specific action that shall be executed. The object shall

reference the action by its associated object identifier,

including its instance (i.e., the full OID of the scalar or

columnar object). Only objects whose description field explicitly states that they may be called by the action table may be referenced. If a management system attempts to set this value to any other object identifier, the device shall respond with a genErr.

Any object allowing the action table to reference it shall define precisely what action takes place when it is activated, and whether the action is transitionary or continuous until

deactivated. The object shall also define what, if any,

restrictions may be placed on other operations the device may be able to perform.

If the action to be performed is defined by a row of a table, one of the index columns should be identified as the explicit object that is referenced.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.5.1.5"

DEFVAL {null}

::= { timeBaseDayPlanEntry 5 }

#### 2.4.4.4 Day Plan Status Parameter

dayPlanStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object indicates the current value of the active dayPlanNumber-object. A value of zero (0) indicates that there is no dayPlanNumber that is currently active.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.6"

::= { timebase 6 }

#### 2.4.4.5 Schedule Status Parameter

timeBaseScheduleTableStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>This object indicates the number of the TimeBaseSchedule which

is currently selected by the scheduling logic; the device may or may not be using the selected schedule. The value of zero (0) indicates that there is no timeBaseScheduleNumber that is currently selected.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.3.7"

::={timebase 7}

### **2.4.5 Global Local Time Differential Parameter**

**-- This object has been deprecated. See Annexes D.2.1 and D.2.2 for more**

**information.**

globalLocalTimeDifferential OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (-43200..43200)

ACCESS read-write

STATUS deprecated

DESCRIPTION

"Indicates the number of seconds offset between local time and

GMT. Positive values indicate local times in the Eastern

Hemisphere up to the International Date Line and negative values indicate local times in the Western Hemisphere back to the International Date Line. If one of the daylight saving times is activated, this value will change automatically at the referenced time. For example, Central Standard Time (CST) is -21600 and Central Daylight Time (CDT) is -18000.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.4"

::= { globalTimeManagement 4 }

### **2.4.6 Standard Time Zone Parameter**

controllerStandardTimeZone OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (-43200..43200)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> Indicates the number of seconds offset between local

Standard Time and GMT. Positive values indicate local times in

the Eastern Hemisphere up to the International Date Line and

negative values indicate local times in the Western Hemisphere

back to the International Date Line. This value does not change

in response to a DST event.

<Unit>second

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.5"

DEFVAL {0}

::= { globalTimeManagement 5 }

### **2.4.7 Local Time Parameter**

controllerLocalTime OBJECT-TYPE

SYNTAX Counter

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The current local time expressed in seconds since

00:00:00 (midnight) January 1, 1970 of the same time offset. This

value changes by 3600 seconds in response to a DST event.

<Unit>second

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.6"

::= { globalTimeManagement 6 }

### **2.4.8 Daylight Saving Time (DST) Node**

daylightSavingNode OBJECT IDENTIFIER

::= { globalTimeManagement 7 }

--<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7

-- This node is an identifier used to organize all objects for support of

-- defining DST. This function is common to most device

-- types. The objects under this node only affect device operation when

-- globalDaylightSaving = enableDaylightSavingNode (20). See Annex A.2.2 for

-- examples.

#### 2.4.8.1 Maximum Daylight Saving Time (DST) Table Entries Parameter

maxDaylightSavingEntries OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..100)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The maximum number of entries (begin and end date pairs) that the DST Table can contain within the device.

As of July 2007, devices used within the United States only require 1 entry when using the generic begin and end date method.

<informative>It is expected that, for devices using the absolute date method, the device would need to support at least 1 entry per year programmed.

For multi-step DST transitions, a minimum of 2 rows are required (see Annex A.2.1 Figure 6).

More than one row may be required if absolute date method (see Section

2.4.8.2.2) is used for more than one year, or if more than one time change is implemented in a given year.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.1"

::= { daylightSavingNode 1 }

#### 2.4.8.2 Daylight Saving Time (DST) Table Parameter

dstTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF DstEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> A table containing DST Begin and End

dates. The table is useful for agencies with multiple daylight saving time incremental steps per year. The number of rows in this table is equal to the maxDaylightSavingEntries object.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2"

::= { daylightSavingNode 2 }

dstEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX DstEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The DST Begin and End dates parameters.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1"

INDEX { dstEntryNumber }

::= { dstTable 1 }

DstEntry ::= SEQUENCE {

dstEntryNumber INTEGER,

dstBeginMonth INTEGER,

dstBeginOccurrences INTEGER,

dstBeginDayOfWeek INTEGER,

dstBeginDayOfMonth INTEGER,

dstBeginSecondsToTransition INTEGER,

dstEndMonth INTEGER,

dstEndOccurrences INTEGER,

dstEndDayOfWeek INTEGER,

dstEndDayOfMonth INTEGER,

dstEndSecondsToTransition INTEGER,

dstSecondsToAdjust INTEGER }

**2.4.8.2.1 Daylight Saving Time (DST) Entry Number Parameter**

dstEntryNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..100)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The entry number for the DST objects

in this row. This value shall not exceed the

maxDaylightSavingEntries object value.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.1

<Unit> dstEntry"

::= { dstEntry 1 }

**2.4.8.2.2 Daylight Saving Time (DST) Beginning Month Parameter**

dstBeginMonth OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { january (1),

february (2),

march (3),

april (4),

may (5),

june (6),

july (7),

august (8),

september (9),

october (10),

november (11),

december (12),

absolute (13),

disabled (14)}

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The month during which daylight saving time (DST) begins.

An entry of 'absolute' means that dstBeginSecondsToTransition defines an absolute time to begin DST relative to midnight January 1, 1970. In this case, any value indicated in the dstEndMonth, dstBeginOccurences, dstBeginDayOfWeek, dstBeginDayOfMonth, dstEndOccurances, dstEndDayOfWeek, and

dstEndDayOfMonth objects are irrelevant, and the stEndSecondsToTransition object defines an absolute time to end DST relative to midnight January 1, 1970.

If the daylightSavingNode is enabled (i.e. globalDaylightSaving = enableDaylightSavingNode), and the value of this object is disabled(14), then the values in the remaining objects in this row of the dstTable are irrelevant and therefore ignored by the device.

<Unit>

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.2"

DEFVAL { March }

::= { dstEntry 2 }

**2.4.8.2.3 Daylight Saving Time (DST) Beginning Occurrence Parameter**

dstBeginOccurrences OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { first (1),

second (2),

third (3),

fourth (4),

last (5),

secondLast (6),

thirdLast (7),

fourthLast (8),

specificDayOfMonth (9) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>For values of 1-4, the number of occurrences of the specific day of week that shall occur on or after

dstBeginDayOfMonth until the daylight saving transition shall take place.

For values of 5-8, the number of occurrences of the specific day of week that shall occur on or before dstBeginDayOfMonth until the daylight saving transition shall take place.

For value = 9, dstBeginDayOfMonth defines the specific day of the month that the DST transition occurs regardless of value in

dstBeginDayOfWeek object.

NOTE: To specify the last occurrence of a specified day of the

month, simply specify the last occurrence of the specified day of the week on or before the last day of the month (e.g., 31).

<Unit>

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.3"

DEFVAL { second }

::= { dstEntry 3 }

**2.4.8.2.4 Daylight Saving Time (DST) Beginning Day of Week Parameter**

dstBeginDayOfWeek OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { sunday (1),

monday (2),

tuesday (3),

wednesday (4),

thursday (5),

friday (6),

saturday (7) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The Day of the week on which daylight saving time

(DST)

begins. This object shall only apply if dstBeginOccurrences = 1- 8.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.4"

DEFVAL { sunday }

::= { dstEntry 4 }

**2.4.8.2.5 Daylight Saving Time (DST) Beginning Day of Month Parameter**

dstBeginDayOfMonth OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..31)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> If dstBeginOccurrences = 1-8: The day of

the month from which to begin counting occurrences of a specific day of the week (forward for values 1-4, and backwards for values 5-8).

If dstBeginOccurrences = 9: The specific day of the month

on which the transition occurs.

<Unit> day of month

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.5"

DEFVAL { 1 }

::= { dstEntry 5 }

**2.4.8.2.6 Daylight Saving Time (DST) Beginning Seconds to Transition Parameter**

dstBeginSecondsToTransition OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..4294967295)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> If dstBeginMonth = absolute, then this object

defines when DST begins based on the seconds from midnight

January 1, 1970 (UTC/GMT).

If dstBeginMonth = 1-12 (January to December), then this object defines the time when DST begins in seconds past midnight relative to local time

(see the controllerLocalTime object).

NOTE: a set of parameters that causes a day

transition that crosses the midnight boundary may result in

unexpected behavior.

<Unit>seconds

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.6"

DEFVAL { 7200 }

::= { dstEntry 6 }

**2.4.8.2.7 Daylight Saving Time (DST) Ending Month Parameter**

dstEndMonth OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { january (1),

february (2),

march (3),

april (4),

may (5),

june (6),

july (7),

august (8),

september (9),

october (10),

november (11),

december (12) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The month during which daylight saving time (DST) ends.

If the value of dstBeginMonth object = 'absolute' or 'disabled',

then the agent shall ignore the value of this object.

Otherwise, the value of this object is valid.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.7"

DEFVAL { november }

::= { dstEntry 7 }

**2.4.8.2.8 Daylight Saving Time (DST) Ending Occurrences Parameter**

dstEndOccurrences OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { first (1),

second (2),

third (3),

fourth (4),

last (5),

secondLast (6),

thirdLast (7),

fourthLast (8),

specificDayOfMonth (9) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition>For values of 1-4, the number of occurrences of the specific day of week that shall occur on or after

dstEndDayOfMonth until the daylight saving transition shall take place.

For values of 5-8, the number of occurrences of the specific day of week that shall occur on or before dstEndDayOfMonth until the daylight saving transition shall take place.

For value = 9, dstEndDayOfMonth defines the specific day of the month that the DST transition occurs regardless of value in dstEndDayOfWeek object.

NOTE: To specify the last occurrence of a specified day of

the month, simply specify the last occurrence of the specified day of the week on or before the last day of the month (e.g. 31).

<Unit>

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.8"

DEFVAL { first }

::= { dstEntry 8 }

**2.4.8.2.9 Daylight Saving Time (DST) Ending Day of Week Parameter**

dstEndDayOfWeek OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { sunday (1),

monday (2),

tuesday (3),

wednesday (4),

thursday (5),

friday (6),

saturday (7) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> The Day of the week on which daylight saving time

(DST) ends. This object shall only apply if dstEndOccurrences

= 1-8.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.9"

DEFVAL { sunday }

::= { dstEntry 9 }

**2.4.8.2.10 Daylight Saving Time (DST) Ending Day of Month Parameter**

dstEndDayOfMonth OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..31)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> If dstEndOccurrences = 1-8: The day of the month from which to begin counting occurrences of a specific day of the week (forward for values 1-4, and backwards for values 5-8).

If dstEndOccurrences = 9: The specific day of the month on which the transition occurs.

<Unit> day of month

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.10"

DEFVAL { 1 }

::= { dstEntry 10 }

**2.4.8.2.11 Daylight Saving Time (DST) Ending Seconds to Transition Parameter**

dstEndSecondsToTransition OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..4294967295)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> If dstBeginMonth = absolute, then this object defines when DST ends based on the seconds from midnight January 1, 1970 (UTC/GMT).

If dstBeginMonth = 1-12 (January to December), then this

object defines the time when DST ends in seconds past midnight relative to local time (see the controllerLocalTime object).

NOTE: a set of parameters that causes a day

transition that crosses the midnight boundary may result in

unexpected behavior.

<Unit> seconds

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.11"

DEFVAL { 7200 }

::= { dstEntry 11 }

--NOTE: This object allows what may be considered an exception, in that it

--is possible and allowed to configure an adjustment backward past midnight.

**2.4.8.2.12 Daylight Saving Time (DST) Seconds to Adjust Parameter**

dstSecondsToAdjust OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..21600)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> This is the absolute offset in seconds that will be added to the local time reference point to determine the local time when DST is in effect as specified by this row entry. Values of this object in adjacent rows, even if they overlap, are not cumulative. That is, the row with the latest *dstBegin* time, which has not terminated due to passing the *dstEnd* time, shall determine the setting of the local TOD

clock; the *dstSecondsToAdjust* for the latest *dstBegin* governs the Local TOD clock settings.

The maximum offset to adjust is 21600 seconds, an equivalent of

6 hours.

<Unit> seconds

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.6.3.7.2.1.12"

DEFVAL { 3600 }

::= { dstEntry 12 }

# **NTCIP 1202 NESNELER**

## **Faz Parametreleri**

phase OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 1 }

-- Bu düğüm bu KKC için faz fonksiyonlarını yapılandıran, izleyen ve kontrol eden nesneleri barındırmalıdır.

### **5.2.1. Maksimum Faz Sayısı**

maxPhases OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (2..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu KKC ünitesinin desteklediği

azami faz sayısıdır. Bu nesne phaseTable objesi içinde

görünmesi gereken azami satırı ifade eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.1

<Unit> phase"

::= { phase 1 }

### **5.2.2. Faz Tablosu**

phaseTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PhaseEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> KKC ünitesinin faz

parametrelerini içeren bir tablodur. Bu tablodaki maksimum satır sayısı maxPhases objesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2"

::= { phase 2 }

phaseEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PhaseEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> KKC ünitesindeki spesifik bir

faz ile ilgili parametreler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1

<Unit> "

INDEX { phaseNumber }

::= { phaseTable 1 }

PhaseEntry ::= SEQUENCE {

phaseNumber INTEGER,

phaseWalk INTEGER,

phasePedestrianClear INTEGER,

phaseMinimumGreen INTEGER,

phasePassage INTEGER,

phaseMaximum1 INTEGER,

phaseMaximum2 INTEGER,

phaseYellowChange INTEGER,

phaseRedClear INTEGER,

phaseRedRevert INTEGER,

phaseAddedInitial INTEGER,

phaseMaximumInitial INTEGER,

phaseTimeBeforeReduction INTEGER,

phaseCarsBeforeReduction INTEGER,

phaseTimeToReduce INTEGER,

phaseReduceBy INTEGER,

phaseMinimumGap INTEGER,

phaseDynamicMaxLimit INTEGER,

phaseDynamicMaxStep INTEGER,

phaseStartup INTEGER,

phaseOptions INTEGER,

phaseRing INTEGER,

phaseConcurrency OCTET STRING,

phaseMaximum3 INTEGER,

phaseYellowandRedChangeTimeBeforeEndPedClear INTEGER,

phasePedWalkService INTEGER,

phaseDontWalkRevert INTEGER,

phasePedAlternateClearance INTEGER,

phasePedAlternateWalk INTEGER,

phasePedAdvanceWalkTime INTEGER,

phasePedDelayTime INTEGER,

phaseAdvWarnGrnStartTime INTEGER,

phaseAdvWarnRedStartTime INTEGER,

phaseAltMinTimeTransition INTEGER }

#### Faz Numarası

phaseNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için faz

numarası. Bu değer maxPhases nesnesinin değerini geçmemlidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.1

<Unit> phase"

::= { phaseEntry 1 }

#### Faz Yaya Geç Parametresi

phaseWalk OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Faz Yaya Geç

Parametresi değeridir.

Yaya sinyal vericisinde Yürüme işaretinin/figürünün gösterileceği süreyi kontrol etmelidir. Bu fazla ilişkilendirilmiş yaya işaretçisi ister sadece yayalara geçiş hakkı verilen bir ‘yaya fazı’ için olsun, ister bir oto fazı ile birlikte işleyecek bir yaya işaretçisi için olsun, bu parametre her iki durumda da kullanılmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.2

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.2.a"

::= { phaseEntry 2 }

#### Faz Yaya Koruma Parametresi

phasePedestrianClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Faz Yaya Koruma

Parametresi. Bu Yaya Koruma çıkışının (eğer varsa) süresini ve ışıklı yaya işaretçisinin Dur çıkışının flaş süresini kontrol etmelidir.

Bu fazla ilişkilendirilmiş yaya işaretçisi ister sadece yayalara geçiş hakkı verilen bir ‘yaya fazı’ için olsun, ister bir oto fazı ile birlikte işleyecek bir yaya işaretçisi için olsun, bu parametre her iki durumda da kullanılmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.3

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.2.b"

::= { phaseEntry 3 }

#### Faz Minimum Yeşil Parametresi

phaseMinimumGreen OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Faz Minimum

Yeşil Parametresi (NEMA TS 2 değer aralığı: 1-255 saniye). Kavşak yaklaşım kollarındaki taşıt dedektör veya dedektörleri ile oluşturulan tarama alanı ile dur çizgisi arasındaki taşıt depolanması gözetilerek belirlenebilen, Yeşil süresinin zamanlanabilen ilk kısmıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.4

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.1.a.(1)"

::= { phaseEntry 4 }

#### Faz Geçiş Parametresi

phasePassage OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde ve 1/10

hassasiyetinde Faz Geçiş Parametresi.

Geçiş Süresi, Taşıt Aralığı, Önayarlı Boşluk, Taşıt Uzatımı: Yeşil süresinin uzatılabilir kısmı Yeşil zaman aralığı boyunca gerçekleşen taşıt uyarmalarının bir fonksiyonu olmalıdır. Faz geçiş zamanlayıcısı zaman aşımına uğramadığı sürece faz Yeşil zaman aralığının uzatılabilir kısmında kalmalıdır. Yeşil zaman aralığının bu kısmının zamanlaması müteakip her taşıt uyarımı ile birlikte sıfırlanmaldır ve taşıt uyarımı ortadan kalkmadığı veya maksimum yeşil süre zamanlayıcısının süresi dolmadığı müddetçe tekrar zaman kontrolüne başlamamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.5

<Unit> tenth second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.1.a.(2)"

::= { phaseEntry 5 }

#### Faz Maksimum Yeşil 1 Parametresi

phaseMaximum1 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Faz Maksimum Yeşil 1 Parametresi (NEMA TS 2 değer aralığı: 1-255 saniye). Bu zaman ayarı aktif bir fazın kendisiyle çakışan bir başka faz ile ilişkilendirilen, karşılanabilir olan bir talep gelmesi halinde alabileceği azami Yeşil süresini belirlemelidir. Karşılanabilir ve çakışan bir talebin olmaması durumunda, söz konusu faz için Maksimum Taşıt Geri Çağırma özelliği devreye sokulmadığı sürece, Maksimum Yeşil zamanlayıcısı resetlenmiş halde tutulmalıdır. Bu değer kullanılacak varsayılan maksimum değerdir. Harici bir girdi/giriş, coordMaximumMode ya da bir başka metot yoluyla geçersiz kılınabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.6

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1, 3.5.3.2.1.a.(3) and 3.5.3.5"

::= { phaseEntry 6 }

#### Faz Maksimum Yeşil 2 Parametresi

phaseMaximum2 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Faz Maksimum

Yeşil 2 Parametresi (NEMA TS 2 range: 1-255 sec). Bu zaman ayarı aktif bir fazın kendisiyle çakışan bir başka faz ile ilişkilendirilen, karşılanabilir olan bir talep gelmesi halinde alabileceği azami Yeşil süresini belirlemelidir. Karşılanabilir ve çakışan bir talebin olmaması durumunda, söz konusu faz için Maksimum Taşıt Geri Çağırma özelliği devreye sokulmadığı sürece, Maksimum Yeşil zamanlayıcısı resetlenmiş halde tutulmalıdır. Bu parametre harici bir girdi/giriş, coordMaximumMode ya da bir başka metot yoluyla maksimum yeşil zamanlayıcısı olarak uygulanabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.7

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1, 3.5.3.2.1.a.(3), 3.5.3.5 and 3.5.4.1 (7)"

::= { phaseEntry 7 }

#### Faz Sarı Değişim Parametresi

phaseYellowChange OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde ve 1/10 hassasiyetinde Faz Sarı Dönüşüm Parametresi (NEMA TS 2 değer aralığı: 3-25.5 saniye). Her fazın Yeşil zaman dilimi bitiminde KKC, her faz için zamanlanmış olan Sarı Değişim parametresi uyarınca bir Sarı Değişim süresi uygulamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.8

<Unit> tenth second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.5.a"

::= { phaseEntry 8 }

#### Faz Kırmızı Koruma Parametresi

phaseRedClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde ve 1/10

hassasiyetinde Faz Kırmızı Koruma Parametresi (değer aralığı: 0-25.5 saniye). Her fazın Sarı Değişim zaman dilimi bitiminde KKC, her faz için zamanlanmış olan Kırmızı Koruma parametresi uyarınca bir Kırmızı Koruma süresi uygulamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.9

<Unit> tenth second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.5.b"

::= { phaseEntry 9 }

#### Faz Kırmızı Geri Dönüş

phaseRedRevert OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde ve 1/10

hassasiyetinde Kırmızı Geri Dönüş parametresi (Fazın Sarı Değişim süresi sonunda ara vermeksizin Yeşile dönmesini engeller). Bir oto sinyal grubu çıkışında Sarı Değişim zaman dilimi sonunda tekrar Yeşil ışığın gösterilmesinden evvel uygulanmak üzere zamanlanması gereken minimum kırmızı ışık süresi. unitRedRevert parametresi tüm sinyal göstergeleri için geçerli olan bir minimum kırmızı geri dönüş değeri olmalıdır. phaseRedRevert parametresi ise spesifik bir fazın kırmızı geri dönüş süresini arttırmak için kullanılabilir. phaseRedRevert parametresinin değeri unitRedRevert’ün değerinden küçük olduğunda, unitRedRevert değeri kullanılmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.10

<Unit> tenth second"

::= { phaseEntry 10 }

#### Faz Başlangıç İlave Parametresi

phaseAddedInitial OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde ve 1/10

hassasiyetinde Faz Başlangıç İlave Parametresi (değer aralığı: 0-25.5 saniye). Başlangıç İlave parametresi (saniye/uyarma) bir fazın değişken ilk yeşil periyodunun, fazın Sarı ve Kırmızı zaman dilimleri boyunca, her bir taşıt uyarması ile birlikte sıfırdan yükseleceği değeri belirlemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.11

<Unit> tenth second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.1.b.(1).(b)"

::= { phaseEntry 11 }

#### Faz Maksimum Başlangıç Parametresi

phaseMaximumInitial OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde Faz Maksimum

Başlangıç Parametresi (değer aralığı: 0-255 saniye). Değişken ilk yeşil zaman diliminin maksimum değeridir. Değişken Başlangıç zamanlaması [başlangıç ilave (saniye / uyarma) \* uyarma sayısı)] ile [maksimum Başlangıç] değerlerinden küçük olana eşit olmalıdır. Değişken başlangıç süresi Minimum Yeşil süresinden düşük olamaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.12

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.2.1.b.(1).(c)"

::= { phaseEntry 12 }

#### Faz Azaltım Öncesi Zaman Parametresi

phaseTimeBeforeReduction OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde Faz Azaltım

Öncesi Zaman Parametresi (TBR-AÖZ)(değer aralığı: 0-255 saniye). Azaltım Öncesi Zaman periyodu, Yeşilde olan bir faz ile çakışan ve karşılanabilir olan bir talep oluştuğunda başlar. Azaltım Öncesi Zaman tamamalanmadan söz konusu çakışan ve karşılanabilir talep ortadan kalkarsa, parametrenin zamanlayıcısı sıfırlanır. Azaltım Öncesi Zaman periyodu tamamlandığında ya da Azaltım Öncesi Taşıtlar (CBR-AÖT) parametresi sağlandığında - hangisi daha önce olursa – mevcutta Faz Geçiş Süresi parametresine eşit olan izin verilen boşluk değerinin lineer bir şekilde azalış süreci başlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.13

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.1.b.(2)"

::= { phaseEntry 13 }

#### Faz Azaltım Öncesi Taşıtlar Parametresi

phaseCarsBeforeReduction OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde Faz Azaltım

Öncesi Taşıtlar Parametresi (AÖT-CBR)(değer aralığı: 0-255 taşıt).

Faz Yeşil olduğunda, bu faz ile çakışan ve karşılanabilir fazların Sarı ve Kırmızı zaman dilimleri sırasında bekleyen taşıtların sayısının toplamı Azaltım Öncesi Taşıtlar (AÖT) parametresine eşit ise ya da bu parametreyi aşıyorsa, ya da Azaltım Öncesi Zaman (AÖZ) Parametresi parametresi sağlanıyorsa – hangisi daha önce olursa - mevcutta Faz Geçiş Süresi parametresine eşit olan izin verilen boşluk değerinin lineer bir şekilde azalış süreci başlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.14

<Unit> vehicle"

::= { phaseEntry 14 }

#### Faz Süre Azaltım Parametresi

phaseTimeToReduce OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde Faz Süre Azaltım Parametresi (değer aralığı: 0-255 saniye). Bu parametre izin verilen boşluk değerinin Faz Geçiş Süresinden ile Minimum Boşluk ayarına düşüş hızını kontrol etmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.15

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.1.b.(2)"

::= { phaseEntry 15 }

#### Faz Oran Kadar Azaltım

phaseReduceBy OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne NEMA TS 1 ve NEMA TS

2’de tanımlanmış olan lineer boşluk azaltım özelliğine bir alternatif olarak hacim – yoğunluk bazlı bir boşluk azaltım özelliği olarak kullanılabilir. Saniyenin 1/10’u hassasiyetinde, boşluğun azaltılacağı süreyi içermektedir (değer aralığı: 0.0 – 25.5 saniye). ‘phaseTimeToReduce’ nesnesindeki zamana eşit olacak şekilde azaltım tekrar edildiğinde, Minimum Boşluk değeri elde edilmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.16

<Unit> tenth second"

::= { phaseEntry 16 }

#### Faz Minimum Boşluk Parametresi

phaseMinimumGap OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde ve 1/10 hassasiyetinde Faz Minimum Boşluk Parametresi (değer

aralığı: 0-25.5 saiye). İzin verilen boşluk süresinin düşüşü Minimum Boşluk kontrolüne girilen minimum boşluk süresine erişilene ya da bu değerden de aşağı inilene kadar devam edebilmelidir. Bu aşamadan sonra izin verilen boşluk değeri Minimum Boşluk kontrolünde belirtilen değerlerde sabit kalmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.17

<Unit> tenth second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.1 and 3.5.3.2.1.b.(2)"

::= { phaseEntry 17 }

#### Faz Dinamik Maksimum Limiti

phaseDynamicMaxLimit OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne dinamik maksimum

işletim durumunda işletilecek maksimum sürenin alt ya da üst sınırını saniye cinsinde belirlemelidir (değer aralığı: 0-255 saniye). Normal maksimum (Max1, Max2, vd.) de diğer sınırı şu şekilde belirlemelidir:

dynamicMaxLimit normal maksimumdan daha büyük bir değer aldığında, bu üst sınır haline gelmelidir. dynamicMaxLimit normal maksimumdan düşük bir değer aldığında ise, bu alt sınır haline gelmelidir.

dynamicMaxLimit nesnesini sıfırdan daha büyük bir değer olarak ayarlamak, normal maksimumun başlangıç maksimum ayarı olarak kullanıldığı dinamik maksimum işletim durumunu mümkün kılar. Dinamik maksimum işletimine dair detaylar için dynamicMaxStep’e bakılabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.18

<Unit> second"

::= { phaseEntry 18 }

#### Faz Dinamik Maksimum Adımı

phaseDynamicMaxStep OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne işletilen maksimum faz

süresinde yapılacak otomatik değişikliği saniyenin 1/10’u hassasiyetinde belirler (değer aralığı: 0-25.5 saniye).

Bir faz üst üste iki defa maksimum süresinde sonlandığında (maksimumda bitiş – max out), bundan sonra birbirini takip eden her maksimumda bitiş durumunda, bir adet dinamik maksimum adımı süresi daha önce işletilen maksimum süresine eklenir. Bu ekleme süreci ilave süre ile elde edilen yeni işletim maksimum süresi normal maksimum süre ya da dinamik maksimum limitinden büyük olana değin sürdürülür.

Bir faz üst üste iki defa kendisiyle ilişkilendirilen dedektörlerdeki talep yoksunluğu nedeniyle maksimum yeşil süresine varmadan sonlanırsa (boşluklu bitiş – gap out), bundan sonra birbirini takip eden her boşluklu bitiş durumunda, bir adet dinamik maksimum adımı süresi daha önce işletilen maksimum süresinden çıkarılır. Bu düşürme süreci çıkarılan süre ile elde edilen yeni işletim maksimum süresi normal maksimum süre ya da dinamik maksimum limitinden küçük olana değin sürdürülür.

Bir faz bir devrede boşluklu bitiş, takip eden devrede ise maksimumda bitiş yaşarsa, ya da bunun tam tersi söz konusu olursa, işletilen maksimum süresi değişmeyecektir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.19

<Unit> tenth second"

::= { phaseEntry 19 }

#### Faz Başlangıç

phaseStartup OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

phaseNotOn (2),

greenWalk (3),

greenNoWalk (4),

yellowChange (5),

redClear (6)}

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Başlangıç parametresi tanımlanan bir güç kesintisi senaryosu ya da uyarmalı kontrol ünitesi için tanımlı harici başlangıç girdisinin aktivasyonu sonrası her faz için bir başlangıç durumu seçen, sıralı bir tamsayıdır. Takip eden girdiler tanımlanır:

**other:** Bu faz etkinleştirilmemiştir (phaseOptions bit

0=0 ya da phaseRing=0) ya da bu standart kapsamında tanımlanmamış bir durumda başlatılmaktadır.

**phaseNotOn:** Bu faz Kırmızı durumda başlatılır

(faz aktif değildir ve fazı açmaya yönelik bir geçiş aralığı zamanlanmamaktadır).

**greenWalk:** Bu faz minimum yeşil ve yaya yürüme zaman

aralığının başlangıcı ile birlikte aktive edilmektedir.

**greenNoWalk:** Bu faz minimum yeşil zaman aralığının

başlangıcı ile birlikte aktive edilmektedir.

**yellowChange:** Bu faz Sarı Değişim süresi ile birlikte

başlatılmaktadır.

**redClear:** Bu faz Kırmızı Koruma süresinin başlangıcında aktive edilmektedir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.20"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.5.1 and 3.5.5.12"

::= { phaseEntry 20 }

#### Faz Seçenekleri

phaseOptions OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Opsiyonel/tercihli faz fonksiyonları (0 = Yanlış/Devre Dışı, 1 = Doğru/Etkin)

Bit 15: AddedInitialCalculation – Eğer (1) değerine

ayarlanırsa Kontrol Ünitesi ilgili tüm AddedInitial dedektörlerinden edinilen sayımları kıyaslamalı ve en büyük sayım değerini hesaplarda kullanmalıdır.

Eğer clear (0) değeri kullanılırsa Kontrol Ünitesi ilgili tüm AddedInitial dedektör sayımlarını toplamalı ve bu toplam değeri hesaplamalarda kullanmalıdır.Bu bit ayarlarını değiştirebilme kabiliyeti opsiyoneldir.

Bit 14: Koşullu Servis Etkin – çoklu ring içeren

yapılarda değeri 1’e sabitlemek boşluklu ya da maksimumda sonlanan bir fazın kendisinden önce gelen uyarımlı bir faza veya fazlara, eğer bu fazların maksimumda sonlanmasına zaman var ise, koşullu olarak servis vermesine sebep olur. Bu özellik desteği opsiyoneldir.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.3.9

Bit 13: Uyarmalı Yürümede Kalma – Değer 1 olarak

ayarlandığında uyarmalı fazın, Yürüme Zamanının sonunda çakışan ve karşılanabilir bir talep olmadığında, Yürüme durumunda kalmasına sebep olur.

Bit 12: Garantilenmiş Geçiş – Değer 1 olarak

ayarlandığında hacim – yoğunluk modunda boşluk azaltım özelliği kullanılarak işletilen bir fazın, yeşildeki boşluğun düşürülmesi sonucu sonlandırılması kararına rağmen, Geçiş süresinin henüz kullanılmamış kısmında da geçiş hakkını sürdürmesini sağlar. Bu özellik desteği opsiyoneldir.

Bit 11: Eş Zamanlı Boşluk Devre Dışı – çoklu ring

içeren yapılarda değer 1’e sabitlendiğinde boşluklu bitiş yaşanan bir fazın, fazın uzatılabilir kısmına geri dönüşü engellenmiş olur. Bu özellik desteği opsiyoneldir. REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.5.3

Bit 10: İkili Giriş Fazı – çoklu ring barındıran

yapılarda değer 1 olarak belirlendiğinde bir fazın kendi uyumluluk grubu içerisindeki ringe ait bir talep bulunmadığında, bariyer ötesindeki uyumluluk grubuna girildiğinde aktive edilmesi mümkün olur.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.5.3

Bit 9: Zayıf Taşıt Geri Çağırma – Değer 1 olarak

belirlendiğinde, bir faz ile çakışan fazlar taleplerini karşılayan sürelerin ötesinde yeşilde beklediğinde ya da kırmızıda beklediğinde ve bu faz ile çakışan ve karşılanabilir bir talep söz konusu olmadığında söz konusu faz için talep oluşturulur ve faza geçiş hakkı tanınır. Bu özellik için destek opsiyoneldir.

Bit 8: Yaya Geri Çağırma – Değer 1 olarak

belirlendiğinde yineleyen bir yaya talebine sebep olur ve aynı harici bir yaya talebi varmış gibi bir fonksiyon görür. Devre içerisinde yaya ile çakışan bir faz varsa o talep karşılanmadan tekrar bir yaya talebi döngüsüne girilmez.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.3.7

Bit 7: Maksimum Taşıt Geri Çağırma – Değer 1’e

eşitlendiğinde faz için Yeşil zaman diliminin Maksimum Yeşil süresine kadar uzamasını sağlayacak şekilde bir talep oluşturulmasına neden olur.

Bit 6: Minimum Taşıt Geri Çağırma – Değer 1’e

eşitlendiğinde Yeşil zaman diliminde olmayan faza tekrarlı bir biçimde talep oluşturulmasını sağlar.

Bit 5: Korunmamış/Kilitlenmemiş Dedektör Hafızası –

Değer 0’a eşitlendiğinde sarı zamanının başında talebin korunmasına/kilitlenmesine sebep olur. Değer 1’e eşitlendiğinde ise talebin korunması/kilitlenmesi detectorOptions nesnesine bağlı hale gelir.

Bit 4: Uyarmasız 2 – Değer 1’e sabitlendiğinde bir

fazın Uyarmasız-2 girişi (eğer varsa) ile alakalı talebe veya bir başka metoda cevap vermesi sağlanır. Bu özellik için destek opsiyoneldir.

Bit 3: Uyarmasız 1 – Değer 1’e sabitlendiğinde bir

fazın Uyarmasız-1 girişi (eğer varsa) ile alakalı talebe veya bir başka metoda cevap vermesi sağlanır. Bu özellik için destek opsiyoneldir.

Bit 2: Otomatik Flaş Çıkış Fazı – Kontrol Ünitesi

Otomatik Flaş durumu bitirildiği an Çıkış Fazı / Fazları olarak tanımlanmış fazların başlangıcına geçmelidir. Bu özellik için destek opsiyoneldir. REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.9.1.2.1

Bit 1: Otomatik Flaş Giriş Fazı – Otomatik Flaş

çağrıldığında, Kontrol Ünitesi Giriş Fazını / Fazlarını işletmeli, Tam Kırmızı ile kavşak ortak kullanım alanını temizlemeli ve sonrasında flaş işletimini devreye almalıdır. Bu özellik için destek opsiyoneldir. REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.9.1.2.1

Bit 0: Etkin Faz – Mevcut yapıda bir fazın kullanılıp

kullşanılmadığını tanımlamaya imkan verecek bir araç sağlar. Devre dışı olan bir faz hiçbir çıkış vermemeli, hiçbir faz girdisine de reaksiyon göstermemelidir. phaseRing = 0 nesnesi de aynı etkiye sahiptir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.21"

::= { phaseEntry 21 }

#### Faz Ring Parametresi

phaseRing OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> İlişkili fazı içeren ringi tanımmayan Faz ring numarası. Bu değer maxRings nesnesinin değerinden büyük olmamalıdır. Eğer ring numarası sıfır ise, faz devre dışıdır (phaseOptions Bit 0 = 0 aynı etkiye sahiptir).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.22

<Unit> ring"

::= { phaseEntry 22 }

#### Faz Uyumluluğu

phaseConcurrency OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition>Her bayt ilişkili olduğu faz ile eş zamanlı olarak işletilebilen bir faz numarası (ikili değer) içerir. Aynı ring içerisinde bulunan fazlar eş zamanlı olarak işletilemezler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.23"

::= { phaseEntry 23 }

#### Faz Maksimum Yeşil 3 Parametresi

phaseMaximum3 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..6000)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde Faz Maksimum

Yeşil 3 Parametresi. Bu zamanlama ayarı, bir fazın kendisiyle çakışan ve karşılanabilir bir talep var olduğu halde Yeşil durumda tutulabileceği maksimum süreyi belirtmelidir. Karşılanabilir çakışan bir talebin olmaması durumunda, eğer Maksimum Taşıt Geri Çağırma özelliği bu faz için devre dışı ise, Maksimum Yeşil kronometresi sfırlanmış halde tutulmalıdır. Bu parametre, bir harici giriş, coordMaximumMode ya da başka bir metot yolula maksimum yeşil zamanlayıcısı olarak uygulanabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.24

<Unit> second"

::= { phaseEntry 24 }

#### Faz Yaya Koruma Öncesi Sarı ve Kırmızı Değişim Zamanı Parametresi

phaseYellowandRedChangeTimeBeforeEndPedClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir faz için yaya korumasının

taşıt koruma süresine (sarı ve kırmızı) uzayabileceği süre miktarıdır. Bu parametre 0.0 ile 25.5 saniye aralığında 0.1 saniyelik artışlarla ifade edilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.25

<Unit> tenth second"

::= { phaseEntry 25 }

#### Yaya Fazı Yürüme Yeniden Çevrim Parametresi

phasePedWalkService OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu parametre bir fazın devre içerisinde yaya hareketini yeinden çevrime alıp almayacağına, alacaksa da kaç defa çevrime alabileceğine işaret eder. Bu parametre koordinasyon uygulanan yol kesimlerindeki sinyalize kavşaklarda (çoğunlukla yol üstü yaya geçitleri) sadece-yaya fazlarında kullanılır. Değer ‘1’ ise, yeniden çevrime izin verilmez ve yaya hareketliliğine sadece bir defa servis verilir. Eğer değer ‘2’ ise yaya hareketi devre içerisinde 2 defaya kadar işletilebilir, vs.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.26"

::= { phaseEntry 26 }

#### Yaya Fazı Dur Geri Dönüş Parametresi

phaseDontWalkRevert OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde ve 1/10

hassasiyetinde Dur Geri Dönüş parametresi. Aynı oto grubu sinyal çıkışında bir sonraki Yürüme/Geç göstergesi öncesindeki yaya koruma süresi bitiminde zamanlanması gereken minimum Dur göstergesi süresi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.27

<Unit> tenth second"

::= { phaseEntry 27 }

#### Faz Alternatif Yaya Koruma Süre Parametresi

phasePedAlternateClearance OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Yaya koruma çıkışının süresi

(eğer varsa) boyunca ve dur çıkışının flaş süresi boyunca işletilen, saniye cinsinden ikame süre. Bu parametre bir taşıt fazıyla ya da yaya fazıyla paralel işletilen bir yaya göstergesi için kullanılabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.28

<Unit> second"

::= { phaseEntry 28 }

#### Faz Alternatif Yaya Yürüme Süre Parametresi

phasePedAlternateWalk OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinde, yaya yürüme/geç

zaman dilimi için alternatif bir süre. Bu parametre Yürüme/Geç göstergesinin sergilenmesi gereken süre zarfını kontrol etmelidir. Bu parametre bir taşıt fazıyla ya da yaya fazıyla paralel işletilen bir yaya göstergesi için kullanılabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.29

<Unit> second"

::= { phaseEntry 29 }

#### Faz Yaya Erken Geçme Süre Parametresi

phasePedAdvanceWalkTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Taşıt fazına paralel

Yürüme/Geçme işaretçisinin, taşıt fazının yeşil göstergesinden ne kadar süre ile erken aktive edileceğini, 0 ile 25.5 saniye aralığında 1/10 hassasiyetinde ifade eden süre değeri. 12.7 saniyelik bir değer yaya YÜRÜ/GEÇ göstergesinin oto fazının YEŞİL göstergesinden 12.7 saniye önce başlayacağına işaret eder. Yaya yürüme göstergesi ile taşıt fazının yeşil göstergesinin başlangıç anları arasındaki fiili ofset değeri bu nesnenin değeri ile phasePedDelayTime değerinin toplamına eşittir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.30

<Unit> tenth second"

DEFVAL { 0 }

::= { phaseEntry 30 }

#### Faz Yaya Gecikmeli Geçme Süre Parametresi

phasePedDelayTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Taşıt fazına paralel

Yürüme/Geçme işaretçisinin, taşıt fazının yeşil göstergesinden ne kadar süre sonra aktive edileceğini, 0 ile 25.5 saniye aralığında 1/10 hassasiyetinde ifade eden süre değeri. 12.7 saniyelik bir değer yaya YÜRÜ/GEÇ göstergesinin oto fazının YEŞİL göstergesinden 12.7 saniye sonra başlayacağına işaret eder. Yaya yürüme göstergesi ile taşıt fazının yeşil göstergesinin başlangıç anları arasındaki fiili ofset değeri bu nesnenin değeri ile phasePedAdvanceWalkTime değerinin toplamına eşittir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.31

<Unit> tenth second"

DEFVAL { 0 }

::= { phaseEntry 31 }

#### Faz Yeşil Göstergesi Erken Uyarı Süre Parametresi

phaseAdvWarnGrnStartTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..128)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Erken uyarı sinyal işaretinin

Yeşil fazın başlamasından ondalık saniye birimiyle ne kadar süre önce gösterileceğini ifade eden, 0.0 ile 12.8 saniye aralığında bir değer alan zaman değeri. Uyarı sinyali faz yaklaşımının akım yukarı yönüne yerleştirilir ve fazın Yeşil göstergesinin başlamak üzere olduğunu ya da başladığını bildirir. Bu nesenenin değeri bu fazın başlamasından önce sonlandırılan fazın / fazların toplam koruma süresinden fazla olmamalıdır.

Not: Erken Yeşil Uyarısı yeşil süresinin sonunda bitirilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.32

<Unit> tenth second"

::= { phaseEntry 32 }

#### Faz Kırmızı Göstergesi Erken Uyarı Süre Parametresi

phaseAdvWarnRedStartTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Fazın yaklaşım kolunun akım

yukarı yönüne yerleştirilen bir erken uyarı sinyalinin, fazın KIRMIZI göstergesinin başlangıcından ne kadar süre önce aktive edileceğini ifade eden ve ondalık saniye cinsinde 0.0 ile 25.5 saniye aralığında bir değer alan zaman değeri. Erken Kırmızı Uyarısı, Kırmzı fazının bitimiyle sonlandırılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.33

<Unit> tenth second"

::= { phaseEntry 33 }

#### Faz Geçiş Süreçlerinde Alternatif Minimum Yeşil Süresi

phaseAltMinTimeTransition OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne plan geçiş süreçlerinde

kullanılan alternatif minimum yeşil süresini belirtir; 1 ile 255 saniye arasında bir değer alır. Bu nesne plan geçişlerinde veya geçiş önceliği durumlarında uygulanabilir. ‘0’ değeri bu nesnenin geçiş durumlarında kullanılmadığına işaret eder. Alternatif minimum yeşil süresi, fazın phaseMinimumGreen değerinden az olamaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.2.1.34

<Unit> second"

DEFVAL { 0 }

::= { phaseEntry 34 }

### **Maksimum Faz Grupları**

maxPhaseGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION " Bu Kontrol Ünitesinin desteklediği maksimum

Faz Grubu Sayısı (grup başına 8 faz). Bu değer TRUNCATE [(maxPhases + 7) / 8] değerine eşittir. Bu nesne phaseStatusGroupTable ve phaseControlGroupTable nesnelerinde görünmesi gereken azami satır sayısını ifade eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.3

<Unit> group"

::= { phase 3 }

### **Faz Durum Grup Tablosu**

phaseStatusGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PhaseStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kontrol Ünitesi Faz Çıkış

(Kırmızı, Sarı, ve Yeşil) ve Faz Talep (taşıt ve yaya) durumunu, sekiz fazlı gruplar halinde içeren bir tablo. Bu tablonun satır sayısı maxPhaseGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4"

::= { phase 4 }

phaseStatusGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PhaseStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz adet Kontrol Ünitesi Fazı

için Kırmızı, Sarı, ve Yeşil Çıkış Durumu ve Taşıt ve Yaya Talebi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1"

INDEX { phaseStatusGroupNumber }

::= { phaseStatusGroupTable 1 }

PhaseStatusGroupEntry ::= SEQUENCE {

phaseStatusGroupNumber INTEGER,

phaseStatusGroupReds INTEGER,

phaseStatusGroupYellows INTEGER,

phaseStatusGroupGreens INTEGER,

phaseStatusGroupDontWalks INTEGER,

phaseStatusGroupPedClears INTEGER,

phaseStatusGroupWalks INTEGER,

phaseStatusGroupVehCalls INTEGER,

phaseStatusGroupPedCalls INTEGER,

phaseStatusGroupPhaseOns INTEGER,

phaseStatusGroupPhaseNexts INTEGER }

#### Faz Durum Grup Numarası

phaseStatusGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için Faz

Durum Grup numarası. Bu değer maxPhaseGroups nesnesinin değerini geçmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.1

<Unit> group"

::= { phaseStatusGroupEntry 1 }

#### Faz Durum Grup Kırmızıları

phaseStatusGroupReds OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Kırmızı Çıkış Durum Maskesi,

Bit = 1 ise Faz Kırmızısı halihazırda aktiftir.

Bit = 0 ise Faz Kırmızısı halihazırda aktif değildir.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) – 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.2"

::= { phaseStatusGroupEntry 2 }

#### Faz Durum Grup Sarıları

phaseStatusGroupYellows OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Sarı Çıkış Durum Maskesi,

Bit = 1 ise Faz Sarısı halihazırda aktiftir.

Bit = 0 ise Faz Sarısı halihazırda aktif değildir.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.3"

::= { phaseStatusGroupEntry 3 }

#### Faz Durum Grup Yeşilleri

phaseStatusGroupGreens OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Yeşil Çıkış Durum Maskesi,

Bit = 1 ise Faz Yeşili halihazırda aktiftir.

Bit = 0 ise Faz Yeşili halihazırda aktif değildir.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.4"

::= { phaseStatusGroupEntry 4 }

#### Faz Durum Grup Yaya Durları

phaseStatusGroupDontWalks OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Yaya Dur Çıkış Durum Maskesi,

Bit = 1 ise Faz Dur halihazırda aktiftir.

Bit = 0 ise Faz Dur halihazırda aktif değildir.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.5"

::= { phaseStatusGroupEntry 5 }

#### Faz Durum Grup Yaya Korumaları

phaseStatusGroupPedClears OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Yaya Koruma Çıkış Durum

Maskesi,

Bit = 1 ise Faz Yaya Koruması halihazırda aktiftir.

Bit = 0 ise Faz Yaya Koruması halihazırda aktif değildir.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.6"

::= { phaseStatusGroupEntry 6 }

#### Faz Durum Grup Yaya Geçleri

phaseStatusGroupWalks OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Yaya Geç Durum Maskesi,

Bit = 1 ise Faz Yaya Geç halihazırda aktiftir.

Bit = 0 ise Faz Yaya Geç halihazırda aktif değildir.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.7"

::= { phaseStatusGroupEntry 7 }

#### Faz Durum Grup Taşıt Talepleri

phaseStatusGroupVehCalls OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Taşıt Talebi Durum Maskesi,

Bit = 1 ise Faz için halihazırda servis edilmeyi bekleyen bir taşıt talebi vardır.

Bit = 0 ise Faz için halihazırda servis edilmeyi bekleyen bir taşıt talebi yoktur.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.8"

::= { phaseStatusGroupEntry 8 }

#### Faz Durum Grup Yaya Talepleri

phaseStatusGroupPedCalls OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Yaya Talebi Durum Maskesi,

Bit = 1 ise Faz için halihazırda servis edilmeyi bekleyen bir yaya talebi vardır.

Bit = 0 ise Faz için halihazırda servis edilmeyi bekleyen bir yaya talebi yoktur.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.9"

::= { phaseStatusGroupEntry 9 }

#### Faz Durum Grup Aktif Faz

phaseStatusGroupPhaseOns OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz Aktif Durum Maskesi.

Bit = 1 ise Faz halihazırda aktiftir.

Bit = 0 ise Faz halihazırda aktif değildir.

Bir faz, Yeşil, Sarı ve Kırmızı Koruma süreleri

boyunca AKTİFTİR. Durum değeri Kırmızıda Bekleme halinde de doğru olmalıdır (yani Bit = 1).

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.10"

::= { phaseStatusGroupEntry 10 }

#### Faz Durum Grup Sıradaki Fazlar

phaseStatusGroupPhaseNexts OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sıradaki Faz Durum Maskesi.

Bit = 1 ise, Faz halihazırda faz sıralamasına göre aktif fazdan sonra işletilecektir ve faz aktif (başlamış/zamanlanmış) olana değin devam eder.

Bit = 0 ise, Faz halihazırda faz sıralamasına göre aktif fazın bitiminden sonraki aşamada aktif olmayacaktır.

Bir sonra işletilecek olan faz, sonlandırılacak olan fazın yeşil süresinin sonunda belirlenmelidir; ancak bu karar Yeşil zaman diliminin sonunda alınamıyorsa, tüm Taşıt Değişim ve Koruma sürelerinin bitimine kadar karar bekletilmelidir.

Bit 7: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.4.1.11"

::= { phaseStatusGroupEntry 11 }

### **Faz Kontrol Tablosu**

phaseControlGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PhaseControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her biri 8 fazdan oluşan grupları içeren KKC Faz Kontrol tablosudur. Bu tablonun satır sayısı maxPhaseGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5

<Unit> group"

::= { phase 5 }

phaseControlGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PhaseControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz Kontrol Ünitesi fazı için Faz Kontrolü

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1"

INDEX { phaseControlGroupNumber }

::= { phaseControlGroupTable 1 }

PhaseControlGroupEntry ::= SEQUENCE {

phaseControlGroupNumber INTEGER,

phaseControlGroupPhaseOmit INTEGER,

phaseControlGroupPedOmit INTEGER,

phaseControlGroupHold INTEGER,

phaseControlGroupForceOff INTEGER,

phaseControlGroupVehCall INTEGER,

phaseControlGroupPedCall INTEGER }

#### Faz Kontrol Grup Numarası

phaseControlGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> İlgili satırdaki nesneler için Faz Kontrol Grup Numarasıdır. Bu değer maxPhaseGroups nesnesinin değerini geçmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1.1

<Unit> group"

::= { phaseControlGroupEntry 1 }

#### Faz Atlama Kontrolü

phaseControlGroupPhaseOmit OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, cihazda çalışan fazların atlanması için uzak erişime izin verilmesinde kullanılır. bit = 1 ise, cihaz ilgili faz için Faz Atlama kontrolü için sistemi aktive eder. bit = 0 ise,cihaz ilgili faz için Faz Atlama kontrolü için sistemi aktive etmez.

Bit 7: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 7

BACKUP modunda cihaz bu objeyi ZERO olarak resetler. Bu nesneye yapılacak yazım yedekleme zamanlayıcısı(Backup timer)’nı ZERO olarak resetler(bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1.2"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.11.2"

::= { phaseControlGroupEntry 2 }

#### Yaya Fazı Atlama Kontrolü

phaseControlGroupPedOmit OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, cihazda çalışan yaya fazların atlanması için uzak erişime izin verilmesinde kullanılır. bit = 1 ise, cihaz ilgili faz için Sistem Yaya Atlama kontrolü için sistemi aktive eder. bit = 0 ise,cihaz ilgili faz için Sistem Yaya Atlama kontrolü için sistemi aktive etmez.

Bit 7: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) – 2

Bit 4: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 7

BACKUP modunda cihaz bu objeyi ZERO olarak resetler. Bu nesneye yapılacak yazım yedekleme zamanlayıcısı(Backup timer)’nı ZERO olarak resetler(bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1.3"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.11.3"

::= { phaseControlGroupEntry 3 }

#### Faz Tutma Kontrolü

phaseControlGroupHold OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, cihazda çalışan fazların tutulması için uzak erişime izin verilmesinde kullanılır. bit = 1 ise, cihaz ilgili faz için Sistem Faz Tutma kontrolü için sistemi aktive eder. bit = 0 ise,cihaz ilgili faz için Sistem Faz Tutma kontrolü için sistemi aktive etmez.

Bit 7: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 7

BACKUP modunda cihaz bu objeyi ZERO olarak resetler. Bu nesneye yapılacak yazım yedekleme zamanlayıcısı(Backup timer)’nı ZERO olarak resetler(bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1.4"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.11.1"

::= { phaseControlGroupEntry 4 }

#### Faz Zorlama Kontrolü

phaseControlGroupForceOff OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, her bir faz için zorlama uygularken kullanılır. bit = 1 ise, cihaz ilgili faz için Sistem Faz Zorlama kontrolü için sistemi aktive eder. bit = 0 ise, cihaz ilgili faz için Sistem Faz Zorlama kontrolü için sistemi aktive etmez. Faz yeşil süresi sonlandığında, ilişkili bit 0 olarak resetlenir.

Bit 7: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) – 6

Bit 0: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 7

BACKUP modunda cihaz bu objeyi ZERO olarak resetler. Bu nesneye yapılacak yazım yedekleme zamanlayıcısı(Backup timer)’nı ZERO olarak resetler(bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1.5"

::= { phaseControlGroupEntry 5 }

#### Taşıt Talep Kontrolü

phaseControlGroupVehCall OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, cihazdaki taşıtlara ait taleplerin tanımlanması için uzak erişime izin verilmesinde kullanılır. bit = 1 ise, cihaz ilgili faza taşıt talebini tanımlar. bit = 0 ise,cihaz ilgili faza taşıt talebini tanımlamaz.

Bit 7: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 7

BACKUP modunda cihaz bu objeyi ZERO olarak resetler. Bu nesneye yapılacak yazım yedekleme zamanlayıcısı(Backup timer)’nı ZERO olarak resetler(bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1.6"

::= { phaseControlGroupEntry 6 }

#### Yaya Talep Kontrolü

phaseControlGroupPedCall OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, cihazdaki yayalara ait taleplerin tanımlanması için uzak erişime izin verilmesinde kullanılır. bit = 1 ise, cihaz ilgili faza yaya talebini tanımlar. bit = 0 ise,cihaz ilgili faza yaya talebini tanımlamaz.

Bit 7: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Phase # = (phaseControlGroupNumber \* 8) - 7

BACKUP modunda cihaz bu objeyi ZERO olarak resetler. Bu nesneye yapılacak yazım yedekleme zamanlayıcısı(Backup timer)’nı ZERO olarak resetler(bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.1.5.1.7"

::= { phaseControlGroupEntry 7 }

## **Dedektör Parametreleri**

### **Maksimum Taşıt Dedektörleri**

maxVehicleDetectors OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kavşak Kontrol Cihazı’nın desteklediği Maksimum Taşıt Dedektörü sayısı. Bu nesne vehicleDetectorTable nesnesinde

görünecek maksimum satır değerini gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.1

<Unit> detector"

::= { detector 1 }

### **Taşıt Dedektörü Parametreleri Tablosu**

vehicleDetectorTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF VehicleDetectorEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kavşak Kontrol Cihazı taşıt dedektörü parametrelerini içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı, maxVehicleDetectors nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2"

::= { detector 2 }

vehicleDetectorEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX VehicleDetectorEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Parameters for a specific

Controller Unit detector.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1"

INDEX { vehicleDetectorNumber }

::= { vehicleDetectorTable 1 }

VehicleDetectorEntry ::= SEQUENCE {

vehicleDetectorNumber INTEGER,

vehicleDetectorOptions INTEGER,

vehicleDetectorCallPhase INTEGER,

vehicleDetectorSwitchPhase INTEGER,

vehicleDetectorDelay INTEGER,

vehicleDetectorExtend INTEGER,

vehicleDetectorQueueLimit INTEGER,

vehicleDetectorNoActivity INTEGER,

vehicleDetectorMaxPresence INTEGER,

vehicleDetectorErraticCounts INTEGER,

vehicleDetectorFailTime INTEGER,

vehicleDetectorAlarms INTEGER,

vehicleDetectorReportedAlarms INTEGER,

vehicleDetectorReset INTEGER,

vehicleDetectorOptions2 INTEGER,

vehicleDetectorPairedDetector INTEGER,

vehicleDetectorPairedDetectorSpacing INTEGER,

vehicleDetectorAvgVehicleLength INTEGER,

vehicleDetectorLength INTEGER,

vehicleDetectorTravelMode INTEGER }

#### Taşıt Dedektörü Numarası

vehicleDetectorNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için taşıt dedektörü numarası. Değer, maxVehicleDetectors nesnesi değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.1

<Unit> detector"

::= { vehicleDetectorEntry 1 }

#### Taşıt Dedektörü Seçenekleri Parametresi

vehicleDetectorOptions OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Taşıt Dedektörü Seçenekleri Parametreleri aşağıdaki gibidir

(0=Disabled, 1=Enabled):

Bit 7: Call - Etkinleştirildiğinde, faz yeşil zaman aralığında değilse ve uyarı varsa, KKC atanan faza taşıt hizmeti için talep verir.

Bit 6: Queue - Etkinleştirildiğinde, KKC, boşluk (uyarı yok) oluşana veya yeşil süresi vehicleDetectorQueueLimit süresinden daha uzun süre aktif kalana kadar atanan aşamanın yeşil süresini uzatacaktır. Bu isteğe bağlıdır.

Bit 5: AddedInitial - Etkinleştirildiğinde, KKC eklenmiş başlangıç hesaplamalarında kullanmak üzere dedektör uyarı sayılarını biriktirecektir. Sayılar, sarı süresinin başlangıcından yeşil süresinin başlangıcına kadar biriktirilecektir.

Bit 4: Passage - Etkinleştirildiğinde, KKC, faz yeşil iken dedektör etkinleştirmesi süresince ilgili faz geçiş zamanlayıcısını yeniden başlatmalıdır.

Bit 3: Red Lock Call - Etkinleştirildiğinde, faz Yeşil veya Sarı sürede değilken bir uyarı oluşursa, dedektör atanan faza bir çağrı kilidi koyar. Bu mod opsiyoneldir.

Bit 2: Yellow Lock Call - Etkinleştirildiğinde, dedektör, faz yeşil zamanlayıcı değilken bir uyarı oluşursa atanmış faz için bir çağrı kilidi oluşturur.

Bit 1: Occupancy Detector - Etkinleştirildiğinde, dedektör ilgili dedektör işgaliye nesneleri için veri toplar. Bu özellik, bir cihazın tüm dedektör girişlerinde desteklenmeyebilir.

Bit 0: Volume Detector - Etkinleştirildiğinde, dedektör, ilişkili dedektör taşıt hacmi nesneleri için veri toplar. Bu özellik bir cihazın tüm dedektör girişlerinde desteklenmeyebilir.

A SET of both bits 2 & 3 = 1 shall result in bit 2=1 and bit 3=0.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.2"

::= { vehicleDetectorEntry 2}

-- Note: { vehicleDetectorEntry 3} is not used.

#### Taşıt Dedektörü Çağrı Faz Parametresi

vehicleDetectorCallPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, bu satıra bağlı olan dedektör girişi için atanmış faz numarasını içerir. Bu nesne sıfır olmayan bir değere ayarlandığında, ilgili dedektör çağrı yeteneği etkinleştirilir. Değer, maxPhases değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.4

<Unit> phase"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.4 and 3.5.5.5.5"

::= { vehicleDetectorEntry 4 }

#### Taşıt Dedektörü Değişim Fazı Parametresi

vehicleDetectorSwitchPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Dedektör Değişim Faz Parametresi (ör: Faz Numarası). Atanan faz Sarı veya Kırmızı durumdayken ve Değişim Fazı Yeşil olduğunda, bir taşıt dedektörü uyarısıyla değişim fazına yönlendirilecek fazdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.5

<Unit> phase"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.4.c"

::= { vehicleDetectorEntry 5 }

#### Taşıt Dedektörü Gecikme Parametresi

vehicleDetectorDelay OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Ondalık saniye cinsinden Dedektör Gecikme Parametresi(0–255.0 saniye). Bir dedektör uyarısının (giriş tanıma) faz Yeşil olmadığında geciktirileceği süre. Eğer bir yönetim istasyonu 2551 ve 65535 arasında bir değer belirlemeye çalışırsa, parametre tanımsızdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.6

<Unit> tenth second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.4.a"

::= { vehicleDetectorEntry 6 }

#### Taşıt Dedektörü Uzatma Parametresi

vehicleDetectorExtend OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Ondalık saniye cinsinden Dedektör Gecikme Parametresi(0–25.5 saniye). Faz Yeşil iken, bir araç dedektörü aktive olduğunda (giriş süresi), sonlandırma noktasından itibaren uzatılacak süredir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.7

<Unit> tenth second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.4.b"

::= { vehicleDetectorEntry 7 }

#### Taşıt Dedektörü Kuyruklanma Limiti

vehicleDetectorQueueLimit OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Taşıt Dedektörü Kuyruklanma Limit parametresi saniye cinsinden belirtilir (0-255 saniye). Kuyruk dedektörü uyarısı, yeşil faz devreye girdiğinde devam edebileceği maksimum süredir. Bu süre, yeşil fazın başlamasıyla başlar ve süresi dolunca ilişkili dedektör girişleri görmezden gelinir. Bu süre, diğer baskın cihaz parametrelerine bağlı olarak daha kısa olabilir (örneğin maksimum süre, zorlamalı bitiş vb.).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.8

<Unit> second"

::= { vehicleDetectorEntry 8 }

#### Taşıt Dedektörü Uyarı Yok Parametresi

vehicleDetectorNoActivity OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Dedektör Uyarı Yok Parametresi tanı aralığı dakika cinsindendir (0-255 dk.). Belirtilen süre boyunca bir aktif dedektörde uyarı görülmezse, sistem tarafından bir arıza olarak kabul edilir ve dedektör "Failed" olarak sınıflandırılır. Bu nesne için 0 değeri, bu dedektör için bu sistem kontrolünün devre dışı bırakılacağı anlamına gelir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.9

<Unit> minute"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.9.3.1.4.1"

::= { vehicleDetectorEntry 9 }

#### Taşıt Dedektörü Maksimum Mevcudiyet Parametresi

vehicleDetectorMaxPresence OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Dakika cinsinden Taşıt Dedektörü Maksimum Mevcudiyet Parametresi

Detector Maximum Presence

diagnostic Parameter in minutes (0-255 min.). If an active detector exhibitscontinuous detection for too long a period, it is considered a fault by the diagnostics and the detector is classified as Failed. A value of 0 for this object shall disable this diagnostic for this detector.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.10

<Unit> minute"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.9.3.1.4.2"

::= { vehicleDetectorEntry 10 }

#### Taşıt Dedektörü Düzensiz Sayımlar Parametresi

vehicleDetectorErraticCounts OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Taşıt Dedektörü Düzensiz Sayımlar tanı Parametresi sayım/dakika cinsindendir (0-255 sayım/dakika)

diagnostic Parameter in counts/minute (0-255 cpm). Eğer bir aktif dedektör aşırı sayıda uyarı gösterirse, sistem kontrolü tarafından bir hataya neden olduğu düşünülür ve dedektör "Failed" olarak sınıflandırılır. Bu nesne için 0 değeri, bu dedektör için bu tanıyı devre dışı bırakacaktır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.11

<Unit> count"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.9.3.1.4.3"

::= { vehicleDetectorEntry 11 }

#### Taşıt Dedektörü Arıza Süresi Parametresi

vehicleDetectorFailTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Taşıt Dedektörü Arıza Süresi (0..255 saniye).

Eğer bir dedektör tanısı ilgili dedektör girişinin başarısız olduğunu gösteriyorsa, tüm yeşil olmayan süreler boyunca ilgili fazda bir çağrı yapılmalıdır. Her yeşil süresi başladığında, bu nesne tarafından belirtilen süre boyunca çağrı sürdürülmeli ve daha sonra kaldırılmalıdır. Bu nesnenin değeri maksimum değere (255) eşit ise, ilgili fazda sürekli bir çağrı yapılmalıdır (maksimum hatırlatma – max recall). Bu nesnenin değeri sıfıra eşit ise, ilgili fazda herhangi bir süre için çağrı yapılmamalıdır (hatırlatma yok – no recall). Uyumlu cihazlar bu nesne için sınırlı bir yetenek destekleyebilir (ör: sadece maksimum hatırlatma veya maksimum hatırlatma ve hatırlatma yok). En azından maksimum hatırlatma (max recall) ayarı desteklenmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.12

<Unit> second"

::= { vehicleDetectorEntry 12 }

#### Taşıt Dedektörü Alarmları

vehicleDetectorAlarms OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, dedektör alarm göstergelerini döndürecektir. Dedektör alarmları şu şekilde gösterilir:

Bit 7: Diğer Arıza - Dedektör başka bir nedenle başarısız oldu.

Bit 6: Reserve.

Bit 5: Reserve.

Bit 4: Kurulum Arızası - Dedektör atanmış ancak desteklenmiyor.

Bit 3: Haberleşme Arızası - Cihazla olan iletişim (varsa) başarısız oldu.

Bit 2: Düzensiz Çıkış Arızası - Bu dedektör, KKC dedektör tanısı tarafından aşırı sayım nedeniyle (dengesiz çıktılar) operasyonel olmayan olarak işaretlenmiştir.

Bit 1: Maksimum Mevcudiyet Arızası - Bu dedektör, KKC dedektör tanısı tarafından beklenen maksimum süreyi aşan bir mevcudiyet göstergesi nedeniyle işletilemez olarak işaretlendi.

Bit 0: Uyarı Yok Arızası - Bu dedektör, KKC dedektör tanısına göre beklenenden daha az etkinlik nedeniyle operasyonel olmayan olarak işaretlendi.

Bit ayarlandığında, koşul var olduğu sürece durumunu korur. Koşul artık var olmadığında bit silinir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.13"

::= { vehicleDetectorEntry 13 }

#### Taşıt Dedektörü Bildirilen Alarmları

vehicleDetectorReportedAlarms OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne dedektör cihazından (bir iletişim mekanizması aracılığıyla) rapor edilen alarmları döndürür. Manyetik loop dedektörü alarmları aşağıdaki gibi belirtilir:

Bit 7: Reserve.

Bit 6: Reserve.

Bit 5: Reserve.

Bit 4: Aşırı Değişim Arızası - Bu dedektör, beklenen değerleri aşan bir indüktans değişikliği nedeniyle işlevsiz olarak işaretlenmiştir.

Bit 3: Kısa Devre Arızası - Bu dedektör, kısa devre yapmış bir loop teli nedeniyle işlevsiz olarak işaretlendi.

Bit 2: Açık Devre Arızası - Bu dedektör, açık bir devre (kopuk tel) nedeniyle işlevsiz olarak işaretlenmiştir.

Bit 1: Gözcü Arızası - Bu dedektör, bir gözcü hatası nedeniyle işlevsiz olarak işaretlenmiştir.

Bit 0: Diğer - Bu dedektör başka bir hata nedeniyle işlevsiz olarak işaretlenmiştir.

Bit ayarlandığında, koşul var olduğu sürece durumunu korur. Koşul artık var olmadığında bit silinir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.14"

::= { vehicleDetectorEntry 14 }

#### Taşıt Dedektörünü Yeniden Başlatma

vehicleDetectorReset OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne TRUE (bir) olarak ayarlandığında, Kavşak Kontrol Cihazı'nın ilgili dedektöre sıfırlama komutu vermesine neden olur. Bu nesne, Kavşak Kontrol Cihazı'nın sıfırlama komutunu vermesinden sonra otomatik olarak FALSE (sıfır) olarak geri dönecektir.

Not: Bu, fiziksel olarak ortak bir sıfırlama hattına bağlı diğer dedektörleri (dedektör kanalları) etkileyebilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.15"

::= { vehicleDetectorEntry 15 }

#### Taşıt Dedektörü Seçenekleri 2

vehicleDetectorOptions2 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Aşağıda tanımlanan dedektör seçeneklerini yapılandırmak için bir bit haritası değeri.

<Format>

bits 7-3 Reserved.

bit 2 0=CUSTOM, 1=NTCIP Varsayılan Dedektör Hız Modu Seçeneği. Taşıt dedektörü çiftler halinde çalışırken, eşleştirilmiş dedektörlerden birinde bir hata oluştuğunda bu seçenek kullanılır. Diğer dedektör olmadan hızın nasıl hesaplanacağını denetleyiciye tanımlar. CUSTOM, üreticiye özgü bir hesaplama yöntemini ifade eder. NTCIP hesaplamanın kullanımını belirtir:

“Hız = (Ortalama Taşıt Uzunluğu + Dedektör Uzunluğu) / Dedektörde Tespit Süresi”.

bit 1 0=TRAIL, 1=LEAD Dedektör Yerleştirme Seçeneği. Çift olarak çalışan bir taşıt dedektörü için, bu seçenek önde gelen ve takip eden dedektörleri belirtir. LEAD, dedektörün çiftin önde gelen dedektörü olduğunu belirtir. TRAIL ise dedektörün çiftin takip eden dedektörü olduğunu belirtir.

bit 0 0=DISABLED, 1=ENABLED

Hız Dedektörü. Etkinleştirilirse, dedektör hız verilerini toplamak için kullanılır (Bkz. volumeOccupancyTable ve detectorAvgSpeed). Bu özellik, cihazdaki tüm dedektör girişlerinde desteklenmeyebilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.16"

::= { vehicleDetectorEntry 16 }

#### Taşıt Dedektörü Eşleştirilmiş Dedektör

vehicleDetectorPairedDetector OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu, hızı belirlemek için kullanılan bir dedektör kimliğidir (vehicleDetectorNumber). Değer 0, eşleştirilmiş bir dedektörün olmadığını gösterir. Bu değeri ayarlamak, bu dedektörü verilen dedektörün vehicleDetectorPairedDetector'ı olarak otomatik olarak ekler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.17"

DEFVAL { 0 }

::= { vehicleDetectorEntry 17 }

#### Taşıt Dedektörü Eşleşen Dedektör Aralığı

vehicleDetectorPairedDetectorSpacing OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu parametre, taşıt hızlarını hesaplamak için eşleştirilmiş dedektörler arasındaki mesafeyi 0,01 metre cinsinden ayarlamak için kullanılır. Bu parametre, bir dedektörün önde gelen kenarından eşleştirilmiş dedektörün önde gelen kenarına kadar ölçülür. Değer olarak 0 girilmesi, eşleştirilmiş bir dedektörün olmadığını gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.18

<unit> one-hundredth of a meter"

DEFVAL { 0 }

::= { vehicleDetectorEntry 18 }

#### Taşıt Dedektörü Ortalama Taşıt Uzunluğu

vehicleDetectorAvgVehicleLength OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..4000)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu parametre, hız ve sınıflandırmayı belirlemede kullanılmak üzere ortalama taşıt uzunluğunu belirlemek için kullanıcıya olanak tanır. Bu, 0,01 metreden 40 metreye kadar uzunluk aralığına izin verir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.19

<Unit> one-hundredth of a meter"

::= { vehicleDetectorEntry 19 }

#### Taşıt Dedektörü Uzunluk Parametresi

vehicleDetectorLength OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu parametre kullanıcının algılama bölgesinin uzunluğunu belirlemesine olanak tanır. Bir manyetik loop dedektörü durumunda, bu manyetik loop'un uzunluğudur. <Valid Value Rule> Uzunluğu temsil etmek için 01 ila 4000 değerleri kullanılır. Bu, 0.01 metreden 40 metre uzunluğa kadar bir uzunluk aralığına izin verir. 65535 değeri, herhangi bir uzunluğun belirlenmediğini temsil etmek için döndürülür. 4001 ile 65534 arasındaki değerler kullanılmaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.20

<Unit> one-hundredth of a meter"

DEFVAL { 65535 }

::= { vehicleDetectorEntry 20 }

#### Taşıt Dedektörü Seyahat Modu

vehicleDetectorTravelMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

vehicle (2),

transit (3),

bicycle (4) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu parametre, kullanıcının belirli seyahat modları için dedektörleri tanımlamasına olanak tanır.

other: Bu standartta tanımlanmamış bir seyahat türüne yönelik bir dedektörü ifade eder.

vehicle: Taşıtlar için tanımlanmış bir dedektörü ifade eder.

transit: Toplu taşıma araçları için tanımlanmış bir dedektörü ifade eder.

bicycle: Bisikletler için tanımlanmış bir dedektörü ifade eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.2.1.21"

DEFVAL { vehicle }

::= { vehicleDetectorEntry 21 }

### **Maksimum Taşıt Dedektörü Durum Grupları**

maxVehicleDetectorStatusGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihazın desteklediği dedektör durum gruplarının (grup başına 8 dedektör) maksimum sayısı. Bu değer TRUNCATE [(maxTaşıtDedektörleri + 7) / 8] ile eşittir. Bu nesne, vehicleDetectorStatusGroupTable nesnesinde görünecek maksimum satır sayısını gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.3

<Unit> group"

::= { detector 3 }

### **Taşıt Dedektörü Durum Grup Tablosu**

vehicleDetectorStatusGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF VehicleDetectorStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu tablo, sekiz dedektörden oluşan gruplar halinde dedektör durumunu içeren bir tablodur. Bu tablodaki satır sayısı, maxVehicleDetectorStatusGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.4"

::= { detector 4 }

vehicleDetectorStatusGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX VehicleDetectorStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir dedektör durumu grubu (dizilimi).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.4.1"

INDEX { vehicleDetectorStatusGroupNumber }

::= { vehicleDetectorStatusGroupTable 1 }

VehicleDetectorStatusGroupEntry ::= SEQUENCE {

vehicleDetectorStatusGroupNumber INTEGER,

vehicleDetectorStatusGroupActive INTEGER,

vehicleDetectorStatusGroupAlarms INTEGER }

#### Dedektör Durumu Grup Numarası

vehicleDetectorStatusGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için dedektör durumu grup numarası. Bu değer, maxVehicleDetectorStatusGroups nesnesi değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.4.1.1

<Unit> group"

::= { vehicleDetectorStatusGroupEntry 1 }

#### Grup Taşıt Dedektörü Aktif Durumu

vehicleDetectorStatusGroupActive OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, grubuyla ilgili her bir dedektörün algılama DURUMUNU döndürmelidir. Her bir dedektör, bu nesnede ayrı ayrı ON (algılandı) veya OFF (algılanmadı) olarak temsil edilmelidir. Bir dedektör ON ise, ilgili bit(1) ayarlanmalıdır. Bir dedektör OFF ise, ilgili bit(0) silinmelidir.

Bit 7: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.4.1.2"

::= { vehicleDetectorStatusGroupEntry 2 }

#### Dedektör Alarm Durumu

vehicleDetectorStatusGroupAlarms OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, grupla ilgili dedektörlerin alarm durumunu döndürür. Her dedektörün alarm durumu, bu nesnede ayrı ayrı bitlerle ON veya OFF olarak gösterilir. Herhangi bir dedektör alarmı (vehicleDetectorAlarm nesnesinde tanımlanan) aktif ise, ilgili bit(1) ayarlanmalıdır. Bir dedektör alarmı aktif değilse, ilgili bit(0)silinmelidir.

Bit 7: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Det # = ( vehicleDetectorStatusGroupNumber \* 8) – 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.4.1.3"

::= { vehicleDetectorStatusGroupEntry 3 }

### **Hacim / İşgaliye Raporu**

volumeOccupancyReport OBJECT IDENTIFIER

::= { detector 5 }

-- Bu düğüm hacim / işgaliye raporlamasının desteklenmesi için -- gereken nesneleri içermektedir.

#### Hacim / İşgaliye Sekansı

volumeOccupancySequence OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, Hacim/İşgaliye verisi toplamak için bir Sekans Numarası tanımlar. Bu nesne, yinelenen veya eksik raporları tespit etmek için kullanılır. Değer, 0 ila 255 sınırları içinde döngü yapar. Bu nesne, volumeOccupancyPeriod zaman aşımına uğramasından sonra bir artış gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.1

<Unit> sequence"

::= { volumeOccupancyReport 1 }

#### Hacim / İşgaliye Süresi

volumeOccupancyPeriod OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, Hacim/İşgaliye/Hız toplama süresini oluşturan saniye sayısını (0-255 saniye) tanımlar. Toplama süresi dolduğunda, cihaz volumeOccupancySequence'ı artırır, volumeOccupancyTable girişlerini günceller ve hacim işgaliye zamanlayıcısını sıfırlar. Değer 0 ise, volumeOccupancyPeriodV3 destekleniyorsa, volumeOccupancyPeriodV3'teki değer kullanılır. Hem volumeOccupancyPeriod hem de volumeOccupancyPeriodV3 0 ise, örnekleme yapılmaz. Hem volumeOccupancyPeriod hem de volumeOccupancyPeriodV3 değerleri sıfır olmayan durumlarda, volumeOccupancyPeriod önceliklidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.2

<Unit> second"

::= { volumeOccupancyReport 2 }

#### Aktif Hacim / İşgaliye Dedektörleri

activeVolumeOccupancyDetectors OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu cihazdaki dedektör sayısıdır. Bu nesne, volumeOccupancyTable nesnesinde kaç satır olduğunu belirtir. Toplamda kaç dedektörün hacim, işgaliye veya hız verisi topladığını belirtir (detectorTable içindeki detectorOptions’a bakın).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.3

<Unit> detector"

::= { volumeOccupancyReport 3 }

#### Hacim / İşgaliye Tablosu

volumeOccupancyTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF VolumeOccupancyEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Tespit edilen Hacim, İşgal ve Hız verilerini içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı, activeVolumeOccupancyDetectors nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.4"

::= { volumeOccupancyReport 4 }

volumeOccupancyEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX VolumeOccupancyEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihazdaki dedektörlerden birinin topladığı Hacim, İşgaliye ve Hız verileri.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.4.1"

INDEX { vehicleDetectorNumber }

::= { volumeOccupancyTable 1 }

VolumeOccupancyEntry ::= SEQUENCE {

detectorVolume INTEGER,

detectorOccupancy INTEGER,

detectorAvgSpeed INTEGER }

##### **Hacim Verisi**

detectorVolume OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Toplanan Dedektör Hacim verileri, volumeOccupancyPeriod süresi boyunca toplanan verilerdir. Bu değer, toplama süresi boyunca ilgili detectorNumber'ı geçen trafik hacmini 0 ila 254 arasında gösterir. Değer 255, hacim taşmasını gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.4.1.1

<Unit> volume"

::= { volumeOccupancyEntry 1 }

##### **İşgaliye Verisi**

detectorOccupancy OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Dedektör İşgaliyesi, verilerin toplandığı dönem boyunca volumeOccupancyPeriod yüzdesi olarak gösterilir veya Detector Unit Diagnostic Information olarak belirtilir. Nesnenin değeri işgal oranını veya dedektör tanı bilgisini aşağıdaki gibi gösterir:

Aralık Anlamı

0-200 0,5% Artışlarla Dedektör İşgaliyesi

201-209 Reserve

210 Maksimum Mevcudiyet Arızası

211 Uyarı Yok Arızası

212 Açık Devre Arızası

213 Kısa Devre Arızası

214 Aşırı Değişim Arızası

215 Reserve

216 Gözcü Arızası

217 Düzensiz Çıkış Arızası

218-255 Reserve

Bu durumda, bir hata tespit edildiği takdirde, hem işgal hem de hacim verilerinin toplandığı tüm toplama dönemleri için hatalar belirtilir. Birden fazla hata mevcutsa, en yüksek numaralı hata (yani, NoActivity yerine OpenLoop belirtilir) sunulur.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.4.1.2

<Unit> occupancy"

::= { volumeOccupancyEntry 2 }

##### **Hız Verisi**

detectorAvgSpeed OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..511)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> volumeOccupancyPeriod boyunca toplanan verilerdeki ortalama taşıt hızı. Nesnenin değeri, aşağıdaki gibi ortalama taşıt hızını belirtmelidir:

Range Meaning

0-508 0.5 kilometre/saat cinsinden ortalama taşıt hızı

509 Reserve

510 255 kilometre/saat ya da daha yüksek taşıt hızı

511 Geçersiz veya eksik değer

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.4.1.3

<Unit>0.5 kilometers/hour"

DEFVAL { 511 }

::= { volumeOccupancyEntry 3 }

#### Hacim / İşgaliye Süresi – Versiyon 3

volumeOccupancyPeriodV3 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, Hacim/İşgaliye/Hız toplama dönemini oluşturan saniye sayısını (0-3600 saniye) belirtir. Toplama dönemi sona erdiğinde cihaz volumeOccupancySequence değerini artırır, volumeOccupancyTable girişlerini günceller ve hacim işgaliye süresini sıfırlar. Değer 0 ise, volumeOccupancyPeriod değeri geçerli bir sıfır olmayan bir değer varsa kullanılır. Hem volumeOccupancyPeriod hem de volumeOccupancyPeriodV3 0 ise, örnekleme yapılmaz. Hem volumeOccupancyPeriod hem de volumeOccupancyPeriodV3 değerleri sıfır olmayan ise, volumeOccupancyPeriod önceliklidir.

65535 değeri, yerel sıfırda kaydedilen mevcut çevrim uzunluğuna eşit örneklem süresini gösterir. Örneklem süresi çevrim süresini kullanacak şekilde yapılandırılmışsa, fakat ASC Serbest modda çalışıyorsa, veri toplama yapılmaz.

Değer Gösterimi

0 volumeOccupancyPeriod değeri belirtilmişse kullanılır.

1-3600 Saniye cinsinden Hacim/İşgal/Düzey süresi

3601-65534 Reserve

65535 Örnek süresi, yerel sıfırda kaydedilen devre süresi ile aynıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.5

<Unit> second"

::= { volumeOccupancyReport 5 }

#### Hacim / İşgaliye Örnekleme Zamanı

detectorSampleTime OBJECT-TYPE

SYNTAX Counter

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION " Bu nesne, son tamamlanan taşıt dedektörü veri toplama döneminin bitiş zamanını temsil eden, aynı zaman ofsetindeki 1 Ocak 1970 gece yarısından (00:00:00) itibaren geçen saniye cinsinden yerel zamanı gösterir. Bu değer, bir DST olayına yanıt olarak 3600 saniye değişir.

<Unit>second

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.6

<Unit> local time"

::= { volumeOccupancyReport 6 }

#### Hacim / İşgaliye Örnekleme Süresi

detectorSampleDuration OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, mevcut taşıt dedektörü veri toplama döneminde geçen süreyi (1-3600 saniye) gösterir. 0 değeri, sürenin geçersiz olduğunu gösterir. 3601-65535 aralığındaki değerler ayrılmıştır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.5.7

<Unit> second"

::= { volumeOccupancyReport 7 }

### **Maksimum Yaya Dedektörleri**

maxPedestrianDetectors OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kavşak Kontrol Cihazı'nın des-

teklediği maksimum yaya dedektörü sayısı. Bu nesne, pedestrianDetectorTable nesnesinde görünecek maksimum satır sayısını belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.6

<Unit> detector"

::= { detector 6 }

### **Yaya Dedektörü Parametre Tablosu**

pedestrianDetectorTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PedestrianDetectorEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kavşak Kontrol Cihazı yaya de-

dektörü parametrelerini içeren bir tablodur. Bu tablodaki satır sayısı maxPedestrianDetectors nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7"

::= { detector 7 }

pedestrianDetectorEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PedestrianDetectorEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Belirli bir Kavşak Kontrol

Cihazı Yaya dedektörü için parametreler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1"

INDEX { pedestrianDetectorNumber }

::= { pedestrianDetectorTable 1 }

PedestrianDetectorEntry ::= SEQUENCE {

pedestrianDetectorNumber INTEGER,

pedestrianDetectorCallPhase INTEGER,

pedestrianDetectorNoActivity INTEGER,

pedestrianDetectorMaxPresence INTEGER,

pedestrianDetectorErraticCounts INTEGER,

pedestrianDetectorAlarms INTEGER,

pedestrianDetectorReset INTEGER,

pedestrianButtonPushTime INTEGER,

pedestrianDetectorOptions INTEGER }

#### Yaya Dedektörü Sayısı

pedestrianDetectorNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesnelerin

pedestrianDetector numarasıdır. Değer, maxPedestrianDetectors nesne değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.1

<Unit> detector"

::= { pedestrianDetectorEntry 1 }

#### Yaya Dedektörü Talep Faz Parametresi

pedestrianDetectorCallPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, satıra bağlı yaya

dedektörü girişi için atanmış faz numarasını içerir. Bu nesne, sıfırdan farklı bir değere ayarlandığında ilgili dedektörün talep özelliği etkinleştirilir. Değer, maxPhases değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.2

<Unit> phase"

::= { pedestrianDetectorEntry 2 }

#### Yaya Dedektörü Uyarı Yok Parametresi

pedestrianDetectorNoActivity OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Yaya dedektörü uyarı yok

tanılama Parametresi dakika cinsinden belirlenmiştir (0-255 dakika). Belirtilen süre içerisinde aktif bir dedektör, uyarı yapmadığı takdirde sistem kontrolü tarafından bir hataya sebep olarak kabul edilir ve dedektör başarısız (Failed) olarak sınıflandırılır. Nesne için 0 değeri, dedektördeki bu tanıyı devre dışı bırakır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.3

<Unit> minute"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.9.3.1.4.1"

::= { pedestrianDetectorEntry 3 }

#### Yaya Dedektörü Maksimum Mevcudiyet Parametresi

pedestrianDetectorMaxPresence OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Yaya dedektörü mevcudiyet

tanılama parametresi dakika cinsindendir(0-255 dakika). Eğer aktif bir dedektör sürekli algılama gösterirse, sistem kontrolü tarafından bir hataya sebep olarak kabul edilir ve dedektör başarısız (Failed) olarak sınıflandırılır. Nesne için 0 değeri, dedektördeki bu tanıyı devre dışı bırakır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.4

<Unit> minute"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.9.3.1.4.2"

::= { pedestrianDetectorEntry 4 }

#### Yaya Dedektörü Değişken Sayım Parametresi

pedestrianDetectorErraticCounts OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Yaya dedektörleri değişken sayım

tanılama parametresi dakika başına sayım cinsindendir (0-255 smp). Eğer aktif bir dedektör çok fazla uyarı gösterirse, sistem kontrolü tarafından bir hataya sebep olarak kabul edilir ve dedektör başarısız (Failed) olarak sınıflandırılır. Nesne için 0 değeri, dedektördeki bu tanıyı devre dışı bırakır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.5

<Unit> count"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.9.3.1.4.3"

::= { pedestrianDetectorEntry 5 }

#### Yaya Dedektörü Uyarıları

pedestrianDetectorAlarms OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, dedektörün uyarı

göstergelerini döndürür. Dedektör uyarıları aşağıdaki gibidir (0 = False, 1 = True):

Bit 7: Diğer Hata – Deddektör başka bir nedenden dolayı başarısız oldu.

Bit 6: Reserved.

Bit 5: Reserved.

Bit 4: Yapılandırma Hatası – Dedektör atanmış fakat desteklenmiyor.

Bit 3: İletişim Hatası – Cihaz ile iletişim (varsa) başarısız oldu.

Bit 2: Değişken Çıktı Hatası – Dedektör, Kavşak Kontrol Cihazı dedektör tanıları tarafından değişken çıktılar (fazla sayımlar) nedeniyle çalışmaz durumdadır.

Bit 1: Maksimum Mevcudiyet Hatası – Dedektör, Kavşak Kontrol Cihazı dedektör tanısı tarafından beklenen maksimum süreyi aşan bir mevcudiyet göstergesi nedeniyle çalışmaz durumdadır.

Bit 0: Uyarı Yok Hatası – Dedektör, Kavşak Kotrol Cihazı dedektör tanları tarafından beklenenden daha az uyarı olması nedeniyle çalışmaz durumdadır. Bir bit ayarlandığında, koşul var olduğu sürece durumunu korumalıdır. Koşul artık var olmadığında, bit temizlenmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.6"

::= { pedestrianDetectorEntry 6 }

#### Yaya Dedektörü Sıfırlama

pedestrianDetectorReset OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Nesne, TRUE (1) olarak

ayarlandığında, Kavşak Kontrol Cihazı ilgili dedektöre sıfırlama komutu verir. Kavşak Kontrol Cihazı, sıfırlama komutunu verdiğinde bu nesne otomatik olarak FALSE (0) değerine döner.

Not: Ortak bir sıfırlama hattına bağlı olan diğer dedektörleri (dedektör kanallarını) etkileyebilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.7"

DEFVAL { 0 }

::= { pedestrianDetectorEntry 7 }

#### Yaya Butonu Süre Parametresi

pedestrianButtonPushTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Yaya butonunun, artırılmış

yaya geçiş süreleri (phasePedAlternateWalk)veya yaya koruma süreleri(phasePedAlternateClearance) gibi erişilebilir özellikleri etkinleştirmek için basılması gereken minimum süre, ondalık saniye cinsinden ifade edilir. İlgili dedektör için tüm erişilebilir yaya sinyali (APS) özelliklerinin devre dışı bırakıldığını belirtmek için değer 0 olarak ayarlanır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.8

<Unit> tenth of a second"

DEFVAL { 0 }

::= { pedestrianDetectorEntry 8 }

#### Yaya Dedektörü Seçenekleri

pedestrianDetectorOptions OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION " <Definition> Yaya Dedektörü Seçenek

Paramatereleri aşağıdaki gibir (0=Disabled, 1=Enabled):

Bit 7: Reserved.

Bit 6: Reserved.

Bit 5: Reserved.

Bit 4: Reserved.

Bit 3: Reserved.

Bit 2: Talep Kilitlemesiz: Etkinleştirildiğinde, dedektör kilitli talepler yerine kilitlemesiz talepler oluşturacaktır.

Bit 1: Alternatif zamanlama: Etkinleştirildiğinde, dedektör standart yaya geçişi zamanlaması yerine alternatif yaya geçişi zamanlaması için talep oluşturacaktır.

Bit 0: Mevcudiyet: Etkinleştirildiğinde, dedektör hizmet talepleri yerine yaya geçidindeki mevcudyeti belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.7.1.9"

DEFVAL { 0 }

::= { pedestrianDetectorEntry 9 }

### **Maksimum Yaya Dedektör Grupları**

maxPedestrianDetectorGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu cihazın desteklediği maksimum yaya dedektör durumu gruplarının sayısı (grup başına 8 dedektör. Bu değer TRUNCATE [(maxPedestrianDetectors + 7) / 8]'e eşittir. Bu nesne, pedestrianDetectorStatusGroupTable nesnesinde görünecek maksimum satır sayısını belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.8

<Unit> group"

::= { detector 8 }

### **Yaya Dedektörü Durum Grup Tablosu**

pedestrianDetectorStatusGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PedestrianDetectorStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu sekiz dedektör grubunda yaya dedektörü durumunu içeren bir tablodur. Bu tablodaki satır sayısı maxPedestrianDetectorGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.9"

::= { detector 9 }

pedestrianDetectorStatusGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PedestrianDetectorStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir yaya dedektörü durum grubu (dizilimi)

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.9.1"

INDEX { pedestrianDetectorStatusGroupNumber }

::= { pedestrianDetectorStatusGroupTable 1 }

PedestrianDetectorStatusGroupEntry ::= SEQUENCE {

pedestrianDetectorStatusGroupNumber INTEGER,

pedestrianDetectorStatusGroupActive INTEGER,

pedestrianDetectorStatusGroupAlarms INTEGER }

#### Yaya Dedektörü Durum Grup Numarası

pedestrianDetectorStatusGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu dizilimdeki nesnelerin yaya dedektörü durum grup numarası. Bu değer maxPedestrianDetectorGroups nesne değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.9.1.1

<Unit> group"

::= { pedestrianDetectorStatusGroupEntry 1 }

#### Grup Yaya Dedektörü Aktif Durumu

pedestrianDetectorStatusGroupActive OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, gruba bağlı her bir yaya dedektörünün tespit durumunu döndürmelidir. Bu nesnede her bir dedektör, ON (algılandı) veya OFF (algılanmadı) olarak ayrı ayrı bitlerle temsil edilmelidir. Bir dedektör ON ise, ilgili bit(1) ayarlanır. Bir dedektör OFF ise, ilgili bit(0)silinmelidir.

Bit 7: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.9.1.2"

::= { pedestrianDetectorStatusGroupEntry 2 }

#### Yaya Dedektörü Alarm Durumu

pedestrianDetectorStatusGroupAlarms OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, grupta bulunan yaya dedektörlerinin alarm durumunu döndürmelidir. Her yaya dedektörü alarm durumu, bu nesnedeki ayrı bitlerle ON veya OFF olarak temsil edilmelidir. Herhangi bir yaya dedektörü alarmı (pedestrianDetectorAlarms nesnesinde tanımlanan) etkin olduğunda, ilgili bit(1) ayarlanmalıdır. Yaya dedektörü alarmı etkin değilse ilgili bit(0)silinmelidir.

Bit 7: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Det # = ( pedestrianDetectorStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.9.1.3"

::= { pedestrianDetectorStatusGroupEntry 3 }

### **Yaya Dedektör Raporu**

pedestrianDetectorReport OBJECT IDENTIFIER

::= { detector 10 }

-- Bu düğüm, yaya desteğini sağlamak için gerekli nesneleri içerir.

-- detector reporting.

#### Yaya Örneklem Dizilimi

pedestrianDetectorSequence OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, yaya dedektörü veri toplama için bir dizilim numarası tanımlar. Bu nesne, yinelenen veya eksik raporları tespit etmek için kullanılır. Değer 0 ile 255 arasındaki sınırlar içinde döngü yapar. Bu nesne, pedestrianDetectorPeriod süresinin dolmasıyla bir birim artırılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.1

<Unit> sequence"

::= { pedestrianDetectorReport 1 }

#### Yaya Örneklem Periyodu

pedestrianDetectorPeriod OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, yaya detektörü veri toplama süresini oluşturan saniye sayısını (0-3600 saniye) tanımlar. Toplama süresi dolunca cihaz yayaDetectorSıraNumarası'nı artırır, pedestrianSampleTable girdilerini günceller ve yaya hacmi zamanlayıcısını sıfırlar. Değer 0 ise örnekleme yapılmayacağını gösterir.

65534 değeri, yaya dedektörü veri toplama süresinin geçerli araç örnekleme süresine eşit olduğunu gösterir.

Bu değer, referans noktasında kaydedilen mevcut döngü süresine eşit olan örnek süresini belirtir. Örnek süresi döngü süresini kullanacak şekilde yapılandırılmışsa ve Uyarmalı Kontrol Ünitesi (UKÜ-ASC)Serbest modda çalışıyorsa, veri toplama yapılmaz.

Değer Gösterimi

0 Yaya verisi toplanmıyor.

1-3600 Saniye cinsinden yaya veri toplama süresi

3601-65533 Reserved

65534 Yaya veri toplama süresi, etkin araç örnekleme süresine eşittir.

65535 Yaya veri toplama periyodu referans noktasında kaydedilen döngü süresiyle aynıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.2

<Unit> second"

::= { pedestrianDetectorReport 2 }

#### Aktif Yaya Örneklem Dedektörleri

activePedestrianDetectors OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu cihazdaki dedektör sayısıdır. Bu nesne, pedestrianSampleTable nesnesinde kaç satır olduğunu belirtir. Pedestrian verisi toplayan her yaya dedektörü için bir dizilim (satır) olmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.3

<Unit> detector"

::= { pedestrianDetectorReport 3 }

#### Yaya Örneklem Tablosu

pedestrianSampleTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PedestrianSampleEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu tablo toplanan yaya verilerini içeren bir tablodur. Tablodaki satır sayısı, activePedestrianDetectors nesnesinde belirtilen etkin yaya dedektörlerinin sayısına eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.4"

::= { pedestrianDetectorReport 4 }

pedestrianSampleEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PedestrianSampleEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihazdaki bir yaya dedektörü tarafından yaya dedektörü veri toplama kapsamında toplanan veriler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.4.1"

INDEX { pedestrianDetectorNumber }

::= { pedestrianSampleTable 1 }

PedestrianSampleEntry ::= SEQUENCE {

pedestrianDetectorVolume INTEGER,

pedestrianDetectorActuations INTEGER,

pedestrianDetectorServices INTEGER }

##### **Yaya Örneklem Hacmi**

pedestrianDetectorVolume OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Yaya dedektör bölgesindeki yaya trafiğinin veri toplama periyodu boyunca toplanan verileri gösterir. Bu değer, veri toplama periyodu boyunca bölgeden geçen yayaların hacmini gösteren 0 ila 254 arasında olmalıdır. 255 değeri hacim aşımını gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.4.1.1

<Unit> volume"

::= { pedestrianSampleEntry 1 }

##### **Yaya Örneklem Uyarımları**

pedestrianDetectorActuations OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Veri toplama süresince toplanan yaya uyarıları. Nesnenin değeri yaya uyarılarını veya yaya detektörü tanı bilgilerini aşağıdaki gibi gösterir.

Value Indication

0-200 Uyarı sayısı

201 200’ü aşan uyarı sayısı.

202-208 Reserved

209 Diğer Hata

210 Maksimum Oluşan Hata

2 212 Reserved

213 Reserved

214 Reserved

215 Konfigürasyon Hatası

216 İletişim Hatası

217 Kararsız Çıkış Hatası

218-255 Reserved

Eğer yaya hacmi veya yaya uyarıları toplanıyorsa, bir hata tespit edildiği tüm toplama dönemleri için hatalar belirtilmelidir. Birden fazla hata aktifse, en yüksek numaralı hata gösterilmelidir (yani NoActivity yerine OpenLoop belirtin).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.4.1.2

<Unit> volume"

::= { pedestrianSampleEntry 2 }11 No Activity Fault

##### **Yaya Örneklem Hizmetleri**

pedestrianDetectorServices OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Veri toplama süresince toplanan yaya hizmetlerinin sayısı (yaya geçişinin kırmızıdan yeşile geçtiği sayı). Bu değer 0-254 aralığında olmalıdır. 255 değeri aşma durumunu gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.4.1.3

<Unit> volume"

::= { pedestrianSampleEntry 3 }

#### Yaya Hacim / Uyarım Örneklem Süresi

pedestrianDetectorSampleTime OBJECT-TYPE

SYNTAX Counter

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION " Aynı zaman dilimindeki yerel saati temsil eden, son tamamlanan yaya detektörü veri toplama periyodunun bitiş zamanını ifade eden 01 Ocak 1970 tarihinden gece yarısından (00:00:00) bu yana geçen saniye cinsinden süre. Bu değer, yaz saati uygulamasına yanıt olarak 3600 saniye değişir.

<Unit> second

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.5

<Unit> local time"

::= { pedestrianDetectorReport 5 }

#### Yaya Hacim / Uyarım Örneklem Süreci

pedestrianDetectorSampleDuration OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, yaya detektörü veri toplama periyodunun süresini oluşturan saniye sayısını (1-3600 saniye) gösterir. 0 değeri sürenin geçersiz olduğunu gösterir. 3601-65535 aralığındaki değerler ayrılmıştır(rezerve edilmiştir).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.10.6

<Unit> second"

::= { pedestrianDetectorReport 6 }

### **Maksimum Taşıt Dedektörü Kontrol Grupları**

maxVehicleDetectorControlGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihazın desteklediği maksimum taşıt dedektörü kontrol grubu sayısı (grup başına 8 dedektör). Bu değer, TRUNCATE (maxVehicleDetectors + 7) / 8] ile eşittir. Bu nesne, vehicleDetectorControlGroupTable nesnesinde görünecek maksimum satır sayısını gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.11

<Unit> group"

::= { detector 11 }

#### Taşıt Dedektörü Kontrol Grup Tablosu

vehicleDetectorControlGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF VehicleDetectorControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz dedektörden oluşan taşıt dedektörü kontrol gruplarını içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı, maxVehicleDetectorControlGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.12"

::= { detector 12 }

vehicleDetectorControlGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX VehicleDetectorControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir taşıt dedektörü kontrol grubu (dizilimi).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.12.1"

INDEX { vehicleDetectorControlGroupNumber }

::= { vehicleDetectorControlGroupTable 1 }

VehicleDetectorControlGroupEntry ::= SEQUENCE {

vehicleDetectorControlGroupNumber INTEGER,

vehicleDetectorControlGroupActuation INTEGER }

#### Taşıt Dedektör Kontrol Grubu Numarası

vehicleDetectorControlGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için taşıt dedektörü kontrol grubu numarası. Bu değer, maxVehicleDetectorControlGroups nesnesi değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.12.1.1

<Unit> group"

::= { vehicleDetectorControlGroupEntry 1 }

#### Taşıt Dedektörü Kontrol Grubu Uyarımları

vehicleDetectorControlGroupActuation OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktaki bir varlığın taşıt dedektörüne uyarı yerleştirmesine izin vermek için kullanılır. Bir bit = 1 olduğunda, taşıt dedektörüne uyarı yerleştirilir. Bir bit = 0 olduğunda ise taşıt dedektörüne herhangi bir uyarı yerleştirilmez. Bu nesne kullanılarak bir NTCIP tetikleme (actuation) yerleştirilir ve dışarıdan gelen bir tetikleme ile aynı şekilde işlenir, bu nedenle tüm dedektör işlevleri uygulanabilir durumdadır; gecikme, uzatma, teşhis ve araç dedektörü durum raporlama nesneleri, örneğin volumeOccupancyReport ve vehicleDetectorStatusGroupActive dahil.

Bit 7: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Det # = ( vehicleDetectorControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz, BACKUP Modunda olduğunda bu nesneyi SIFIR'a resetlemelidir. Bu nesneye yapılan bir yazma işlemi, Backup süresini SIFIR'a resetlemelidir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.12.1.2"

::= { vehicleDetectorControlGroupEntry 2 }

### **Yaya Dedektörü Kontrol Grubu Tablosu**

pedestrianDetectorControlGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PedestrianDetectorControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz dedektörden oluşan yaya dedektör kontrol gruplarını içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı maxPedestrianDetectorGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.13"

::= { detector 13 }

pedestrianDetectorControlGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PedestrianDetectorControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Yaya dedektör kontrolleri grubu (dizilimi)

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.13.1"

INDEX { pedestrianDetectorControlGroupNumber }

::= { pedestrianDetectorControlGroupTable 1 }

PedestrianDetectorControlGroupEntry ::= SEQUENCE {

pedestrianDetectorControlGroupNumber INTEGER,

pedestrianDetectorControlGroupActuation INTEGER }

#### Yaya Dedektör Kontrol Grubu Numarası

pedestrianDetectorControlGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için yaya dedektörü kontrol grubu numarası. Bu değer, maxPedestrianDetectorGroups nesnesi değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.13.1.1

<Unit> group"

::= { pedestrianDetectorControlGroupEntry 1 }

#### Yaya Dedektör Kontrol Grubu Uyarımı

pedestrianDetectorControlGroupActuation OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktaki bir varlığın yaya dedektörü üzerine bir uyarı yerleştirmesine izin vermek için kullanılır. Bir bit = 1 olduğunda, yaya dedektörüne bir uyarı yerleştirilir. Bir bit = 0 olduğunda, yaya dedektörüne bir uyarı yerleştirilmez. Bu nesne kullanılarak bir NTCIP uyarısı yerleştirilir ve harici bir uyarıyla aynı şekilde işlenir, bu nedenle tüm dedektör işlevleri hala uygulanabilir durumdadır; gecikme, genişletme, teşhis ve yayaDetectorStatusGroupActive ve yayaDetectorReport gibi rapor nesneleri dahil.

Bit 7: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Det # = ( pedestrianDetectorControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz, BACKUP Modda olduğunda bu nesneyi SIFIR’a resetlemelidir. Backup zamanlayıcısını SIFIR’a resetlemelidir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.2.13.1.2"

::= { pedestrianDetectorControlGroupEntry 2 }

## **Cihaz Parametreleri**

unit OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 3 }

-- Bu, cihaz nesnelerini desteklemek için bir düğümü tanımlar.

### **Başlangıç Flaş Parametresi**

unitStartUpFlash OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Başlangıç flaş parametresini

saniye cinsinden başlatılmasını ifade eder (0-255 saniye). Periyot/durum (Start-Up Flash) güç kesintisinin ardından güç geri geldiğinde oluşur. Flaş başlatma durumunda, Arıza Ekranı ve Voltaj Ekranı çıkışları (varsa) devre dışı olacak ve Sinyal Grubu Flaş ayarları geçersiz olacaktır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.1

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.9.1.1"

::= { unit 1 }

### **Otomatik Yaya Silme Parametresi**

unitAutoPedestrianClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { disable(1),

enable (2) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihaz Otomatik Yaya Silme

Parametresi (1 = False/Disable 2=True/Enable). Aktif olduğunda, KKC Manuel Kontrol Etkinleştirme aktifken Yaya Geçiş zaman aralığını belirleyecek ve Yaya Geçiş aralığının ‘zaman aralığı’ girişi tarafından sonlandırılmasını önleyecektir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.2"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.3.10"

::= { unit 2 }

### **Yedekleme Zamanlayıcısı Parametresi**

unitBackupTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Yedekleme

Süresi (0-65535 saniye). Tanımlanan sistem kontrol parametrelerinden herhangi biri değiştirildiğinde olduğunda, yedekleme zamanlayıcısı sıfırlanır. KKC, unitBackupTime aralığını sıfırlar. unitBackupTime aralığı herhangi bir sistem kontrol parametresine güncelleme işlemi yapmadan sona ererse, KKC Yedekleme Moduna geçiş yapar. Bu nesne için sıfır (0) değeri bu özelliği devre dışı bırakacaktır. unitUserDefinedBackupTime sıfır olmayan bir değere ayarlandığında bu nesnenin ayarı yok sayılır. Sistem kontrol parametleri şunlardır:

phaseControlGroupPhaseOmit,

phaseControlGroupPedOmit,

phaseControlGroupHold,

phaseControlGroupForceOff,

phaseControlGroupVehCall,

phaseControlGroupPedCall,

systemPatternControl,

systemSyncControl,

preemptControlState,

ringControlGroupStopTime,

ringControlGroupForceOff,

ringControlGroupMax2,

ringControlGroupMaxInhibit,

ringControlGroupPedRecycle,

ringControlGroupRedRest,

ringControlGroupOmitRedClear,

unitControl,

specialFunctionOutputState (deprecated), and

specialFunctionOutputControl.

Bu sistem kontrol parametreleri, 1202 v3 ve üzerini destekleyen KKC’ler için eklenmiştir:

ringControlGroupMax3

vehicleDetectorControlGroupActuation

pedestrianDetectorControlGroupActuation

actionPlanControl

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.3

<Unit> second"

::= { unit 3 }

### **Cihaz Kırmızı Geri Dönüş Parametresi**

unitRedRevert OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Onuncu saniyede kırmızı geri dönüş (0.0-25.5 saniye). Bu değer, tüm fazlar için minimum kırmızı geri dönüş süresini sağlayacaktır (örneğin, bir phaseRedRevert nesnesi değerinden daha büyükse, bu değer etkilenen faz için kırmızı geri dönüş süresi olarak kullanılacaktır). Bu nesne, aynı sinyal çıkış sürücü grubunda Yeşil'in bir sonraki görüntülenmesinden önce, Sarı Değişim aralığından sonra minimum Kırmızı gösterimi sağlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.4

<Unit> tenth second"

::= { unit 4 }

### **Cihaz Kontrol Durumu**

unitControlStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

systemControl (2),

systemStandby (3),

backupMode(4),

manual (5),

timebase (6),

interconnect (7),

interconnectBackup (8),

remoteManualControl (9),

localManualControl (10) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Şablon için kontrol modu,

flaş, veya cihazda serbest:

**other:** burada listelenmeyen bir kaynak tarafından kontrolü ifade eder.

**systemControl:** ana veya merkezi komutlarla kontrol.

**systemStandby:** ana veya merkezi bazlı yerel kontrol

Yerel kontrolü kullanmak için komutu ifade eder.

**backupMode:** Yedekleme Modu(Terimlere bakınız).

**manual:** coordOperationalMode ile sıfır dışında giriş yaparak kontrol etmeyi ifade eder.

**timebase:** yerel zaman bazlı kontrol

**interconnect:** yerel kavşaklar arası bağlantı girişleri tarafından kontrolü ifade eder.

**interconnectBackup:** geçersiz olduğunda zaman bazlı kontrolü ifade eder.

Kavşaklar arası bağlantı girişleri veya senkronizasyon kaybı.

**remoteManualControl:** uzaktaki Merkezi Elektronik Kontrol aracılığıyla merkezi komut ile kontrolü ifade eder(unitMCEIntAdv ve unitMCETimeout’e bakınız).

**localManualControl:** Merkezi Elektronik Kontrol ve Zaman Aralığı girişleri ile kontrolü ifade eder.

(Örneğin, Kontrol Paneli)

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.5"

::= { unit 5 }

### **Cihaz Flaş Durumu**

unitFlashStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other(1),

notFlash(2),

automatic(3),

localManual(4),

faultMonitor(5),

mmu(6),

startup(7),

preempt (8)}

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Flaş modları:

**other:** KCC’de farklı bir nedenden dolayı flaş gerçekleşmesi durumunu ifade eder.

**notFlash:** KKC’nin flaşta olmaması durumudur.

**automatic:** KKC otomatik flaş durumundadır.

**localManual:** KKC Yerel Flash girişi etkin, MMU Flash girişi etkin değil ve Flash, yönetici tarafından komuta edilmiyor.

**faultMonitor:** KKC şu anda bir Hata İzleme Durumunda bulunmaktadır.

**mmu:** KKC yerel flaş aktif, Arıza Yönetim Ünitesi flaş aktif değil ve flaş yönetici tarafından uyarılmamış .

**startup:** KKC’de flaş başlatma periyodunu ifade eder.

**preempt:** KKC’de öncelikli flaşı ifade eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.6"

::= { unit 6 }

### **Cihaz Alarm Durumu 2**

unitAlarmStatus2 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihaz Alarm Maskesi 2 ( 0 = False,

1 = True) aşağıdaki gibidir:

Bit 7: İşlem Hatası – KKC’nin bir işlem (görev) hatası algılanmasını ifade eder.

Bit 6: Durma Durumu - KKC, herhangi bir 'kritik' watchdog tespit ettiğinde, Uyarmalı Kontrol Ünitesi'nin güvenli çalışmasını tehlikeye sokabilecek herhangi bir işlem veya hizmet için 'kritik' bir gözcü zamanlayıcısıdır.

Bit 5: Ofset Geçişi Süreci – KKC ofset geçişi gerçekleştirilmesini ifade eder(Düzeltme Sürecinde).

Bit 4: Durma Süresi – KKC’de Durma Süresi Girişi aktif hale gelmesini ifade eder.

Bit 3: Harici Başlatma - KKC Harici Başlatma aktif hale gelmesini ifade eder.

Bit 2: Yanıt Hatası - Herhangi bir NEMA TS2 Port 1 yanıt çerçevesi hatası meydana gelmesini ifade eder.

Bit 1: Düşük pil - Herhangi bir akü voltajının gerekli seviyenin altına düştüğünü ifade eder.

Bit 0: Güç Yeniden Başlatma - Bir güç kesintisi sonrasında güç geri döndüğünde ve bir kez ayarlandığında, bir bit koşul devam ettiği sürece durumunu korur. Bit 0 (Güç Yeniden Başlatma) durumu, bu nesnenin bir OKUMA işlemi gerçekleşene kadar korunmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.7"

::= { unit 7 }

### **Cihaz Alarm Durumu 1**

unitAlarmStatus1 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihaz Alarm Maskesi 1 ( 0 = False,

1 = True) aşağıdaki gibidir:

Bit 7: CoordActive - Koordinasyon etkin olduğunda ve önceden engellenmediği veya geçersiz kılınmadığı durumları ifade eder.

Bit 6: Yerel Serbest - KKC girdilerinden ve/veya programlamalarından herhangi biri, koordinasyonun çalışmamasına neden olduğunu belirtir.

Bit 5: Yerel Flaş - KKC Yerel Flaş girişi aktif olduğunda Arıza Yönetimi Ünitesi Flaş girişi aktif olmaz ve sistem tarafından Flaş komutu verilmez.

Bit 4: Arıza Yönetimi Ünitesi Flaşı- KKC Arıza Yönetimi Ünitesi Flash girişi, Flaş başlatma süresini aşan bir süre boyunca aktif kalmasını ifade eder.

Bit 3: Devre Başarısız - Yerel bir KKC, koordineli olmayan modda çalışırken, döngü hatası veya Free'nin mevcut normal mod olmasının sonucu olsun, ve döngü teşhisleri, hizmete uygun olan ve iki döngü boyunca hizmet edilmemiş bir çağrının varlığını göstermesini ifade eder.

Bit 2: Koordinasyon Başarısız - Koordinasyon Hatası etkili olduğunda ve Koordinasyon tekrar denemesinin iki devre içinde bir Kez Devre Hatası meydana gelmesini ifade eder.

Bit 1: Koordinasyon Hatası - Bir Devre Hatası etkili olduğunda ve hizmet edilebilir çağrı, Devre Hatasından sonraki iki döngü içinde hizmet edilmesini ifade eder.

Bit 0: Devre Hatası – KKC koordineli modda çalışırken ve devre teşhisleri, hizmete uygun olan ve iki devre boyunca hizmet edilmemiş bir çağrının varlığını göstermesini ifade eder.

Bir kez ayarlandığında, bir bit, koşul devam ettiği sürece durumunu korur.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.8"

::= { unit 8 }

### **Kısa Alarm Durumu**

shortAlarmStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kısa Alarm Maskesi (0 = False, 1

= True) aşağıdaki gibidir:

Bit 7: Kritik Alarm - Durma Süresi girişi aktif olma durumudur.

Bit 6: Kritik Olmayan Alarm - Fiziksel bir alarm girişi aktif olma durumudur.

Bit 5: Dedektör Hatası – Herhangi bir detectorAlarm hatası oluşması durumunu ifade eder.

Bit 4: Koordinasyon Alarmı - KKC, komutun üç döngü içinde ofset düzeltmesi olmadan çağrılan deseni çalıştırmıyorsa. Yaya çağrısının hizmet edilmesinden kaynaklanan devre aşımı nedeniyle üç devreden az süren bir ofset düzeltmesi, Koordinasyon Alarmı oluşturmamalıdır.

Bit 3: Yerel Geçersiz Kılma - KKC girişlerinden herhangi biri ve/veya programlama, koordinasyonu çalıştırmamasına neden olmama durumudur.

Bit 2: Yerel Döngü Sıfır - Koordineli olarak çalışırken ve Koordinasyon Döngü Durumu (coordCycleStatus), sıfırı geçme durumudur.

Bit 1: T&F Flaş - Yerel Flaş ya da Arıza Yönetim Ünitesi Flaş girişinin aktif hale gelmesidir.

Bit 0: Öncelikli İşlem - KKC Öncelikli İşlem girişlerinden herhangi biri aktif hale geldiğinde

Bir kez ayarlandığında, bir bit durumu koşul devam ettiği sürece korur. Bit 2 (Yerel Devre Sıfır) durumu, bu nesnenin bir OKUMA işlemi gerçekleşene kadar korunmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.9"

::= { unit 9 }

### **Cihaz Kontrol**

unitControl OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktaki bir varlığın cihazdaki birim işlevlerini etkinleştirmesine izin vermek için kullanılır. ( 0 = False / Disabled, 1 = True / Enabled):

Bit 7: Karartma Etkinleştir - 1'e ayarlandığında, kanal karartmanın yapılandırıldığı gibi çalışmasına neden olur. Karartmanın gerçekleşmesi için (bu kontrol veya bir karartma girişi) ve bir 'timebaseAscAuxillaryFunction' True olmalıdır.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.9.2

Bit 6: Ara bağlantı - 1 olarak ayarlandığında, bu, kesişim bağlantı girişlerinin zaman tabanı kontrolünden (TBC Çevrimiçi) daha yüksek bir öncelikle çalışmasına neden olur.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.6.2.3 ve 3.8.3

Bit 5: Yaya Dinlenme Modifiyesi - 1 olarak ayarlandığında, hizmete uygun bir çakışan çağrı olmadığında, etkisizleştirilmiş fazların zaman aşımı yaya durumunda kalmalarına neden olur (yürüme durumunda dinlenme).

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.13

Bit 4: Çalıştırılmamış 2'ye Çağrı - 1'e ayarlandığında, phaseOptions nesnesinde uygun şekilde programlanan fazların Çalıştırılmamış Modda çalışmasına neden olur.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.8

Bit 3: Çalıştırılmamış 1'e Çağrı - 1'e ayarlandığında, phaseOptions nesnesinde uygun şekilde programlanan faz(lar)ın Çalıştırılmamış Modda çalışmasına neden olur.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.8

Bit 2: Harici Minimum Geri Çağırma - 1'e ayarlandığında, minimum araç servisi için tüm araç aşamalarında yinelenen bir talebe neden olur.

REFERENCE NEMA TS 2 Clause 3.5.5.5.9

Bit 1: 1 olarak ayarlandığında, bir KKC'nin bu bit 0 olarak ayarlanana kadar (yani, bir yönetim istasyonu hala bu biti 0 olarak ayarlayarak Uzaktan Komutu etkinleştirebilir) tüm yönetim istasyonlarından gelen komutları (tüm değişiklik istekleri) yoksayar.

Bit 0: Rezerve

bit = 1 olarak ayarlandığında, KKC etkinleşecektir. Bir bit değeri = 0 olduğunda, cihaz KKC'yi (Kontrol ve Komuta Merkezi'ni) etkinleştirmeyecektir. Bir "rezerve edilmiş" bitin sıfır (0) dışındaki bir değere ayarlanması durumunda, bir badValue(3) hata değeri döndürülecektir.

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi sıfır'a yedekleyecektir. Bu nesneye bir yazma YEDEKLEME zamanlayıcısını sıfırlayacaktır (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.10"

::= { unit 10 }

### **Maksimum Alarm Grubu**

maxAlarmGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER(1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, bu cihazın desteklediği maksimum alarm grubu sayısını (grup başına 8 alarm girişi) içerir. Bu nesne, alarmGroupTable nesnesinde görünecek maksimum satırları belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.11

<Unit> alarm Group"

::= { unit 11 }

### **Alarm Grup Tablosu**

alarmGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF AlarmGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu tablo, sekiz girişli gruplar halinde alarm girişi durumunu içerir. Bu tablodaki satır sayısı maxAlarmGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.12"

::= { unit 12 }

alarmGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX AlarmGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz alarm girişi için durum.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.12.1"

INDEX { alarmGroupNumber }

::= { alarmGroupTable 1 }

AlarmGroupEntry::= SEQUENCE {

alarmGroupNumber INTEGER,

alarmGroupState INTEGER}

#### Alarm Grup Numarası

alarmGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için alarm grubu numarasını ifade etmektedir. Bu değer maxAlarmGroups nesne değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.12.1.1

<Unit> group"

::= { alarmGroupEntry 1 }

#### Alarm Grup Durumu

alarmGroupState OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Alarm girişi durumu bit alanı.

bit = 1 olduğunda, ilgili fiziksel alarm girişi aktiftir. bit = 0 olduğunda, ilgili alarm girişi aktif değildir.

Bit 7: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8)

Bit 6: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8) -1

Bit 5: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8) -2

Bit 4: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8) -3

Bit 3: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8) -4

Bit 2: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8) -5

Bit 1: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8) -6

Bit 0: Alarm Girişi # = ( alarmGroupNumber \* 8) -7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.12.1.2"

::= {alarmGroupEntry 2 }

### **Başlangıç Flaş Modu**

unitStartUpFlashMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { autoFlash (1),allRedFlashOverride (2) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu birimin flaş başlangıç durumunu tanımlar. AutoFlash (1) için, her sinyal göstergesi için başlangıç flaş durumu aynı zamanda Otomatik Flaş modundaki kanalın durumunu ifade etmektedir. allRedFlashOverride (2) durumunda, Başlangıç Flaş durumunda, Hata İzleme ve Gerilim İzleme çıkışları pasif olmalıdır (varsa) ve Kanal Flaş ayarları geçersiz kılınmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.18"

DEFVAL { autoFlash }

::= { unit 18 }

### **Uyarmalı Kontrol Ünitesi Saati**

ascClock OBJECT IDENTIFIER

::= { unit 22 }

-- Bu not, zaman kaynaklarını desteklemek için gerekli olan nesneleri içermektedir.

#### Maksimum Zaman Kaynağı Sayısı

maxTimeSources OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu Kontrol Ünitesinin desteklediği maksimum zaman kaynağı sayısını ifade eder. Bu nesne, unitTimeTable nesnesinde görünecek maksimum satırları gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.1

<Unit> timeSource"

::= { ascClock 1 }

#### Ünite Zaman Kaynak Tablosu

unitTimeTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF UnitTimeEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> KKC’de zaman kaynaklarını içeren bir tabloyu ifader. Bu tablodaki satır sayısı maxTimeSources nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.2"

::= { ascClock 2 }

unitTimeEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX UnitTimeEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Belirli bir KKC zaman kaynağı için parametreleri ifade eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.2.1"

INDEX { unitTimeIndex }

::= { unitTimeTable 1 }

UnitTimeEntry ::= SEQUENCE {

unitTimeIndex INTEGER,

unitTimeSourceAvailable INTEGER }

##### **Ünite Zaman Kaynak İndeksi**

unitTimeIndex OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için indeks numarasını ifade eder. Değer, maxTimeSources nesne değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.2.1.1

<Unit> timeSource"

::= { unitTimeEntry 1 }

##### **Ünite Zaman Kaynağı**

unitTimeSourceAvailable OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

lineSync (2),

rtcSqwr (3),

crystal (4),

gnss (5),

ntp (6) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition Saat ayarlamak için kullanılabilen kaynakları temsil eden numaralı değer ifade etmektedir. Bu nesne, KKC tarafından kullanılmak üzere kullanılabilir saat kaynaklarını oluşturur.

**other:** Bu standart tarafından birimin zaman kaynağı tanımlanmamıştır.

**lineSync:** Birim zamanının kaynağı, (AC) güç hattı frekansının izlenmesiyle belirlenir.

**rtcSqwr:** Birim zamanının kaynağı, Gerçek Zaman Saati Kare Dalga çıkışıdır.

**crystal:** Birim zamanının kaynağı, iç kristaldir.

Bu durum, birim zamanının normalde hat frekansını kullandığı ancak güç jeneratörü üzerinde olduğunda aşırı derecede kaydığı durumlarda da kullanılabilir.

**gnss:** Birim zamanının iç referansının sık sık (örneğin, dakikada bir kez) güncellenmesi için bir GNSS cihazı kullanılmaktadır.

**ntp:** Birimin iç referansının güncellenmesinde ağ zaman protokolü kullanılmaktadır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.2.1.2"

DEFVAL { lineSync }

::= { unitTimeEntry 2 }

#### Uyarmalı Kontrol Ünitesi Saat Kaynağı – Komutlu

unitTimeSourceCommanded OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

lineSync (2),

rtcSqwr (3),

crystal (4),

gnss (5),

ntp (6) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihaz saatini ayarlamak için cihaza birincil kaynağa komut verir:

**other:** birim zamanın kaynağı bu standart tarafından tanımlanmamıştır.

**lineSync:** (AC) güç hattı frekansı izlenerek birim zamanın kaynağı belirlenir.

**rtcSqwr:** Birim zamanının kaynağı, Gerçek Zaman Saati Kare Dalga çıkışıdır.

**crystal:** Birim zamanının kaynağı, iç kristaldir. (osilatör)

Bu durum, birim zamanının normalde hat frekansını kullandığı ancak güç jeneratörü üzerinde olduğunda aşırı derecede kaydığı durumlarda da kullanılabilir.

**gnss:** Birim zamanının iç referansının sık sık (örneğin, dakikada bir kez) güncellenmesi için bir GNSS cihazı kullanılmaktadır.

**ntp:** Birimin iç referansının güncellenmesinde ağ zaman protokolü (NTP) kullanılıyor.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.3"

DEFVAL { lineSync }

::= { ascClock 3 }

#### Uyarmalı Kontrol Ünitesi Zaman Kaynağı – Güncel

unitTimeSourceCurrent OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

lineSync (2),

rtcSqwr (3),

crystal (4),

gnss (5),

ntp (6) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Birim saatin ayarlanması için geçerli kaynağı temsil eden numaralı bir değer aşağıdaki gibi belirtilir:

**other:** the source of the unit time is not defined by this standard.

**lineSync:** (AC) güç hattı frekansı izlenerek birim zamanın kaynağı belirlenir.

**rtcSqwr:** Birim zamanının kaynağı, Gerçek Zaman Saati Kare Dalga çıkışıdır.

**crystal:** Birim zamanının kaynağı, iç kristaldir.

Bu durum, birim zamanının normalde hat frekansını kullandığı ancak güç jeneratörü üzerinde olduğunda aşırı derecede kaydığı durumlarda da kullanılabilir.(osilatör)

**gnss:** Birim zamanının iç referansının sık sık (örneğin, dakikada bir kez) güncellenmesi için bir GNSS cihazı kullanılmaktadır.

**ntp:** Birimin iç referansının güncellenmesinde ağ zaman protokolü (NTP) kullanılıyor.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.4"

DEFVAL { lineSync }

::= { ascClock 4 }

#### Ünite Zaman Kaynağı Durumu

unitTimeSourceStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { notActive (1),

active (2),

dataError (3),

dataTimeOutError (4),

pendingUpdate (5),

nonSequential (6) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> unitTimeSourceCurrent'in (geçerli birim saat kaynağı) durumunu temsil eden numaralı bir değerdir.

**notActive:** Birim, bu saat kaynağını izlemiyor veya güncellemeler mevcut değildir.

**active:** Birim geçerli güncellemeler alıyor ve denetleyici zamanını hatalar olmadan güncellemektedir.

**dataError:** Döngüsel Tutarlılık Terimi (CRC) uyuşmazlığı gibi bir veri hatası algılanmaktadır.

**dataTimeoutError:** unitTimeSourceCurrent'den makul bir süre içinde veri alınmadı. Bu zaman aşımı, belirli bir uygulamaya bağlı olarak sürücü tarafından bu zaman kaynağı için önceden ayarlanacaktır.

**pendingUpdate:** Birim, unitTimeSourceCurrent'den bir güncelleme bekliyor, örneğin kontrol cihazı başlatma dönemindeyken ve harici cihazın referansına senkronize olması ve zamanı birime göndermesi için beklemektedir.

**nonSequential:** Sırasız bir saat değişikliği olayıdır. Bu değer, okunduğunda (yani, bu nesnenin bir GET işlemi) veya oluşumundan itibaren hangisi önce gerçekleşirse 10 saniye sonra silinmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.5"

::= { ascClock 5 }

#### Uyarmalı Kontrol Ünitesi Sıralanmamış Saat Zaman Aralığı

unitTimeNonSequentialSource OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { unknown (1),

dstChange (2),

managementStation (3),

localUser (4),

timeSourceChange (5),

timeSourceDiscontinuity (6) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesi (UKÜ) saat zamanında sırasız bir değişikliğinin kaynağını belirten numaralı bir değeri ifade eder. Saat, saniye veya milisaniye cinsinden 1'den fazla artışla değiştiğinde herhangi bir zamanda sırasız bir değişiklik meydana gelir.

**unknown:** birim zamandaki ardışık olmayan değişimin kaynağı bilinmiyor veya belirlenemiyor.

**dstChange:** Birim zamanındaki sırasız değişikliğin kaynağı, yaz saati uygulamasındaki değişikliktir.

**managementStation:** Birim zamanındaki sırasız değişikliğin kaynağı, bir yönetim istasyonundan gelen bir komuttur.

**localUser:** Birim zamandaki sıralı olmayan değişikliğin kaynağı, Kavşak Kontrol Cihazındaki bir kullanıcı veya cihazdan gelen bir komuttur.

**timeSourceChange:** Zaman kaynağında bir değişiklik (ör. harici1)

**timeSourceDiscontinuity:** Bir harici zaman kaynağı tarafından belirlenen bir değişikliği ifade eder. (örneğin, GNSS).

Bu değer, Uyarmalı Kontrol Sisteminde saat zamanında başka bir sırasız değişiklik meydana geldiğinde veya Uyarmalı Kontrol Ünitesi kapatılıncaya kadar sabitlenir.

Sıralı olmayan bir değişiklik meydana gelirse veya globalTime değişir ise, olay günlüğe kaydedilmelidir.

Bu nesne, unitTimeNonSequentialChange ve unitTimeNonSequentialDelta nesneleriyle birlikte kullanılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.6"

DEFVAL { unknown }

::= { ascClock 6 }

#### Uyarmalı Kontrol Ünitesi Sırasız Saat Zaman Değişimi

unitTimeNonSequentialChange OBJECT-TYPE

SYNTAX Counter

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesi saat zamanında sırasız bir değişiklikten sonra 'yeni' globalTime değeri oluşur. Saat, saniye veya milisaniye cinsinden 1'den fazla artışla değiştiğinde herhangi bir zamanda sırasız bir değişiklik meydana gelir. Bu nesnenin değeri, 1 Ocak 1970 UTC (Zulu veya GMT) tarihindeki 00:00:00 (gece yarısı) zamanından bu yana geçen saniye sayısıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.7

<Unit> second"

DEFVAL { 0 }

::= { ascClock 7 }

#### Uyarmalı Kontrol Ünitesi Sırasız Saat Zaman Farkı

unitTimeNonSequentialDelta OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING (SIZE(0 | 5))

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesi saat zamanında sırasız bir değişiklikten sonra "beklenen" zaman ile yeni zaman arasındaki farkı gösteren bir sekizli dizeyi ifade eder. Saat, saniye veya milisaniye cinsinden 1'den fazla artışla değiştiğinde herhangi bir zamanda sırasız bir değişiklik meydana gelir. Pozitif bir değer ileriye doğru atlanan zamanı gösterirken, negatif bir değer geriye doğru atlanan zamanı gösterir. İlk sekizli, -23 ila +23 saat arasındadır ve ikinci sekizli dakikaları, üçüncü sekizli saniyeleri ve son iki sekizli milisaniyeleri temsil eder. Bu nesne, unitTimeNonSequentialSource ve unitTimeNonSequentialChange nesneleriyle birlikte kullanılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.22.8"

DEFVAL { "" }

::= { ascClock 8 }

### **Haberleşme**

#### Maksimum Ethernet Bağlantı Noktası

maxEthernetPorts OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu cihazın desteklediği ethernet

iletişim portu sayısıdır..

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.3

<Unit> ethernetPorts"

::= { commPorts 3 }

#### Ethernet Bağlantı Noktası Yapılandırma Tablousu

ethernetConfigTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF EthernetConfigEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu tablo RFC 1213’te bulunan

standart yapılandırma tablolarını ethernet bağlantı noktaları için yapılandırmalar sağlayarak genişletir. Bu tablo yalnızca commPortType = ethernet (2) olan iletişim bağlatı noktaları için satırlar içerir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4"

::= { commPorts 4 }

ethernetConfigEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX EthernetConfigEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, Ethernet Port

Yapılandırma Tablosu’ndaki bir satırı tanımlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1"

INDEX { ifIndex }

::= { ethernetConfigTable 1 }

EthernetConfigEntry ::= SEQUENCE {

ecfgIpAddr IpAddress,

ecfgNetMask IpAddress,

ecfgGateway IpAddress,

ecfgDNS IpAddress,

ecfgMode INTEGER,

ecfgLogicalName OCTET STRING,

ecfgStaticIpAddr IpAddress,

ecfgStaticNetMask IpAddress,

ecfgStaticGateway IpAddress,

ecfgStaticDNS IpAddress }

##### **IP Adres Parametresi**

ecfgIpAddr OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, ethernet portunun IP

adresini içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.1"

::= { ethernetConfigEntry 1 }

##### **Ağ Maskesi Parametresi**

ecfgNetMask OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, ethernet portunun alt

ağ maskesi adresini içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.2"

::= { ethernetConfigEntry 2 }

##### **Ağ Geçidi Parametresi**

ecfgGateway OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, ethernet portunun IP

ağ geçidi adresini içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.3"

::= { ethernetConfigEntry 3 }

##### **Alan Adı Sunucu Parametresi**

ecfgDNS OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, ethernet portunun alan

adı sunucu IP bilgisini içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.4"

::= { ethernetConfigEntry 4 }

##### **Ethernet Yapılandırma Modu Parametresi**

ecfgMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

static (2),

dHCPclient (3) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, IPv4 arayüzünün nasıl

yapıladırıldığını belirler.

other: arayüz, bu standard tarafından tanımlanmayan başka bir mekanizmayla yapılandırılmıştır.

statik: arayüz, bu tablodaki statik değerlerle tanımlanmıştır.

dHCPclient: arayüz DHCP isteği metoduyla tanımlanmıştır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.5"

DEFVAL { other }

::= { ethernetConfigEntry 5 }

##### **DHCP Mantıksal Ad Parametresi**

ecfgLogicalName OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, DHCP istemcisi etkinse

bu bağlantı noktası için kullanılan mantıksal adı içerir. DHCP devre dışı bırakıldıysa, bu nesne bu bağlantı noktası için son kullanılan mantıksal adı içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.6"

::= { ethernetConfigEntry 6 }

##### **Statik IP Adresi Parametresi**

ecfgStaticIpAddr OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, ecfgMode nesnesi

statik (2) olarak ayarlandığında bu mantıksal Ethernet Port için kullanılacak IP adresini içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.7"

::= { ethernetConfigEntry 7 }

##### **Statik Ağ Maskesi Parametresi**

ecfgStaticNetMask OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> bu nesne, ecfgMode nesnesi

statik (2) ise bu Ethernet portu için kullanılacak ağ maskesini içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.8"

::= { ethernetConfigEntry 8 }

##### **Statik Ağ Geçidi Parametresi**

ecfgStaticGateway OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> bu nesne, ecfgMode nesnesi

statik (2) ise bu Ethernet portu için kullanılacak ağ geçidi bilgisini içerir.

 <Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.9"

::= { ethernetConfigEntry 9 }

##### **Statik Alan Adı Sunucu Parametresi**

ecfgStaticDNS OBJECT-TYPE

SYNTAX IpAddress

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> bu nesne, ecfgMode nesnesi

statik (2) ise bu Ethernet portu için kullanılacak alan adı sunucu bilgisini içerir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.23.4.1.10"

::= { ethernetConfigEntry 10 }

### **Cihaz Alarm Durumu 3**

unitAlarmStatus3 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> Cihaz Alarm Maskesi 3 (0 = False, 1 = True) aşağıdaki gibi kullanılır:

Bit 7: Rezeve

Bit 6: Rezeve

Bit 5: CV Sertifikası = KKC, bağlı araç sertifikalarıyla bir hatayı tespit ettiğini ifade eder.

Bit 4: Güç Sorunları = KKC'nin, voltajın düşmesi veya kısa süreli elektrik kesintileri gibi güç sorunlarını tespit etmesini fakat KKC'nin kapanmasına neden olmayan durumları ifade eder.

Bit 3: RSU Bağlantı Durumu = KKC, RSU ile iletişim kurmak için yapılandırıldığında, ancak iletişim bağlantısı başarısız olma durumunu ifade eder. (Örneğin, zaman aşımı, hatalar).

Bit 2: UPS Bağlantı Durumu = KKC, RSU ile iletişim kurmak için yapılandırıldığında, ancak iletişim bağlantısı başarısız olma durumunu ifade eder. (Örneğin, zaman aşımı, hatalar).

Bit 1: CMU Bağlantı Durumu = KKC, RSU ile iletişim kurmak için yapılandırıldığında, ancak iletişim bağlantısı başarısız olma durumunu ifade eder. (Örneğin, zaman aşımı, hatalar)

Bit 0: İletişim Zaman Aşımı = KKC, Uyarmalı Kontrol Ünitesindeki etkinleştirilmiş iletişim portunda bir iletişim zaman aşımı tespit ettiğini ifa eder.

Bir kez ayarlandığında, bir bit, koşul var olduğu sürece durumunu korur.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.26"

::= { unit 26 }

### **Cihaz Alarm Durumu 4**

unitAlarmStatus4 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION

"<Definition> Cihaz Alarm Maskesi 4 (0 = False, 1 = True) aşağıdaki gibi kullanılır:

Bit 7: Rezeve

Bit 6: Rezerve

Bit 5: USB = USB = KKC USB bellek aygıtı algıladığını ifade eder.

Bit 4: Zamanlayıcı = KKC, programlanmış bir model veya programlanmış eylem uygulamadığını ifade eder.

Bit 3: Saat = KKC’nin dahili saatinde bir hata tespit edildiğini ifade eder.

Bit 2: Pano Çevresel Sensörler = KKC tarafından ölçülen pano çevresel koşulların (örneğin, sıcaklık, nem) eşik değerleri aştığını ifade eder.

Bit 1: Öncelikli Maksimum Varlık Süresi- Öncelikli maksimum varlık süresi aşıldığını ifade eder.

Bit 0: Bellek Hatası = Firmware'de, veritabanında veya RAM'de olduğu gibi KKC’de bir bellek hatası tespit edildiğini ifade eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.3.27"

::= { unit 27 }

## **Koordinasyon Parametreleri**

coord OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 4 }

-- Koordinasyon kısmı cihazın düzenleme, durum ve kontrol

-- fonksiyonlarını sağlayan nesneleri içerir.

### **Koordinasyon İşletme Modu Parametresi**

coordOperationalMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne koordinasyon için

işletme modlarını tanımlar. Olası modlar şunlardır:

Value DESCRIPTION

0 Otomatik – bu mod olası kaynaklar (örn. kavşaklar arası bağlantı, zaman tabanlı veya sistem komutları) tarafından koordinasyon işletmesi, serbest ve flaş modları arasında seçimin otomatik olarak yapılmasını sağlar.

1-253 Manuel Şablon – bu modlar koordinasyon işletmesinin ilgili yapıyı çalıştırmasını sağlar. Bu şablon seçimi diğer tüm şablon komutlarını devre dışı bırakır.

254 Manuel Serbest – bu mod herhangi bir kaynak tarafından gelecek koordinasyon veya otomatik flaş modlarını devre dışı bırakarak Serbest modun çalışmasını sağlar.

255 Manuel Flaş - bu mod herhangi bir kaynak tarafından gelecek koordinasyon veya serbest modlarını devre dışı bırakarak Otomatik Flaş modunun çalışmasını sağlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.1"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.6.2.4"

::= { coord 1 }

### **Koordinasyon Düzeltme Modu Parametresi**

coordCorrectionMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

dwell (2),

shortway (3),

addOnly (4),

subtractOnly (5) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne Koordinasyon Düzeltme

Modunu tanımlar. Olası modlar şunlardır:

**other:** koordinatör bu standartta tanımlanmamış bir mekanizma kullanarak yeni ofset değerini üretir.

**dwell:** ofset değeri değişiminde, koordinatör istenen ofset değerine ulaşılana kadar koordinasyon faz(lar)ında bekleyerek yeni ofset değerini üretir.

**shortway (Smooth):** ofset değeri değişiminde, koordinatör devre değişimini kısıtlayacak şekilde sürelere ekleme veya çıkarma yaparak yeni ofset değerini üretir. Bu işlem cihaza özel şekilde uygulanır.

**addOnly:** ofset değeri değişiminde, koordinatör devre değişimini kısıtlayacak şekilde sürelere ekleme yaparak yeni ofset değerini üretir. Bu işlem cihaza özel şekilde uygulanır.

**subtractOnly:** ofset değeri değişiminde, koordinatör devre değişimini kısıtlayacak şekilde sürelerden çıkarma yaparak yeni ofset değerini üretir. Bu işlem cihaza özel şekilde uygulanır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.2"

::= { coord 2 }

### **Koordinasyon Maksimum Mod Parametresi**

coordMaximumMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

maximum1 (2),

maximum2 (3),

maxInhibit (4),

maximum3 (5) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "Bu nesne Koordinasyon Maksimum Modunu

tanımlar. Olası modlar şunlardır:

**other:** maksimum mod bu standartta tanımlanmamış bir mekanizma tarafından belirlenir.

**maximum1:** koordinasyon bir şablonu çalıştırırken dahili Maksimum 1 Süresi etkin olacaktır.

**maximum2:** koordinasyon bir şablonu çalıştırırken dahili Maksimum 2 Süresi etkin olacaktır.

maxInhibit: koordinasyon bir şablonu çalıştırırken dahili Maksimum Süresi engellenecektir.

**maximum3:** koordinasyon bir şablonu çalıştırırken dahili Maksimum 3 Süresi etkin olacaktır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.3"

::= { coord 3 }

### **Koordinasyon Zorlama Modu Parametresi**

coordForceMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other(1),

floating (2),

fixed (3) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne Şablon Zorlama Modunu

tanımlar. Olası modlar şunlardır:

**other:** KKC bu standartta tanımlanmamış bir mekanizma uygular.

**floating:** her bir koordinasyon dışı faz, faz süresinin üstüne çıkmamaya zorlanır. Böylece kullanılmayan faz süreleri koordinasyon fazında kullanılabilir.

**fixed:** her bir koordinasyon dışı faz devre içindeki konumlarında kalmaya zorlanır. Böylece kullanılmayan faz süreleri bir sonraki fazda kullanılabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.4"

::= { coord 4 }

### **Maksimum Şablon Parametresi**

maxPatterns OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..253)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu kavşak kontrol cihazının

desteklediği maksimum şablon sayısıdır. Bu nesne patternTable nesnesinde kaç tane satır olacağını belirler. (254 ve 255 Serbest ve Flaş modları için şablon olmayan durumlar olarak tanımlanmıştır).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.5

<Unit> pattern"

::= { coord 5 }

### **Şablon Tablosu Türü**

patternTableType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

patterns (2),

offset3 (3),

offset5 (4) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne şablon tablosu için

gerekli olan özel yönetimsel yapıya dair bilgileri sağlar. Tanımlanmış yapılar şunlardır:

**other:** Şablon tablosu kurulumu bu standartta tanımlanmamış, cihaz kılavuzuna bakınız.

**patterns:** Şablon tablosunun her bir satırı özgün bir şablonu temsil eder ve diğer satırlara bağlı değildir.

**offset3:** Şablon tablosu üç ofset değerine sahip farklı planlara ayrılmıştır. Her bir plan ardışık üç satırı kullanır. Satırlar arasında sadece patternOffsetTime ve patternSequenceNumber değerleri değişkenlik gösterebilir. Plan 1: 1, 2 ve 3 numaralı satırlarda tutulur, Plan 2: 4, 5 ve 6 numaralı satırlarda tutulur, Plan 3: 7, 8 ve 9 numaralı satırlarda tutulur, vb.

**offset5:** Şablon tablosu beş ofset değerine sahip farklı planlara ayrılmıştır. Her bir plan ardışık beş satırı kullanır. Satırlar arasında sadece patternOffsetTime ve patternSequenceNumber değerleri değişkenlik gösterebilir. Plan 1: 1, 2, 3, 4 ve 5 numaralı satırlarda tutulur, Plan 2: 6, 7, 8, 9 ve 10 numaralı satırlarda tutulur, Plan 3: 11, 12, 13, 14 ve 15 numaralı satırlarda tutulur, vb.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.6"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.6.2.1 and 3.6.2.2"

::= { coord 6 }

### **Şablon Tablosu**

patternTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PatternEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kavşak Kontrol Cihazı

koordinasyon Şablon parametrelerini içeren bir tablodur. Bu tabloda bulunan toplam satır sayısı maxPatterns nesnesi ile ifade edilir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7"

::= { coord 7 }

patternEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PatternEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Özel bir Uyarmalı Kavşak Kontrol

Cihazının şablonuna ait parametreler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1"

INDEX { patternNumber }

::= { patternTable 1 }

PatternEntry ::= SEQUENCE {

patternNumber INTEGER,

patternCycleTime INTEGER,

patternOffsetTime INTEGER,

patternSplitNumber INTEGER,

patternSequenceNumber INTEGER,

patternCoordSyncPoint INTEGER,

patternOptions INTEGER,

patternSpatEnabledLanes OCTET STRING }

#### Şablon Tablosu Girdisi

patternNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..253)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırda bulunan nesneler için

şablon numarası. Bu değer maxPatterns nesnesinin değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.1

<Unit> pattern"

::= { patternEntry 1 }

#### Şablon Devre Süresi

patternCycleTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> patternCycleTime nesnesi şablon

devre süresinin saniye cinsinden uzunluğunu belirtir (NEMA TS 2 aralığı: 30-255). Tüm fazların işletilmesi için gerekli olan minimum süreden düşük olan bir şablon devre süresi Serbest moda geçişi tetikleyecektir. Bu durum geçerliyken, unitAlarmStatus1 Yerel Serbest biti ve shortAlarmStatus Yerel Geçersiz Kılma biti (1) olarak ayarlanmalıdır.

Uyarmalı olmayan bir yaya fazının minimum gereklilikleri Minimum Yeşil, Yürüme, Yaya Koruma, Sarı Değişim ve Kırmızı Koruma’yı içerir; uyarmalı bir yaya fazının minimum gereklilikleri Minimum Yeşil, Sarı Değişim ve Kırmızı Koruma’yı içerir. Şablon devre süresi sıfır olursa ve ilgili faz tablosu (mevcutsa) sıfırdan büyük değerler içeriyorsa, KKC her bir faz için faz sürelerini maksimum olarak uygulamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.2

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.6.2.1.1"

::= { patternEntry 2 }

#### Şablon Ofset Süresi Parametresi

patternOffsetTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> patternOffsetTime yerel sıfır

noktasının sistem sıfır noktasına (senkronizasyon atımı) göre kaç saniye (NEMA TS 2 aralığı: 0-254) geciktirilmesi gerektiğini tanımlar. patternCycleTime değerine eşit veya bu değerden büyük bir ofset değeri yönetimsel modun Serbest olarak değişmesini sağlamalıdır. Bu durum geçerliyken, unitAlarmStatus1 Yerel Serbest biti ve shortAlarmStatus Yerel Geçersiz Kılma biti (1) olarak ayarlanmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.3

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.6.2.2"

::= { patternEntry 3 }

#### Şablon Faz Numarası Parametresi

patternSplitNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne splitTable içinde

bulunan bilginin bu şablonda kullanılmak üzere saptanması için kullanılır. Bu değer maxSplits nesnesinin değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.4

<Unit> split"

::= { patternEntry 4 }

#### Şablon Sekans Numarası Parametresi

patternSequenceNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne sequenceTable içinde

bulunan bilginin bu şablonda kullanılmak üzere saptanması için kullanılır. Bu değer maxSequences nesnesinin değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.5

<Unit> sequence"

::= { patternEntry 5 }

#### Şablon Koordinasyon Senkronizasyon Noktası

patternCoordSyncPoint OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

unitCoordSyncPoint (2),

firstCoordPhsGrnBegin (3),

lastCoordPhsGrnBegin (4),

firstCoordPhsGrnEnd (5),

lastCoordPhsGrnEnd (6),

firstCoordPhsYelEnd (7),

lastCoordPhsYelEnd (8) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne bu şablon için geçerli

sistem referans noktası konumunun belirlenmesi için kullanılır. Geçerli koordinasyon senkronizasyon noktaları şunlardır:

**other:** koordinasyon senkronizasyon noktası bu standartta tanımlanmamıştır.

**unitCoordSyncPoint:** koordinasyon senkronizasyon noktası unitCoordSyncPoint ile tanımlanır.

**firstCoordPhsGrnBegin:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen ilk fazın Yeşil başlangıcıdır.

**lastCoordPhsGrnBegin:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen son fazın Yeşil başlangıcıdır.

**firstCoordPhsGrnEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen ilk fazın Yeşil bitişidir.

**lastCoordPhsGrnEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen son fazın Yeşil bitişidir.

**firstCoordPhsYelEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen ilk fazın Sarı bitişidir.

**lastCoordPhsYelEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen son fazın Sarı bitişidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.6"

DEFVAL { firstCoordPhsGrnBegin }

::= { patternEntry 6 }

#### Şablon Seçenekleri

patternOptions OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

coordMaximumMode (2),

maxInhibit (3),

maximum1 (4),

maximum2 (5),

maximum3 (6) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne şablon için

kullanılacak maksimum modu temsil eder. Geçerli maksimum modları şunlardır:

**other:** maksimum mod bu standartta tanımlanmamış bir mekanizma tarafından belirlenir.

**coordMaximumMode:** coordMaximumMode nesnesi ile tanımlanmış maksimum modu kullan.

**maxInhibit:** koordinasyon bu şablonu çalıştırırken dahili Maksimum Süresi engellenecektir.

**maximum1:** koordinasyon bu şablonu çalıştırırken dahili Maksimum 1 Süresi etkin olacaktır.

**maximum2:** koordinasyon bu şablonu çalıştırırken dahili Maksimum 2 Süresi etkin olacaktır.

**maximum3:** koordinasyon bu şablonu çalıştırırken dahili Maksimum 3 Süresi etkin olacaktır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.7"

::= { patternEntry 7 }

#### Şablon Etkin Şeritler

patternSpatEnabledLanes OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu bayt dizisinde bulunan her

bir bayt işletilen mevcut MAP planı için aktifleştirilen şerit indisini (mapLaneIndex) temsil eder. Her bir endeksli şeridin iptal edilebilir şerit biti de ayarlanmalıdır. (mapLaneAttribute nesnesi Bit 0 (1) olarak ayarlanır).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.7.1.8"

::= { patternEntry 8 }

### **Maksimum Fazlar**

maxSplits OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kavşak Kontrol

Cihazının desteklediği maksimum Faz Planı sayısıdır. Bu nesne splitTable nesnesinde kaç tane Faz planı olduğunu belirler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.8

<Unit> split"

::= { coord 8 }

* + 1. **Faz Tablosu**

splitTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF SplitEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kavşak Kontrol

Cihazının koordinasyon faz parametrelerini içeren bir tablodur. Bu tablodaki toplam satır sayısı maxSplits değerine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9"

::= { coord 9 }

splitEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX SplitEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Özel bir Uyarmalı Kavşak Kontrol

Cihazına ait Faz türü parametreleridir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9.1"

INDEX { splitNumber, splitPhase }

::= { splitTable 1 }

SplitEntry ::= SEQUENCE {

splitNumber INTEGER,

splitPhase INTEGER,

splitTime INTEGER,

splitMode INTEGER,

splitCoordPhase INTEGER,

splitOptions INTEGER }

* + - 1. Faz Numarası

splitNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Faz tablosunun hangi

satırlarının bir faz grubunu içerdiğini tanımlayan nesnedir. Aynı splitNumber değerine sahip tüm satırlar aynı faz grubuna aittir. Bu nesnenin değeri maxSplits nesnesinin değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9.1.1

<Unit> split"

::= { splitEntry 1 }

* + - 1. **Faz ID Numarası**

splitPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırda bulunan nesneler için

faz numarasıdır. Bu nesnenin değeri maxPhases nesnesinin değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9.1.2

<Unit> phase"

::= { splitEntry 2 }

* + - 1. **Faz Süresi Parametresi**

splitTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> splitPhase nesnesinin tüm fazlar

için sabit bir talep olduğunda alabileceği sürenin (örn. bir Zorlamalı Bitiş uygulanmadan önce) saniye cinsinden değeridir. floating coordForceMode durumunda, bu değer her zaman koordinasyon dışı bir fazın alabileceği maksimum değer olur. fixed coordForceMode durumunda, bir önceki fazın boşluklu bitişe uğraması hâlinde alabileceği süre daha uzun olabilir.

splitTime ilgili fazın tüm faz koruma sürelerini içerir. Faz süresi faz için minimum servis gerekliliklerinin toplamından daha uzun olmalıdır. Sürenin faz için minimum servis gereklilikleri için yeterli olmaması durumunda, Serbest Moda geçiş yapılmalıdır. Uyarmalı olmayan bir yaya fazının minimum gereklilikleri Minimum Yeşil, Yürüme, Yaya Koruma, Sarı Değişim ve Kırmızı Koruma’yı içerir; uyarmalı bir yaya fazının minimum gereklilikleri Minimum Yeşil, Sarı Değişim ve Kırmızı Koruma’yı içerir.

patternTable girdisine ait cycleTime girdisi sıfır olursa (örn. cihaz Serbest Modda ise), bu nesnenin değeri uygulanmalıdır, eğer sıfırdan farklıysa, ilgili fazın maksimum süresi olarak uygulanmalıdır.

Faz diyagramının kritik yolu patternTable girdisine ait cycleTime girdisinden daha küçük olursa, tüm artık süreler koordinasyon fazına dağıtılır.

Faz diyagramının kritik yolu patternTable girdisine ait cycleTime girdisinden daha büyük olursa (ve cycleTime sıfır değilse), cihaz Serbest Modda çalışmaya devam etmelidir.

Serbest Mod durumu gerçekleştiğinde, shortAlarm Yerel Geçersiz Kılma biti (1) olarak ayarlanmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9.1.3

<Unit> second"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.6.2.1.2"

::= { splitEntry 3 }

* + - 1. **Faz Modu Parametresi**

splitMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other(1),

none (2),

minimumVehicleRecall (3),

maximumVehicleRecall (4),

pedestrianRecall (5),

maximumVehicleAndPedestrianRecall (6),

phaseOmitted (7),

nonActuated (8) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne fazın yönetimsel

özelliklerini tanımlar. Geçerli seçenekler şunlardır:

**other:** işlem bu standartta tanımlanmamış.

**none:** faz modu kontrolü yok.

**minimumVehicleRecall:** bu faz minimum taşıt sabit

talebi ile işletilir.

**maximumVehicleRecall:** bu faz maksimum sabit taşıt

talebi ile işletilir. Bu değer ayrıca bisiklet fazı sabit talebi ve toplu taşıma fazı sabit talebi için de kullanılmalıdır.

**pedestrianRecall:** bu faz yaya sabit talebi ile

işletilir.

**maximumVehicleAndPedestrianRecall:** bu faz maksimum

taşıt & yaya sabit talebi ile işletilir.

**phaseOmitted:** bu faz atlanır.

**nonActuated:** bu faz sabit faz süresi ile işletilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9.1.4"

::= { splitEntry 4 }

* + - 1. **Koordinasyon Fazı**

splitCoordPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> İlgili fazın koordinasyon fazı

olarak seçilmesi için bu değerin TRUE (sıfır olmayan değer) olarak ayarlanması gerekir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9.1.5"

::= { splitEntry 5 }

* + - 1. **Faz Seçenekleri**

splitOptions OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Seçime bağlı faz fonksiyonları

(0 = Yanlış/Devre Dışı,

1 = Doğru/Etkin).

Bit 7: Rezerve

Bit 6: Rezerve

Bit 5: Rezerve

Bit 4: Rezerve

Bit 3: Rezerve

Bit 2: Rezerve

Bit 1: Rezerve

Bit 0: Geçiş Fazı Atlama – Koordinasyon Düzeltme Modu (Geçiş) aşamasında, ilgili fazın atlanmasına izin vermek için, bu değer TRUE (1) olarak ayarlanmalıdır. İlgili fazın atlanmasına izin vermemek için bu değer FALSE (0) olarak ayarlanmalıdır.

Birkaç ‘rezerve’ bitin sıfırdan (0) farklı bir değere atanması badValue(3) hatasıyla sonuçlanmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.9.1.6"

::= { splitEntry 6 }

### **Koordinasyon Şablon Durumu**

coordPatternStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne cihazda çalışan

koordinasyon şablonu/modunu tanımlar. Olası değerler şunlardır:

Değer Açıklama

0 Kullanılmıyor

1-253 Şablon – mevcutta çalışan şablonu belirtir.

254 Serbest – koordinasyon olmadan Serbest işletimi belirtir.

255 Flaş – koordinasyon olmadan Otomatik Flaş modunu belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.10"

::= { coord 10 }

### **Yerel Serbest Durumu**

localFreeStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other(1),

notFree(2),

commandFree(3),

transitionFree(4),

inputFree(5),

coordFree(6),

badPlan(7),

badCycleTime(8),

splitOverrun (9),

invalidOffset (10),

failed(11) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Serbest modlar:

**other:** Bilinmeyen bazı koşullar cihazın serbest modda çalışmasına sebep oldu.

**notFree:** Cihaz serbest modda çalışmıyor.

**commandFree**: mevcut şablon komutu serbest mod şablonudur.

**transitionFree:** KKC bir şablon komutuna sahip fakat koordinasyona başlamak için hazırlanıyor.

**inputFree:** Bir KKC girdisi koordinasyona geçişi engelliyor.

**coordFree:** KKC programı Serbest modda çalışacak bir şablon talebinde bulundu.

**badPlan:** Serbest – şablon talebi geçersiz.

**badCycleTime:** şablon devre süresi tüm fazların minimum servis gerekliliklerinden daha kısa.

**splitOverrun:** Serbest - splitTime’ın kritik yol toplamı programlanan patternCycleTime değerini aşıyor.

**invalidOffset:** Serbest - rezerve / kullanılmıyor

**failed:** devre sistem kontrolü Serbest moda geçiş sağladı.

Bir UKKC burada belirtilenler dışında sistem kontolü sağlayabilir. Bu yüzden, bozuk veri sebebiyle serbest moda geçişte cihazlar arasında tutarsızlık olabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.11"

::= { coord 11 }

### **Koordinasyon Devre Durumu**

coordCycleStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..510)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Koordinasyon Devre Durumu

çalışan şablonun yerel koordinasyon devresindeki mevcut konumunu temsil eder. (0 ila 510 sn). Bu değer genellikle patternCycleTime değerinden başlayarak Sıfıra kadar geri sayar. Bu değer bir koordinasyon devresinde ofset düzeltmesi sırasında patternCycleTime değerini aşabilir (patternCycleTime + correction).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.12

<Unit> second"

::= { coord 12 }

### **Koordinasyon Senkronizasyon Durumu**

coordSyncStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..510)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Koordinasyon Senkronizasyon

Durumu çalışan şablonun referans noktasına göre geçen süreyi temsil eder. (0 ila 510 sn). Bu değer genellikle Sıfırdan başlayarak bir sonraki sistem referans noktasına (patternCycleTime) doğru ileri sayar. Bu değer bir koordinasyon devresinde referans noktası değişimi sırasında patternCycleTime değerini aşabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.13

<Unit> second"

::= { coord 13 }

### **Sistem Şablon Kontrolü**

systemPatternControl OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne cihaz için Sistem

Şablon/Mod Talebi oluşturulması için kullanılır. Olası değerler şunlardır:

Değer AÇIKLAMA

0 Bekleme – sistem cihaz kontrolünü bırakır.

1-253 Şablon – bu değerler sistem komutlu şablonları belirtir.

254 Serbest – bu değer Serbest mod talebini belirtir.

255 Flaş – bu değer Otomatik Flaş mod talebini belirtir.

Eğer desteklenmeyen / geçersiz bir şablon talebi gelirse, yönetimsel mod Serbest olmalıdır. Cihaz YEDEK modundayken bu değeri SIFIR olarak güncellemelidir. Bu nesneye yapılacak yazım işlemi Yedek zamanlayıcısını sıfırlayarak değerini SIFIR yapmalıdır (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.14"

::= { coord 14 }

### **Sistem Senkronizasyon Kontrolü**

systemSyncControl OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne sistem şablon

devresindeki mevcut konumu sağlayarak Sistem Şablon Talebi için bir referans noktası oluşturulmasında kullanılır. (0-254 sn). Cihaz bu nesneye yapılan bir yazma işlemini bir sonraki sistem referans noktasına kadar geçen süreyi oluşturmak üzere bir komut olarak algılamalıdır. Ardından, sistem referans noktasının patternCycleTime’a eşit frekansta gerçekleşeceği varsayılmalıdır.

Bu nesnenin değeri 255 olduğunda, sistem REFERANS noktası programlamasına uygun şekilde yerel Zaman Tabanına atfedilmelidir.

KKC SET paketinin alınmasında 0.1 saniyelik bir hassasiyeti korumalıdır. Cihaz YEDEK modundayken bu nesneyi değeri SIFIR olarak güncellemelidir. Bu nesneye yapılacak yazım işlemi Yedek zamanlayıcısını sıfırlayarak değerini SIFIR yapmalıdır (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.15

<Unit> second"

::= { coord 15 }

### **Cihaz Koordinasyonu Senkronizasyon Noktası**

unitCoordSyncPoint OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

firstPhaseGreenBegin (2),

lastPhaseGreenBegin (3),

firstPhaseGreenEnd (4),

lastPhaseGreenEnd (5),

firstPhaseYellowEnd (6),

lastPhaseYellowEnd (7) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne çalışan şablon için

sistem referans noktasının konumunu belirtir. Geçerli koordinasyon senkronizasyon noktaları şunlardır:

**other:** koordinasyon senkronizasyon noktası bu standartta tanımlanmamıştır.

**firstPhaseGreenBegin:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen ilk fazın Yeşil başlangıcıdır.

**lastPhaseGreenBegin:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen son fazın Yeşil başlangıcıdır.

**firstPhaseGreenEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen ilk fazın Yeşil bitişidir.

**lastPhaseGreenEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen son fazın Yeşil bitişidir.

**firstPhaseYellowEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen ilk fazın Sarı bitişidir.

**lastPhaseYellowEnd:** koordinasyon senkronizasyon noktası koordine edilen son fazın Sarı bitişidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.4.16"

DEFVAL { firstPhaseGreenBegin }

::= { coord 16 }

## **Süre Tabanlı Parametreler**

timebaseAsc OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 5 }

-- Bu nesne, tüm nesneleri gruplandırmak için kullanılan bir tanımlayıcıdır

-- Zaman tabanlı işlevleri destekler. Eğer bir cihaz süre tabanı işlevlerini uygularsa

-- bu nesneler desteklenmelidir.

### **Süre Tabanlı Şablon Senkronizasyon Parametresi**

timebaseAscPatternSync OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Gece yarısından sonraki geçen

sürenin dakika cinsinden Şablon Senranizayon Referansı’dır. Bu değer 65535 olduğunda, kavşak kontrol cihazı o şablon için Senkronizasyon Referansı (Sync Reference) olarak işlem (Action) saati kullanmalıdır. İşlem saati, aktif dayPlanEventNumber ile ilişkili olan saat ve dakikadır (NTCIP 1201’de tanımlandığı gibi).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.1

<Unit> minute"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.8.2"

::= { timebaseAsc 1 }

### **Maksimum Süre Tabanlı Eylemler**

maxTimebaseAscActions OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Cihazın desteklediği maksimum

eylem sayısıdır. Nesne, timebaseAscActionTable nesnesinde görünecek maksimum satır sayısını belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.2

<Unit> action"

::= { timebaseAsc 2 }

### **Süre Tabanlı Artan Eylem Tablosu**

timebaseAscActionTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF TimebaseAscActionEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kavşak Kontrol Cihazı süre

tabanlı eylem parametrelerini içeren bir tablodur. Bu tablodaki satır sayısı, maxTimebaseAscActions nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.3"

::= { timebaseAsc 3 }

timebaseAscActionEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX TimebaseAscActionEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kavşak Kontrol Cihazı

süre tabanlı program için uyarı parametreleridir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.3.1"

INDEX { timebaseAscActionNumber }

::= { timebaseAscActionTable 1 }

TimebaseAscActionEntry ::= SEQUENCE {

timebaseAscActionNumber INTEGER,

timebaseAscPattern INTEGER,

timebaseAscAuxiliaryFunction INTEGER,

timebaseAscSpecialFunction INTEGER }

#### Süre Tabanlı Eylem Numarası

timebaseAscActionNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için süre

tabanı eylem numarasıdır. Değer,maxTimebaseAscActions değerini aşmamalıdır. Nesne, bir dayPlanActionOID olarak tanımlanabilir (NTCIP 1201 tanımlandığı gibi).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.3.1.1

<Unit> action"

::= { timebaseAscActionEntry 1 }

#### Süre Tabanlı Eylem Şablon Parametresi

timebaseAscPattern OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Eylemin aktif olduğu sırada

aktif olacak şablondur. Değer flaş veya serbest için geçerli maxPatterns değerini aşmamalıdır. Sıfır şablonu, hiçbir şablonun seçilmediğini gösterir. Şablon = 0 ise süre tabanından daha düşük bir önceliğe sahip mevcudiyete kontrolü bırakır ve kontrol etmesine (varsa birbirlerine bağlanmasına) izin verir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.3.1.2

<Unit> pattern"

::= { timebaseAscActionEntry 2 }

#### Süre Tabanlı Eylem Yardımcı Fonksiyon Parametresi

timebaseAscAuxiliaryFunction OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu işlem aktifken yardımcı

fonksiyonlar aktif olmalıdır.

Bit 7: Reserved

Bit 6: Reserved

Bit 5: Reserved

Bit 4: Reserved

Bit 3: Karartma etkinleştirildiğinde (sıfırdan

farklı bir değer olarak ayarlandığında) çalışır, devre dışı bırakıldığında (sıfır olarak ayarlandığında) ise çalışmaz. Karartmanın gerçekleşmesi için bu kontrol AND ('unitControl' OR bir karartma girişi) True olmalıdır.

Bit 2: Yardımcı Fonksiyon 3 aktifleştirildiğinde

(sıfırdan farklı bir değer ayarlandığında) çalışır, devre dışı bıraktığında (sıfır olarak ayarlandığında) ise çalışmaz.

Bit 1: Yardımcı Fonksiyon 2 aktifleştirildiğinde

(sıfırdan farklı bir değer ayarlandığında) çalışır, devre dışı bıraktığında (sıfır olarak ayarlandığında) ise çalışmaz.

Bit 0: Yardımcı Fonksiyon 2 aktifleştirildiğinde

(sıfırdan farklı bir değer ayarlandığında) çalışır, devre dışı bıraktığında (sıfır olarak ayarlandığında) ise çalışmaz.

'reserved' olan bir değere SET edilmesi, bir badValue(3) hatası döndürür.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.3.1.3"

::= { timebaseAscActionEntry 3 }

#### Süre Tabanlı Eylem Özel Fonksiyon Parametreleri

timebaseAscSpecialFunction OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu eylem aktif olduğunda aktifleşmesi gereken özel fonksiyonlardır.

Bit 7: Özel Fonksiyon 8

Bit 6: Özel Fonksiyon 7

Bit 5: Özel Fonksiyon 6

Bit 4: Özel Fonksiyon 5

Bit 3: Özel Fonksiyon 4

Bit 2: Özel Fonksiyon 3

Bit 1: Özel Fonksiyon 2

Bit 0: Özel Fonksiyon 1

Bit = 0 - False/Disabled, Bit = 1 - True/Enabled

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.3.1.4"

::= { timebaseAscActionEntry 4 }

### **Süre Tabanlı Artan Eylem Durum**

timebaseAscActionStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER(0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, Kavşak Kontrol Cihazı

süre tabanlı işlemindeyken kullanılacak olan geçerli süre tabanı eylem tablosu satırını gösterir. Sıfır değeri, süre tabanlı eylemin seçilmediğini gösterir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.4"

::= { timebaseAsc 4 }

### **Eylem Planı Komutu**

actionPlanControl OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, Action numarasına

(timebaseAscActionNumber) referans vererek yapılandırılmış bir eylem planını aktifleştirmek için kullanılır. Bu eylem planı etkinken, Kavşak Kontrol Cihazı süre tabanlı planlayıcı tarafından aktifleştirilmiş gibi çalışır. 0 değeri, eylem planını devre dışı bırakır ve eylem planı etkin değilse normalde işletilen duruma geri döner. Desteklenmeyen / geçersiz bir Action numarası çağrılırsa, Serbest modu olacaktır. Cihaz, BACKUP Mode durumundayken bu nesneyi (ZERO) sıfırlar. Bu nesneye yazma, yedek zamanlayıcıyı (ZERO) sıfırlar (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.5.5"

DEFVAL { 0 }

::= { timebaseAsc 5 }

## **Öncelik Parametreleri**

preempt OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 6 }

-- Öncelik düğümü, cihaz için öncelik giriş işlevlerini destekleyen nesneler içerir.

### **Maksimum Öncelikler**

maxPreempts OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesinin

Desteklediği maksimum öncelik sayısı. Bu nesne, preemptTable nesnesinde görüntülenecek maksimum satır sayısını belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.1

<Unit> preempt"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.7"

::= { preempt 1 }

### **Öncelik Tablosu**

preemptTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PreemptEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesinin

öncelik parametrelerini içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı, maxPreempts nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2"

::={ preempt 2 }

preemptEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PreemptEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Belirli bir Uyarmalı Kontrol

Ünitesi önceliği için parametreler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1"

INDEX { preemptNumber }

::={ preemptTable 1}

PreemptEntry ::= SEQUENCE {

preemptNumber INTEGER,

preemptControl INTEGER,

preemptLink INTEGER,

preemptDelay INTEGER,

preemptMinimumDuration INTEGER,

preemptMinimumGreen INTEGER,

preemptMinimumWalk INTEGER,

preemptEnterPedClear INTEGER,

preemptTrackGreen INTEGER,

preemptDwellGreen INTEGER,

preemptMaximumPresence INTEGER,

preemptTrackPhase OCTET STRING,

preemptDwellPhase OCTET STRING,

preemptDwellPed OCTET STRING,

preemptExitPhase OCTET STRING,

preemptState INTEGER,

preemptTrackOverlap OCTET STRING,

preemptDwellOverlap OCTET STRING,

preemptCyclingPhase OCTET STRING,

preemptCyclingPed OCTET STRING,

preemptCyclingOverlap OCTET STRING,

preemptEnterYellowChange INTEGER,

preemptEnterRedClear INTEGER,

preemptTrackYellowChange INTEGER,

preemptTrackRedClear INTEGER,

preemptSequenceNumber INTEGER,

preemptExitType INTEGER }

#### Öncelik Numarası

preemptNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için

öncelik numarası. Değer, maxPreempts nesne değerini aşmamalıdır. Tüm preemptControl nesneleri bayt 2 = 0 olan bir değere sahip olduğunda, her preemptNumber rutini daha yüksek öncelikli olmalı ve daha büyük bir preemptNumber'a sahip olan tüm preemptNumber rutinlerini geçersiz kılmalıdır.

Bir preemptControl nesnesi, bayt 2 = 1 olduğunda, bir sonraki daha yüksek preemptNumber, preemptNumber ile eşit önceliğe sahip olur ancak ilgili preemptControl nesnelerinin bayt 2'sine bağlı olarak daha büyük preemptNumber'lardan daha yüksek önceliğe sahip olabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.1

<Unit> preempt"

::= { preemptEntry 1 }

#### Öncelik Kontrol Parametreleri

preemptControl OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Öncelik Diğer Kontrol Parametre Maskesi(Bit=0: False/Disabled, Bit=1: True/Enabled) aşağıdaki gibidir:

Bit 7: Reserved

Bit 6: Reserved

Bit 5: Tüm Sinyal Gruplarına Kırmızı Flaş -

preemptMaximumPresence aşıldığında, Kontrol Ünitesi normal işlem yerine Tüm Sinyal Gruplarına Kırmızı flaş moduna geçmelidir.

Bit 4: Öncelik Etkinleştirme – öncelik girişini

Etkinleştirir veya devre dışı bırakır. Öncelikleri devre dışı bırakma işlemi son derece dikkatli yapılmalıdır.

Bit 3: Flaşta Bekleme – Kontrol Ünitesi, bekleme

süresince preemptDwellPhase nesnesinde listelenen fazlara sarı flaş yaptırır. preemptDwellPhase’de listelenmeyen tüm etkin fazlara ise kırmızı flaş yaptırır.

Kontrol Ünitesi, bekleme süresince preemptDwellOverlap nesnesinde belirtilen örtüşmelerin sarı flaş yanmasına neden olur. preemptDwellOverlap'ta belirtilmeyen tüm etkin örtüşmeler kırmızı flaş yanar. Bu bayt ayarlanmışsa, öncelik devresi faz programlaması göz ardı edilir. Bu kontrol isteğe bağlıdır.

Bit 2: Öncelik Geçersiz Kılma preemptNumber + 1 -

Bu önceliğin, bir sonraki daha yüksek numaralı önceliği GEÇERSİZ KILMAMASINI sağlar. (1) olarak ayarlandığında bu öncelik bir sonraki daha yüksek numaralı önceliği GEÇERSİZ KILMAZ. Daha düşük numaralı öncelikler, daha yüksek numaralı öncelikleri GEÇERSİZ KILAR. Örneğin, 1, 3'ü geçersiz kılar. 3'ü 1'e eşitlemenin tek yolu, 1 ve 2'yi bir sonraki daha yüksek önceliği GEÇERSİZ KILMAYACAK şekilde ayarlamaktır. Bu parametre, preemptNumber maxPreempts'e eşit olduğunda yoksayılacaktır.

Bit 1: Öncelik Geçersiz Kılma Flaşı – önceliğin

Otomatik Flaşı GEÇERSİZ KILMAMASINI sağlar. (1) olarak ayarlandığında bu öncelik Otomatik Flaşı GEÇERSİZ KILMAZ.

Bit 0: Talep Kilitlemesiz Bellek - Dedektör belleği

gerektirmeyen bir işlemi etkinleştirmeyi sağlar. (1) olarak ayarlandığında, bir öncelik girişi, preemptDelay süresi dolmadan sonlandırılırsa öncelik dizilimi gerçekleşmez.

‘Rezerve’ baytının sıfır (0) dışındaki bir değere SET edilmesi, badValue(3) hatası döndürecektir. Öncelik Etkinleştirme ve Tüm Sinyal Gruplarına Kırmızı Flaş desteği, NTCIP 1202 v03'e eklendi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.2"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.7.2.1 and 3.7.2.2"

DEFVAL { 0 }

::= { preemptEntry 2 }

#### Öncelik Bağlantı Parametresi

preemptLink OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, bir öncelik ile

birleştirilecek (bağlanacak) daha yüksek kıdeme sahip başka bir önceliğin tanımlanmasını sağlar. preemptDwellGreen sonunda, bağlı öncelik, bu öncelik için talep aktif olduğu sürece sürdürülecek olan otomatik bir talep alacaktır. Geçerli bir öncelik olmayan ya da daha yüksek bir önceliğe sahip olmayan herhangi bir değer göz ardı edilecektir. Değer, maxPreempts nesne değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.3

<Unit> preempt"

DEFVAL { 0 }

::= { preemptEntry 3 }

#### Öncelik Gecikme Parametresi

preemptDelay OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Öncelik

Gecikme Süresi(0-600 sec). Bu değer, herhangi bir öncelik sıralamasının başlatılmasından önce öncelik girişinin ne kadar süre aktif olacağını belirler. Sürenin tamamlanmasından önce kaldırılan bir talep kilitlemesiz öncelik girişi, bir öncelik sekansının oluşmasına neden olmaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.4

<Unit> second"

DEFVAL { 0 }

::= { preemptEntry 4 }

#### Öncelik İşletim Süresi Parametresi

preemptMinimumDuration OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Öncelik Minimum

İşletim Süresi (0..65535 sec). Bu değer, önceliğin etkin olduğu minimum süreyi belirler. İşletim süresinin zamanlaması Öncelik Gecikmesi’nin (varsa) sonunda başlar ve bu süre geçene kadar bekleme aralığından çıkışı önler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.5

<Unit> second"

DEFVAL { 0 }

::= { preemptEntry 5 }

#### Öncelik Minimum Yeşil Parametresi

preemptMinimumGreen OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Öncelik

Minimum Yeşil Süresi (0-255 sec). Önceliğin sebep olacağı geçiş, aktif olan fazın minimum süresinden veya bu periyodun küçük olanından daha az bir süre yeşil yanmamasını sağlamalıdır. DİKKAT – eğer bu değer sıfır ise, yeşil fazı hemen sonlandırılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.6

<Unit> second"

DEFVAL { 255 }

::= { preemptEntry 6 }

#### Öncelik Minimum Yaya Geç Parametresi

preemptMinimumWalk OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Öncelik

Minimum Yürüme Süresi (0-255 sec). Önceliğin sebep olacağı geçiş, aktif olan yürüme fazın minimum süresinden veya bu periyodun küçük olanından daha az bir süre yürüme süresi verilmemesini sağlamalıdır. DİKKAT – eğer bu değer sıfır ise, yürüme fazı hemen sonlandırılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.7

<Unit> second"

DEFVAL { 255 }

::= { preemptEntry 7 }

#### Öncelik Yaya Koruma Süresi Parametresi

preemptEnterPedClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Yaya

Koruma Süresi(0-255 sec). Bu parametre öncelikli geçiş için son verilen normal bir yaya sinyali için yaya koruma süresi zamanını kontrol eder. Önceliğin sebep olacağı geçiş, aktif olan yaya koruma süresinin minimum süresinden veya bu periyodun küçük olanından daha az bir süre verilmemesini sağlamalıdır. DİKKAT – eğer bu değer sıfır ise, yaya koruma süresi fazı hemen sonlandırılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.8

<Unit> second"

DEFVAL { 255 }

::= { preemptEntry 8 }

#### Öncelik Takip Yeşil Parametresi

preemptTrackGreen OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Takip Koruma

Yeşil Süresi (0-255 sec). Bu parametre, takip koruma süresi akımının yeşil süresini kontrol eder. Takip koruma fazları, preemptTrackPhase nesnesinde etkinleştirilir. Bu değer sıfır ise, takip koruma süresi akımı, preemptTrackPhase programlamasına bakılmaksızın atlanır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.9

<Unit> second"

DEFVAL { 0 }

::= { preemptEntry 9 }

#### Öncelik Minimum Bekleme Parametresi

preemptDwellGreen OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Minimum Bekleme

Aralığı (1-255 sec). Bu parametre, bekleme aralığının minimum zamanlamasını kontrol eder. Bekleme aralığı sırasında aktif olan fazlar, preemptDwellPhase ve preemptCyclingPhase nesnelerinde etkinleştirilir. Bekleme aralığı preemptMinimumDuration, preemptDwellGreen (bu nesne)tamamlanmadan ve talep ortadan kalkmadan önce sona ermeyecektir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.10

<Unit> second"

DEFVAL { 10 }

::= { preemptEntry 10 }

#### Öncelik Maksimum Gerçekleşme Süresi Parametresi

preemptMaximumPresence OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Saniye cinsinden Öncelik

Maksimum Gerçekleşme Süresi (0- 65535 sec). Bu değer, bir öncelik talebinin etkin kalabileceği maksimum süreyi belirler ve bu değer makul olarak kabul edilir. Öncelik talebi bu süre boyunca etkin kaldığında, Kontrol Ünitesi normal işlem durumuna döner. Bu öncelik talebi, durum değişikliği olana kadar (deaktif olana kadar) geçersiz olarak kabul edilir. Sıfır olarak ayarlandığında, öncelik maksimum gerçekleşme süresi devre dışı bırakılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.11

<Unit> second"

DEFVAL { 0 }

::= { preemptEntry 11 }

#### Öncelik Takip Fazı Parametresi

preemptTrackPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin

oktetinde, Öncelik Takip Koruma aralığında etkin olacak bir phaseNumber(ikili değer) bulunur. Burada kullanılan phaseNumber değerleri, maxPhases değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.12"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 12 }

#### Öncelik Bekleme Fazı Parametresi

preemptDwellPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin

oktetinde, öncelik beklemesi sırasında faaliyet gösterebilecek fazları belirten bir phaseNumber (ikili değer) bulunur. preemptCyclingPhase'de tanımlanan fazlar burada tanımlananlardan sonra meydana gelmelidir. Burada kullanılan phaseNumber değerleri, maxPhases değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.13"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 13 }

#### Öncelik Yaya Bekleme Parametresi

preemptDwellPed OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin

oktetinde, öncelik beklemesi sırasında hizmet verilecek yaya hareketlerini belirten bir phaseNumber (ikili değer) bulunur. preemptCyclingPed’de tanımlanan yaya hareketleri burada tanımlananlardan sonra meydana gelmelidir. Burada kullanılan phaseNumber değerleri, maxPhases değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.14"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 14 }

#### Öncelik Bitiş Fazı Parametresi

preemptExitPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin okteti,

öncelik işletimi sonrası aktif olacak bir phaseNumber (ikili değer) içerir. Burada kullanılan phaseNumber değerleri, maxPhases değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.15"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 15 }

#### Öncelik Durumu

preemptState OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

notActive (2),

notActiveWithCall (3),

entryStarted (4),

trackService (5),

dwell (6),

linkActive (7),

exitStarted (8),

maxPresence (9),

advancedPreempt (10) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Öncelik Durumu, ilişkili

önceliğin hangi durum içinde olduğu bilgisini sağlar. Bu durumlar aşağıdaki gibidir:

**other:** öncelik servisi bu standartta belirtilmemiştir.

**notActive:** öncelik girdisi aktif değil, öncelik aktif değildir.

**notActiveWithCall:** öncelik girdisi aktif, öncelik servisi başlatılmadı.

**entryStarted:** öncelik servisi giriş aralıklarını zamanlıyor.

**trackService:** öncelik servisi takip aralıklarını zamanlıyor.

**dwell:** öncelik servisi bekleme aralıklarını zamanlıyor.

**linkActive:** öncelik servisi bağlantılı işlem yürütüyor.

**exitStarted:** öncelik servisi bitiş aralıklarını zamanlıyor.

**maxPresence:** öncelik girdisi maxPresence süresini aştı.

**advancedPreempt:** öncelik servisi gelişmiş öncelik süresini zamanlıyor.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.16"

::= { preemptEntry 16}

#### Öncelik Takip Örtüşme Parametresi

preemptTrackOverlap OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin okteti,

Öncelik Takip Koruma Süresi aralıkları sırasında aktif olacak bir overlapNumber(ikili değer) içerir. Burada kullanılan overlapNumber değerleri, maxOverlaps değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.17"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 17 }

#### Öncelik Bekleme Örtüşme Parametresi

preemptDwellOverlap OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin okteti,

Öncelik Bekleme aralığı sırasında izin verilen bir overlapNumber (ikili değer) içerir. Burada kullanılan overlapNumber değerleri, maxOverlaps değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.18"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 18 }

#### Öncelik Devresi Faz Parametresi

preemptCyclingPhase OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin okteti,

Öncelik Bekleme aralığı sırasında devre yapmasına izin verilen bir phaseNumber (ikili değer) içerir. Burada kullanılan phaseNumber değerleri, maxPhases değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.19"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 19 }

#### Öncelik Devresi Yaya Parametresi

preemptCyclingPed OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin okteti,

Öncelik Bekleme aralığı sırasında yaya hareketini gösteren bir devre yapılmasına izin verilen phaseNumber (ikili değer) içerir. Burada kullanılan phaseNumber değerleri, maxPhases değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.20"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 20 }

#### Öncelik Devresi Örtüşme Parametresi

preemptCyclingOverlap OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli dizenin okteti,

Öncelik Bekleme aralığı sırasında devre yapmasına izin verilen bir overlapNumber (ikili değer) içerir. Burada kullanılan overlapNumber değerleri, maxOverlaps değerini aşmamalı veya 4.3.2 bölümünde tanımlanan tutarlılık kontrollerini ihlal etmemelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.21"

DEFVAL { "" }

::= { preemptEntry 21 }

#### Öncelik Başlangıç Sarı Değişim Parametresi

preemptEnterYellowChange OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Ondalık saniyede Başlangıç

Sarı Değişim (0-25.5 sec). Bu parametre, öncelikli geçişin başlaması ile son verilen normal bir sarı sinyali için sarı değişim zamanlamasını kontrol eder. Önceliğin sebep olacağı geçiş, aktif olan sarı süresinin minimum süresinden veya bu periyodun küçük olanından daha az bir süre verilmemesini sağlamalıdır. DİKKAT – eğer bu değer sıfır ise, sarı süresi fazı hemen sonlandırılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.22

<Unit> tenth second"

DEFVAL { 255 }

::= { preemptEntry 22 }

#### Öncelik Başlangıç Kırmızı Koruma Parametresi

preemptEnterRedClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Ondalık saniyede Başlangıç

Kırmızı Koruma(0-25.5 sec). Bu parametre, öncelikli geçişin başlaması ile son verilen normal bir kırmızı koruma sinyali için kırmızı koruma zamanlamasını kontrol eder. Önceliğin sebep olacağı geçiş, aktif olan kırmızı korumanın minimum süresinden veya bu periyodun küçük olanından daha az bir süre verilmemesini sağlamalıdır. DİKKAT – eğer bu değer sıfır ise, kırmızı koruma fazı hemen sonlandırılır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.23

<Unit> tenth second"

DEFVAL { 255 }

::= { preemptEntry 23 }

#### Öncelik Takip Sarı Değişim Parametresi

preemptTrackYellowChange OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Ondalık saniyede Takip Koruma

Sarı Değişim zamanı (0-25.5 sec). Fazın sarı değişim süresinin daha azı veya bu parametre, takip koruma süresi hareketinin sarı zamanlamasını kontrol eder. Takip koruma fazları preemptTrackPhase nesnesinde etkinleştirilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.24

<Unit> tenth second"

DEFVAL { 255 }

::= { preemptEntry 24 }

#### Öncelik Takip Kırmızı Koruma Parametresi

preemptTrackRedClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Ondalık saniyede Takip Koruma

Kırmızı Koruma zamanı (0-25.5 sec). Fazın kırmızı koruma süresinin daha azı veya bu parametre, takip koruma süresi hareketinin kırmızı koruma zamanlamasını kontrol eder. Takip koruma fazları preemptTrackPhase nesnesinde etkinleştirilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.25

<Unit> tenth second"

DEFVAL { 255 }

::= { preemptEntry 25 }

#### Öncelik Dizilim Numarası

preemptSequenceNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, önceliğin bekleme

süresi boyunca çalıştırılacak sequenceNumber'ı yapılandırmak için kullanılır. Bu değer, maxSequences nesnesi değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.26

<Unit> sequence"

::= { preemptEntry 26 }

#### Öncelik Bitiş Türü

preemptExitType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { exitPhases (1),

queueDelayRecovery (2),

shortService (3),

exitCoord (4)}

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, önceliğin sona

Ermesinden sonra kullanılacak bitiş stratejisini (türünü)tanımlar. Bitiş türleri aşağıdaki gibidir:

**exitPhases:** kontrol ünitesi, konfigüre edildiği gibi faal olmak için hemen bitiş fazlarına geçer.

**queueDelayRecovery:** kontrol ünitesi hemen en yüksek talebin ya da en uzun bekleme süresinin olduğu faza geçer.

**shortService:** kontrol ünitesi hemen ilk kısa servis

fazına geçer. İlk kısa servis fazı, yalnızca öncelikli minimum yeşil süresinin gelişmiş önceliklendirme süresince servis edildiği ya da geçiş üstünlüğü devir süresi boyunca servis edildiği fazdır.

**exitCoord:** kontrol ünitesi öncelikli geçiş

olmaması durumunda Uyarmalı Kontrol Ünitesinin koordineli devresindeki yerine geri döner.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.2.1.27"

::= { preemptEntry 28 }

### **Öncelik Kontrol Tablosu**

preemptControlTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PreemptControlEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu tablo, önceliklendirmelerin uzaktan aktive edilmesine izin veren kontrol nesnelerini içerir. Cihaz tarafından desteklenen her bir önceliklendirme girişi için bir kontrol nesnesi olmalıdır. device. Bu tablonun toplam satır sayısı maxPreempts’e eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.3"

::= { preempt 3 }

preemptControlEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PreemptControlEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her bir öncelik girişi için

Kontrol nesneleri. Bu neseneler sistemin öncelik fonksiyonlarını uzaktan aktive etmesine izin verir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.3.1"

INDEX { preemptControlNumber }

::= { preemptControlTable 1 }

PreemptControlEntry ::= SEQUENCE {

preemptControlNumber INTEGER,

preemptControlState INTEGER }

#### Öncelik Kontrol Numarası

preemptControlNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, ilgili satırdaki

ilişkili olduğu preemptControlState nesnesi tarafından kontrol edilen öncelik giriş numarasını belirler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.3.1.1

<Unit> preempt"

::= { preemptControlEntry 1 }

#### Öncelik Kontrol Durumu

preemptControlState OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne ON(1) olarak

ayarlandığında, eğer fiziksel öncelik girişi tarafından bir eylem başlatılmadıysa, ilişkili öncelik eylemlerinin gerçekleşmesini sağlar. Bu nesne veya fiziksel öncelik girişi ON konumunda olduğu sürece önceliklendirme aktif kalır. Bu nesne OFF(O) olarak ayarlandığında,fiziksel öncelik girişinin ilişkili önceliklendirme eylemlerini kontrol etmesi sağlanır. BACKUP modunda cihaz bu objeyi ZERO olarak resetler. Bu nesneye yapılacak yazım yedekleme zamanlayıcısı(Backup timer)’nı ZERO olarak resetler(bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.3.1.2"

::= { preemptControlEntry 2 }

### **Öncelik Durumu**

preemptStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, cihazda şu anda

çalıştırılan öncelik numarasını tanımlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.4"

::= { preempt 4 }

### **Maksimum Öncelik Grupları**

maxPreemptGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..2)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kavşak Kontrol Cihazının

desteklediği maksimum öncelik grup numarası (her grup için 8 öncelik). Bu değer şuna eşittir: TRUNCATE [(maxPreempts + 7) / 8]. Bu nesne, preemptStatusGroupTable’da görülen maksimum satır sayısını verir.

<<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.5

<Unit> group"

::= { preempt 5 }

### **Öncelik Durum Tablosu**

preemptStatusGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PreemptStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> 8 öncelik grubu içindeki Kavşak

Kontrol Cihazı öncelik giriş sinyal durumunu içeren tablodur. Tablonun satır sayısı maxPreemptGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.6"

::= { preempt 6 }

preemptStatusGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PreemptStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> 8 öncelik girişi için öncelik

giriş sinyal durumu.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.6.1"

INDEX { preemptStatusGroupNumber }

::= { preemptStatusGroupTable 1 }

PreemptStatusGroupEntry ::= SEQUENCE {

preemptStatusGroupNumber INTEGER,

preemptStatusGroup INTEGER }

#### Öncelik Durum Grup Numarası

preemptStatusGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için

öncelik geçiş grup numarası. Bu değer maxPreemptGroups nesnesinin değerini geçemez.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.6.1.1

<Unit> group"

::= { preemptStatusGroupEntry 1 }

#### Öncelik Durum Grubu

preemptStatusGroup OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Öncelik giriş sinyal durumu

maskesidir. bit = 1, bir öncelik giriş sinyali tespit edildiği; bit = 0 ise hiçbir öncelik giriş sinyali tespit edilmediği anlamına gelir.

Bit 7: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8) – 2

Bit 4: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Preempt # = (preemptStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.6.1.2"

::= { preemptStatusGroupEntry 2 }

### **Öncelik Kuyruk Gecikme Tablosu**

preemptQueueDelayTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PreemptQueueDelayEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> kuyruk gecikmesi iyileştirme

stratejisi için Kavşak Kontrol Cihazı dedektör parametrelerini içeren tablodur. Bu tablonun satır sayısı maxVehicleDetectors nesnesini geçemez.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.7"

::={ preempt 7 }

preemptQueueDelayEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PreemptQueueDelayEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kuyruk gecikmesi iyileştirme

stratejisi kullanıldıysa spesifik bir Kavşak Kontrol Cihazı öncelik girişi için parametreler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.7.1"

INDEX { preemptNumber, vehicleDetectorNumber }

::={ preemptQueueDelayTable 1}

PreemptQueueDelayEntry ::= SEQUENCE {

preemptDetectorWeight INTEGER }

#### Öncelik Dedektör Katsayısı

preemptDetectorWeight OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..1000)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, dedektör verisi kuyruk

gecikmesi iyileştirme stratejisini belirlemede kullanıldığında, ilişkili dedektör için relatif katsayıyı tanımlar. vehicleDetectorNumber ile bir faz arasındaki ilişki vehicleDetectorCallPhase ile tanımlanır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.7.1.1"

::= { preemptQueueDelayEntry 1 }

### **Maksimum Önceliklendirme Bariyerleri**

maxPreemptGates OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu Kavşak Kontrol Cihazının

desteklediği maksimum öncelik bariyer sayısıdır. Bu nesne preemptGateTable’daki maksimum satır sayısını belirler.

<<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.8

<Unit> gates"

::= { preempt 8 }

### **Öncelik Bariyer Tablosu**

preemptGateTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF PreemptGateEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir öncelik sekansı sırasında

indirilebilecek bariyerlerin durumunu içeren tablodur.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.9"

::= { preempt 9 }

preemptGateEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX PreemptGateEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Öncelik sekansları için bariyer

durumu.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.9.1"

INDEX { preemptGateNumber }

::= { preemptGateTable 1 }

PreemptGateEntry ::= SEQUENCE {

preemptGateNumber INTEGER,

preemptGateStatus INTEGER,

preemptGateDescription DisplayString }

#### Öncelik Bariyer Numarası

preemptGateNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..8)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için

öncelik bariyer numarası.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.9.1.1"

::= { preemptGateEntry 1 }

#### Öncelik Bariyer Durumu

preemptGateStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { unknown(1),

other(2),

up(3),

down(4) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir öncelik sekansı sırasında

indirilebilecek bir bariyerin durumunu.

**bilinmiyor:** Bilinmeyen durum veya bariyer mevcut değil

**diğer:** Bariyer ne yukarı, ne de aşağı konumda kilitli.

**yukarı:** Bariyer yukarı konumda

**aşağı:** Bariyer aşağı konumda

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.9.1.2"

DEFVAL { unknown }

::= { preemptGateEntry 2 }

#### Öncelik Bariyer Tanımı

preemptGateDescription OBJECT-TYPE

SYNTAX DisplayString (SIZE (0..255))

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bariyerin konumu ve belki tipini

belirleyen metinsel parametre.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.6.9.1.3"

::= { preemptGateEntry 3 }

## **5.8. Ring Parametreleri**

ring OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 7 }

-- ring düğümü, ring yapılandırmasını destekleyen nesneler içerir,

-- cihazdaki durum ve kontrol fonksiyonları.

### **5.8.1. Maksimum Ringler**

maxRings OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesnenin değeri, bu cihazın

desteklediği maksimum ring sayısını belirtmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.1

<Unit> ring"

::= { ring 1 }

### **5.8.2. Maksimum Sekanslar**

maxSequences OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesnenin değeri, bu cihazın

desteklediği maksimum sekans planı sayısını belirtmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.2

<Unit> sequence"

::= { ring 2 }

### **5.8.3. Sekans Tablosu**

sequenceTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF SequenceEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu tablo, kontrol cihazı için

tüm sekans planlarını içerir. Sekans planı, KKC’nin desteklediği her ring için bir satırdan oluşmalıdır. Her satır, o ring için faz sırasını tanımlar.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.3"

::= { ring 3 }

sequenceEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX SequenceEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesi için

Faz Sırası Parametreleri.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.3.1"

INDEX { sequenceNumber, sequenceRingNumber }

::= { sequenceTable 1 }

SequenceEntry ::= SEQUENCE {

sequenceNumber INTEGER,

sequenceRingNumber INTEGER,

sequenceData OCTET STRING }

#### Sekans Numarası

sequenceNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu sayı bir sekans planını

tanımlar. Tablonun her satırı bir ring için faz sırasını içerir. Sekans planı, her ring için o ringin faz sıralarını tanımlayan bir satırdan oluşmalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.3.1.1

<Unit> sequence"

::= { sequenceEntry 1 }

#### Sekans Ring Numarası

sequenceRingNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu sayı, bu faz sırasının

geçerli olduğu ring numarasını tanımlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.3.1.2

<Unit> ring"

::= { sequenceEntry 2 }

#### Sekans Verisi

sequenceData OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her sekizli, ilişkili ring

numarası içindeki bir Faz Numarasıdır (ikili değer). Faz numarası değeri maxPhases nesnesinin değerini aşmamalıdır. Faz numaralarının sırası, ringin faz sırasını belirler. Faz numaraları, Bölüm 4.3.2'de tanımlanan Tutarlılık Kontrollerini ihlal edecek şekilde sıralanmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.3.1.3"

::= { sequenceEntry 3 }

### **5.8.4. Maksimum Ring Kontrol Grupları**

maxRingControlGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesinin

desteklediği maksimum Ring Kontrol Grubu sayısı (grup başına 8 ring). Bu değer, TRUNCATE[(maxRings + 7) / 8] değerine eşittir. Bu, ringControlGroupTable’görünecek maksimum satırları belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.4

<Unit> group"

::= { ring 4 }

### **5.8.5. Ring Kontrol Grup Tablosu**

ringControlGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF RingControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz ringden oluşan gruplar

halinde Uyarmalı Kontrol Ünitesi Ring Kontrolünü içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı maxRingControlGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5"

::= { ring 5 }

ringControlGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX RingControlGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz Uyarmalı Kontrol Birimi

ringi için Ring Kontrolü.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1"

INDEX { ringControlGroupNumber }

::= { ringControlGroupTable 1 }

RingControlGroupEntry ::= SEQUENCE {

ringControlGroupNumber INTEGER,

ringControlGroupStopTime INTEGER,

ringControlGroupForceOff INTEGER,

ringControlGroupMax2 INTEGER,

ringControlGroupMaxInhibit INTEGER,

ringControlGroupPedRecycle INTEGER,

ringControlGroupRedRest INTEGER,

ringControlGroupOmitRedClear INTEGER,

ringControlGroupMax3 INTEGER }

#### Ring Kontrol Grup Numarası

ringControlGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için Ring

Kontrol Grubu numarası. Bu değer, maxRingControlGroups değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.1

<Unit> group"

::= { ringControlGroupEntry 1 }

#### Ring Durdurma Süresi Kontrolü

ringControlGroupStopTime OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda zamanlamanın durdurulmasına izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Durma Süresi kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 - ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 – ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.2"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.4.1.6"

::= { ringControlGroupEntry 2 }

#### Ring Zorlamalı Bitiş Kontrolü

ringControlGroupForceOff OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda bulunan zorla kapatma komutu aracılığıyla fazların sonlandırılmasına izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Zorlamalı Bitiş kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 – ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 – ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.3"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.4.1.1"

::= { ringControlGroupEntry 3 }

#### Ring Maks 2 Kontrol

ringControlGroupMax2 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda Maksimum 2 zamanlama talep edilmesine izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Maksimum 2 kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 - ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 - ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.4"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.4.1.7"

::= { ringControlGroupEntry 4 }

#### Ring Maks Engelleme Kontrolü

ringControlGroupMaxInhibit OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION"<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda dahili maksimum zamanlamaların engellenmesinin talep edilmesine izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Maksimum Engelleme kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 - ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 - ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.5"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.4.1.3"

::= { ringControlGroupEntry 5 }

#### Ring Yaya Geri Çevrim Kontrolü

ringControlGroupPedRecycle OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda bir yaya geri dönüşümü talep edilmesine izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Yaya Geri Çevrim kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 - ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 - ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.6"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.4.1.5"

::= { ringControlGroupEntry 6 }

#### Ring Kırmızıda Kalma Kontrolü

ringControlGroupRedRest OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda kırmızıda kalma kontrolü talep edilmesine izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Kırmızıda Kalma kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 - ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 - ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.7"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.4.1.2"

::= { ringControlGroupEntry 7 }

#### Ring Kırmızı Koruma Atlama Kontrolü

ringControlGroupOmitRedClear OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda kırmızı korumaların atlanmasına izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Kırmızı Koruma Atlama kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 - ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 - ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.8"

REFERENCE "NEMA TS 2 Clause 3.5.4.1.4"

::= { ringControlGroupEntry 8 }

#### Ring Maks 3 Kontrol

ringControlGroupMax3 OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, uzaktan erişimle,

cihazda Maksimum 3 zamanlama talep edilmesine izin vermek için kullanılır. Cihaz, ilgili bit değerine göre bir ring için Sistem Maksimum 3 kontrolünü aşağıdaki şekilde etkinleştirir/devre dışı bırakır:

bit = 0 - ring kontrolünü devre dışı bırak

bit = 1 - ring kontrolünü aktive et

Bit 7: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8)

Bit 6: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Ring # = (ringControlGroupNumber \* 8) – 7

Cihaz YEDEKLEME modundayken bu nesneyi resetleyerek SIFIR’a çekecektir. Bu nesneye uygulanan bir yazım işlemi, Yedekleme zamanlayıcısını resetleyerek SIFIR’a çekecektir (bkz. unitBackupTime).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.5.1.9"

::= { ringControlGroupEntry 9 }

### **5.8.6 Ring Durum Tablosu**

ringStatusTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF RingStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Çalıştırılan Kontrol Cihazı Ring

Durumunu içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı maxRings nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.6"

::= { ring 6 }

ringStatusEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX RingStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Cihazı ringi

için Ring durumu.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.6.1"

INDEX { sequenceRingNumber }

::= { ringStatusTable 1 }

RingStatusEntry ::= SEQUENCE {

ringStatus INTEGER }

#### Ring Durumu

ringStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> İlgili ring için Ring durumu.

Bit 7: Rezerve (daima sıfır)

Bit 6: Rezerve (daima sıfır)

Bit 5: Zorlamalı Bitiş (Force Off) - bit = 1 iken,

ringdeki aktif faz zorla sonlandırılır.

Bit 4: Maksimum Bitiş (Max Out) - bit = 1 iken,

ringdeki aktif faz, maksimum süresi geçtiği için Maksimum Bitiş tarafından sonlandırılır.

Bit 3: Boşluklu Bitiş (Gap Out) - bit = 1 iken,

ringdeki aktif faz, kendisiyle ilişkilendirilen dedektörlerdeki talep yoksunluğu sebebiyle Boşluklu Bitiş tarafından sonlandırılır.

Bit 2: Kodlanmış Durum Bit C

Bit 1: Kodlanmış Durum Bit B

Bit 0: Kodlanmış Durum Bit A

+======+=====+=====+=====+===============+

| Code | Bit States | State |

| ## | A | B | C | Names |

+======+=====+=====+=====+===============+

| 0 | 0 | 0 | 0 | Min Green |

| 1 | 1 | 0 | 0 | Extension |

| 2 | 0 | 1 | 0 | Maximum |

| 3 | 1 | 1 | 0 | Green Rest |

| 4 | 0 | 0 | 1 | Yellow Change |

| 5 | 1 | 0 | 1 | Red Clearance |

| 6 | 0 | 1 | 1 | Red Rest |

| 7 | 1 | 1 | 1 | Undefined |

+======+=====+=====+=====+===============+

NEMA TS 2 Madde 3.5.4.2, Kodlanmış Durum Bitlerinin daha ayrıntılı tanımını sağlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.7.6.1.1"

::= { ringStatusEntry 1 }

## **Kanal Parametreleri**

channel OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 8 }

-- Bu, kanal nesnelerini desteklemek için bir düğümü tanımlar.

### **5.9.1. Maksimum Kanallar**

maxChannels OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir Uyarmalı Kontrol Ünitesi’nin

desteklediği kanalların maksimum sayısını belirtir. "channelTable" nesnesinde görünecek satır sayısı bu maksimum sayıyı gösterecektir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.1

<Unit> channel"

::= { channel 1 }

### **5.9.2 Kanal Tablosu**

channelTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF ChannelEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesi kanal parametrelerini içeren bir tablodur. Bu tablonun satır sayısı, maxChannels nesnesiyle eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2"

::= { channel 2 }

channelEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX ChannelEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Belirli bir Uyarmalı Kontrol

Ünitesi kanalı için parametreler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1"

INDEX { channelNumber }

::= { channelTable 1 }

ChannelEntry ::= SEQUENCE {

channelNumber INTEGER,

channelControlSource INTEGER,

channelControlType INTEGER,

channelFlash INTEGER,

channelDim INTEGER,

channelGreenType INTEGER,

channelGreenIncluded OCTET STRING,

channelIntersectionId INTEGER }

#### Kanal Sayısı

channelNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için

kanal numarası. Bu değer, maxChannels nesnesi değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.1

<Unit> channel"

::= { channelEntry 1 }

#### Kanal Kontrol Kaynağı Parametresi

channelControlSource OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, kanal kontrol kaynağını (Faz veya Örtüşme olan) tanımlar. Değer, channelControlType nesnesi tarafından belirlenen maxPhases veya maxOverlaps değerini aşmamalıdır:

Value 00 = Kontrol Yok (Kullanılmıyor)

Value 01 = Faz 01 veya Örtüşme A

Value 02 = Faz 02 veya Örtüşme B

||

Value 15 = Faz 15 veya Örtüşme O

Value 16 = Faz 16 veya Örtüşme P

vs.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.2"

::= { channelEntry 2 }

#### Kanal Kontrol Türü Parametresi

channelControlType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

phaseVehicle (2),

phasePedestrian (3),

overlap (4),

pedOverlap (5),

queueJump (6) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, kanal kontrol

türünü (Taşıt Fazı, Yaya Fazı veya Örtüşme) tanımlar:

**other:** Kanal, başka bir görüntüleme tipini kontrol eder.

**phaseVehicle:** Kanal, taşıt fazı ekranını kontrol eder. Ayrıca bisiklet fazları ve geçiş fazları için de geçerlidir.

**phasePedestrian:** Kanal yaya fazı ekranını kontrol eder.

**overlap:** Kanal örtüşme ekranını kontrol eder, sarı flaş oku, kırmızı flaş oku, taşıt örtüşmeleri, bisiklet örtüşmeleri ve geçiş örtüşmelerini içerebilir.

**pedOverlap:** Kanal yaya ekranı için bir örtüşme kontrol eder.

**queueJump:** Kanal genellikle geçiş önceliği için kullanılan bir kuyruk atlama ekranını kontrol eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.3"

::= { channelEntry 3 }

#### Kanal Flaş Parametresi

channelFlash OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Otomatik flaş sırasında kanal durumunu tanımlar.

Bit 7: Reserved

Bit 6: Reserved

Bit 5: Reserved

Bit 4: Reserved

Bit 3: Yarım Saniyelik Alternatif Flaş

Bit=0: Kapalı/Devre Dışı & Bit=1: Açık/Etkin

Bit 2: Kırmızı Flaş

Bit=0: Kapalı/Sönük Kırmızı & Bit=1: Açık/Kırmızı Flaş

Bit 1: Sarı Flaş

Bit=0: Off/Sönük Sarı & Bit=1: Açık/Sarı Flaş

Bit 0: Reserved

Her iki bit 1 ve 2'den oluşan bir SET, bit 1=0 ve bit 2=1 ile sonuçlanacaktır. "Reserved" olarak adlandırılan bir bitin sıfır (0) dışında bir değere ayarlanması, bir badValue(3) hatası döndürmelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.4"

::= { channelEntry 4 }

#### Kanal Karartma Parametresi

channelDim OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, Karartma sırasında

kanal durumunu tanımlar. Karartma, saha terminallerine uygulanan AC sinüzoidinden alternatif yarım segmentlerin çıkarılmasıyla gerçekleştirilir.

Bit 7: Reserved

Bit 6: Reserved

Bit 5: Reserved

Bit 4: Reserved

Bit 3: Yarı Hattın Devresinde Alternatif Karartma

Bit=0: Kapalı/+ yarım devre & Bit=1: Açık/- yarım devre

Bit 2: Sönük Kırmızı

Bit=0: Kapalı/ Karartılmamış Kırmızı & Bit=1: Açık/Sönük Kırmızı

Bit 1: Sönük Sarı

Bit=0: Kapalı / Karartılmamış Sarı & Bit=1: Açık / Sönük Sarı

Bit 0: Sönük Yeşil

Bit=0: Kapalı / Karartılmamış Yeşil & Bit=1: Açık / Sönük Yeşil

Bir "reserved" bitinin sıfır (0) dışındaki bir değere SET edilmesi, bir badValue(3) hatası döndürür.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.5"

::= { channelEntry 5 }

#### Kanal Hareket Türü

channelGreenType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

protected (2),

permissive (3),

flashYellow (4),

flashRed (5) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu nesne, kanal çıkışı Yeşil olduğunda bu kanal için signalState'i tanımlar. Bu nesne, Sinyal Faz ve Zamanlama verilerinin oluşturulmasını desteklemek için kullanılır.

**other:** bu kanal tarafından kontrol edilen ve serbest hareket, bu standart tarafından tanımlanmamıştır.

**protected:** yeşil hareketin en azından bir kısmının korumalı modda gerçekleştiğini gösterir.

**permissive:** yeşil hareketin serbest modda meydana geldiğini, yani herhangi bir dönüşün ancak yayalara ve/veya karşıt trafiğe yol verdikten sonra yapılmasına izin verildiğini gösterir.

**flashYellow:** bir aracın yayalara ve/veya herhangi bir çakışan trafiğe yol verdikten sonra dikkatli bir şekilde ilerleyebileceğini belirtir. Yanıp sönen sarı oklar içerir.

**flashRed:** bir aracın durduktan ve yayalara ve/veya herhangi bir çakışan trafiğe yol verdikten sonra ilerleyebileceğini gösterir. Yanıp sönen kırmızı oklar içerir.

Ek olarak, MotionManeuverGreenType adında benzer bir nesne olduğunu unutmayın.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.6"

::= { channelEntry 6 }

#### Kanal Dahil İçerilen Hareketler

channelGreenIncluded OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu kanal için channelGreenType

'korumalı (2)' ise, bu nesne bu hareketin serbest modda olup olmadığını ve ne zaman olduğunu belirtmek için kullanılır. Bu nesne, Sinyal Faz ve Zamanlama verilerinin oluşturulmasını desteklemek için kullanılır ve yalnızca bu kanal için channelGreenType 'korumalı (2)' ise, bu kanalla ilişkili hareketler için signalState'i (Bkz. signalState) tanımlar. Sekizli dizideki her sekizli, çakışan veya karşıt bir channelNumber'ı temsil eder; sekizli dizideki herhangi bir sekizlinin durumu Kanal Kırmızı DEĞİLDİR veya Karanlık ise, bu kanalın durumu Yeşilken hareket için sinyal Durumu "serbest-Harekete İzin Verildi (5)" olur. Aksi takdirde, bu kanalın durumu kanal Yeşil olduğunda, hareket için sinyal Durumu 'korumalı-Harekete İzin Verildi (6)' olur.Bu satırdaki channelGreenType 'korumalı (2)' değilse, bu nesne değeri dikkate alınmaz.

Bir 'serbest harekete izin verildi' sinyal durumunu izleyen bir koruma durumunun, 'izin verilen koruma' bir sinyal durumu olacağı ve 'korumalı harekete izin verildi' bir sinyal durumunu izleyen bir koruma durumunun, 'korumalı harekete izin verildi' bir sinyal durumu olacağı varsayılır.

Örneğin, channelNumber 1'in kuzeye doğru bir sola dönüşü, channelNumber 2'nin ise güneye doğru bir hareketi temsil ettiğini varsayalım . Bir channelGreenType.1 of "protected (2)" ve channelGreenIncluded.1 of "02", channelNumber 2'nin durumunun Kanal Kırmızı DEĞİLDİR veya karanlık olduğunu, channelNumber.1 durumu kanal Yeşil olduğunda channelNumber.1 ile ilişkili hareket için signalState'in "korumalı-Harekete İzin Verildi" olduğunu gösterir. Aksi takdirde, bu kanalın durumu kanal Yeşil olduğunda, channelNumber.1 ile ilişkili hareketin sinyal Durumu 'korumalı-Harekete İzin Verildi (6)' olur.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.7"

::= { channelEntry 7 }

#### Kanal Kavşak Tanımlayıcısı

channelIntersectionId OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> SAE J2735'i desteklemek için, bu

nesne SPAT verilerinin alışverişini desteklemek için kullanılır ve kanal çıkışının ilişkilendirildiği kavşağın (bölgesel olarak) benzersiz tanımlayıcısını içerir. Aynı tanımlayıcının, bu kavşağın yol geometri konfigürasyonunu tanımlayan bir MAP veri mesajında yayınlanması beklenmektedir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.2.1.8"

REFERENCE "SAE J2735\_201603 DE\_IntersectionID"

::= { channelEntry 8 }

### **Maksimum Kanal Durum Grupları**

maxChannelStatusGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesi tarafından desteklenen Kanal Durum Grupları'nın maksimum sayısı (grup başına 8 kanal).

Bu değer TRUNCATE [(maxChannels + 7) / 8] şeklinde hesaplanır. Bu nesne, channelStatusGroupTable nesnesinde görünecek maksimum satırları gösterir.<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.3

<Unit> group"

::= { channel 3 }

### **Kanal Durumu Grup Tablosu**

channelStatusGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF ChannelStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kontrol Ünitesi

kanal çıkışlarının (Kırmızı, Sarı ve Yeşil) sekiz sinyal grubundan oluşan durumlarını içeren bir tablo. Bu tabloda satır sayısı maxChannelStatusGroups nesnesiyle eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.4"

::= { channel 4 }

channelStatusGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX ChannelStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz Aktif Kontrol Birimi

kanalının (Kırmızı, Sarı ve Yeşil) çıkış durumu.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.4.1"

INDEX { channelStatusGroupNumber }

::= { channelStatusGroupTable 1 }

ChannelStatusGroupEntry ::= SEQUENCE {

channelStatusGroupNumber INTEGER,

channelStatusGroupReds INTEGER,

channelStatusGroupYellows INTEGER,

channelStatusGroupGreens INTEGER }

#### Kanal Durumu Grup Numarası

channelStatusGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesneler için

channelStatusGroup numarası. Bu değer maxChannelStatusGroups nesne değerini aşamaz.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.4.1.1

<Unit> group"

::= { channelStatusGroupEntry 1 }

#### Kanal Durumu Grup Kırmızıları

channelStatusGroupReds OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kanal Kırmızı Çıkış

Durumu Maskesi, bir bit=1 olduğunda, Kanal Kırmızı çıkışının şu anda aktif olduğunu gösterir. Bir bit=0 olduğunda ise Kanal Kırmızı çıkışı şu anda aktif DEĞİLDİR.

Bit 7: Channel # = (channelStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) – 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.4.1.2"

::= { channelStatusGroupEntry 2 }

#### Kanal Durumu Grup Sarıları

channelStatusGroupYellows OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kanal Sarı Çıkış Durumu

Maskesi, bir bit=1 olduğunda Kanal Sarı çıkışının şu anda aktif olduğunu gösterir. Bir bit=0 olduğunda ise Kanal Sarı çıkışı şu anda aktif DEĞİLDİR.

Bit 7: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.4.1.3"

::= { channelStatusGroupEntry 3 }

#### Kanal Durumu Grup Yeşilleri

channelStatusGroupGreens OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kanal Yeşil Çıkış Durumu

Maskesi, bir bit=1 olduğunda Kanal Yeşil çıkışının şu anda aktif olduğunu gösterir. Bir bit=0 olduğunda ise Kanal Yeşil çıkışı şu anda aktif DEĞİLDİR.

Bit 7: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Kanal # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Channel # = (channelStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.8.4.1.4"

::= { channelStatusGroupEntry 4 }

## **Örtüşme Parametreleri**

overlap OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 9 }

-- Bu kısım örtüşme fonksiyonlarını düzenleme, görüntüleme ve kontrol

-- etmeyi sağlayan nesneleri içerir.

### **5.10.1. Maksimum Örtüşme**

maxOverlaps OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kavşak Kontrol Cihazının

desteklediği maksimum Örtüşme Sayısı. Bu nesne overlapTable nesnesinde bulunacak maksimum satır sayısını belirler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.1

<Unit> overlap"

::= { overlap 1 }

### **5.10.2. Örtüşme Tablosu**

overlapTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF OverlapEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Uyarmalı Kavşak Kontrol Cihazının örtüşme

parametrelerinin bulunduğu tablodur. Bu tablodaki satır sayısı maxOverlaps nesnesine eşit olmalıdır.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2"

::= { overlap 2 }

overlapEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX OverlapEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Özel bir Uyarmalı Kavşak Kontrol Cihazının

örtüşme parametreleri.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1"

INDEX { overlapNumber }

::= { overlapTable 1 }

OverlapEntry ::= SEQUENCE {

overlapNumber INTEGER,

overlapType INTEGER,

overlapIncludedPhases OCTET STRING,

overlapModifierPhases OCTET STRING,

overlapTrailGreen INTEGER,

overlapTrailYellow INTEGER,

overlapTrailRed INTEGER,

overlapWalk INTEGER,

overlapPedClearance INTEGER,

overlapConflictingPedPhases OCTET STRING }

#### Örtüşme Numarası

overlapNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırda bulunan nesneler için örtüşme

numarası. Bu değer maxOverlaps nesnesinin değerini aşmamalıdır. Değer Örtüşmeyi aşağıdaki şekilde eşleştirir:

1 = Örtüşme A, 2 = Örtüşme B vb.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.1

<Unit> overlap"

::= { overlapEntry 1 }

#### Örtüşme Türü

overlapType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other(1),

normal (2),

minusGreenYellow (3),

pedestrianNormal (4),

fYAThreeSection (5),

fYAFourSection (6),

fRAThreeSection (7),

fRAFourSection (8),

transit-2 (9),

minusGreenYellowAlternate (10)}

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satır için örtüşme işleminin türüdür.

Türler şunlardır:

**other:** Örtüşme burada tanımlananlardan farklı bir modda işletilir.

**normal:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases tarafından kontrol edilir. Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı yeşil olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz yeşil olduğunda.

(2) örtüşme içeren faz sarı (veya kırmızı koruma) olduğunda ve sıradaki faz örtüşme içeren faz olduğunda.

Sıradaki faz örtüşme içeren bir faz değilse örtüşme içeren faz sarı olduğunda örtüşme çıktısı sarı olmalıdır. Örtüşme için yeşil ve sarı AÇIK olmadığında örtüşme çıktısı kırmızı olmalıdır.

**minusGreenYellow:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases ve overlapModifierPhases tarafından kontrol edilir. Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı yeşil olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz yeşil olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme içeren faz sarı (veya kırmızı koruma) olduğunda ve sıradaki faz örtüşme içeren faz olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

Sıradaki faz örtüşme içeren bir faz değilse örtüşme içeren faz sarı olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz sarı OLMADIĞINDA örtüşme çıktısı sarı olmalıdır. Örtüşme için yeşil ve sarı AÇIK olmadığında örtüşme çıktısı kırmızı olmalıdır.

**pedestrianNormal:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases tarafından kontrol edilir. Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı Yürüme olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz yeşil olduğunda.

(2) örtüşme içeren faz sarı (veya kırmızı koruma) olduğunda ve sıradaki faz örtüşme içeren faz olduğunda.

(3) örtüşme içeren bir faz Yürüme olduğunda.

(4) örtüşme içeren bir faz yaya koruma aralığında olduğunda ve sıradaki faz örtüşme içeren faz olduğunda. Yürüme aralığının tamamlanmasının ardından, örtüşme yaya koruma aralığına geçiş yapar.

Programlanan yaya koruma süresi bittiğinde örtüşme çıktısı yaya koruma aralığından çıkış yaparak sabit Durma aşamasına geçiş yapmalıdır. Örtüşme için Yürüme ve yaya koruma AÇIK olmadığında örtüşme çıktısı sabit Durma olmalıdır.

**fYAThreeSection:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases ve overlapModifierPhases tarafından kontrol edilir. Örtüşme çıktısı yeşil ok, sarı/sarı flaş ok ve kırmızı ok olacak şekilde 3-bölmeli bir sinyal grubu ile birlikte kullanılmalıdır.

Sola dönüş sinyalinin karşısındaki serbest düz geçiş fazı

overlapIncludedPhases ve ilgili korumalı sola dönüş fazı

overlapModifierPhases’dir.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı Sarı Flaş Oku olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz yeşil olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme içeren faz sarı (veya kırmızı koruma) olduğunda, sıradaki faz örtüşme içeren veya örtüşme tamamlayıcı faz olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı Sarı olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz sarı olduğunda, sıradaki faz örtüşme içeren faz olmadığında ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme tamamlayıcı faz sarı olduğunda.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı kırmızı olmalıdır:

(1) örtüşme içeren faz kırmızı olduğunda, örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA ve örtüşme tamamlayıcı faz sarı OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme tamamlayıcı faz kırmızı koruma aralığını işletirken.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı yeşil olmalıdır:

(1) örtüşme tamamlayıcı faz yeşil olduğunda.

**fYAFourSection:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases ve overlapModifierPhases tarafından kontrol edilir. Örtüşme çıktısı sarı flaş oku, sarı ve kırmızı olacak şekilde 4-bölmeli bir sinyal grubu ile birlikte kullanılmalıdır. Sola dönüş sinyalinin karşısındaki serbest düz geçiş fazı overlapIncludedPhases ve ilgili korumalı sola dönüş fazı overlapModifierPhases’dir.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı Sarı Flaş Oku olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz yeşil olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme içeren faz sarı (veya kırmızı koruma) olduğunda, sıradaki faz örtüşme içeren veya örtüşme tamamlayıcı faz olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı Sarı olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz sarı olduğunda, sıradaki faz örtüşme içeren faz olmadığında ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme tamamlayıcı faz sarı olduğunda.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı kırmızı olmalıdır:

(1) örtüşme içeren faz kırmızı olduğunda, örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA ve örtüşme tamamlayıcı faz sarı OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme tamamlayıcı faz kırmızı koruma aralığını işletirken.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı karanlık olmalıdır:

1. örtüşme tamamlayıcı faz yeşil olduğunda.

**fRAThreeSection:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases ve overlapModifierPhases tarafından kontrol edilir. Örtüşme çıktısı yeşil ok, sarı ok ve kırmızı/kırmızı flaş okunu gösterebilir. overlapIncludedPhases karşılıklı düz geçiş fazı ve overlapModifierPhases korumalı sola dönüş fazıdır.

Örtüşme tamamlayıcı faz yeşil olduğunda örtüşme çıktısı yeşil olmalıdır.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı Sarı olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz sarı olduğunda.

(2) örtüşme tamamlayıcı faz kırmızı olduğunda ve örtüşme içeren faz sarı olduğunda.

Örtüşme tamamlayıcı ve içeren fazlar kırmızı olduğunda örtüşme çıktısı kırmızı olmalıdır.

Örtüşme içeren faz yeşil olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz kırmızı olduğunda örtüşme çıktısı kırmızı flaş olmalıdır.

**fRAFourSection:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases ve overlapModifierPhases tarafından kontrol edilir. Örtüşme çıktısı sarı ok, kırmızı ok ve kırmızı flaş okunu gösterebilir. overlapIncludedPhases karşılıklı düz geçiş fazı ve overlapModifierPhases korumalı sola dönüş fazıdır.

overlapModifierPhase yeşil olduğunda örtüşme çıktısı karanlık olmalıdır.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı Sarı olmalıdır:

(1) örtüşme tamamlayıcı faz sarı olduğunda.

(2) örtüşme tamamlayıcı faz kırmızı olduğunda ve örtüşme içeren faz sarı olduğunda.

Örtüşme tamamlayıcı ve içeren fazlar kırmızı olduğunda örtüşme çıktısı kırmızı olmalıdır.

Örtüşme içeren faz yeşil olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz kırmızı olduğunda örtüşme çıktısı kırmızı flaş olmalıdır.

**transit-2:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı

overlapIncludedPhases tarafından kontrol edilir. Örtüşme çıktısı toplu taşıma taşıtlarının kullandığı örtüşme yeşili (dikey çizgi) ve kırmızı (yatay çizgi) çıktılarından oluşan 2-bölmeli çizgi sinyallerini gösterebilir.

Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı yeşil olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz yeşil olduğunda.

Örtüşme içeren faz sarı olduğunda ve sıradaki faz örtüşme içeren faz olmadığında örtüşme çıktısı yeşil flaş olmalıdır.

Örtüşme içeren faz kırmızı olduğunda örtüşme çıktısı da kırmızı olmalıdır.

**minusGreenYellowAlternate:** Bu tür belirlendiğinde örtüşme çıktısı overlapIncludedPhases ve overlapModifierPhases tarafından kontrol edilir. Aşağıdaki durumlarda örtüşme çıktısı yeşil olmalıdır:

(1) örtüşme içeren bir faz yeşil olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA.

(2) örtüşme içeren faz sarı (veya kırmızı koruma) olduğunda, sıradaki faz örtüşme içeren faz olduğunda, örtüşme tamamlayıcı faz yeşil OLMADIĞINDA ve sıradaki faz örtüşme tamamlayıcı faz olmadığında.

Sıradaki faz örtüşme içeren bir faz değilse örtüşme içeren faz sarı olduğunda ve örtüşme tamamlayıcı faz sarı OLMADIĞINDA örtüşme çıktısı sarı olmalıdır. Örtüşme için yeşil ve sarı AÇIK olmadığında örtüşme çıktısı kırmızı olmalıdır.

Not: Listede bulunan tüm seçenekler için kullanıcının MUTCD yönetimsel rehberlerini anlaması ve ihlalinden kaçınması gerekmektedir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.2"

::= { overlapEntry 2 }

#### Örtüşme İçeren Faz Parametresi

overlapIncludedPhases OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her bir bayt örtüşmede bulunan faz için faz

numarasını içerir. Faz numarası maxPhases nesnesinin değerini

aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.3"

::= { overlapEntry 3 }

#### Örtüşme Tamamlayıcı Faz Parametresi

overlapModifierPhases OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her bir bayt örtüşme tamamlayıcı faz için

faz numarasını içerir. Faz numarası maxPhases nesnesinin değerini aşmamalıdır. Bu nesnenin kullanımı overlapType tarafından tanımlanmıştır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.4"

::= { overlapEntry 4 }

#### Örtüşme Yeşil Uzatma Parametresi

overlapTrailGreen OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme Yeşil Uzatma Parametresinin saniye

cinsinden değeri (0-255 sn). Bu değer sıfırdan büyük olduğunda ve örtüşme yeşil (veya yürüme) aşamaları sonlanmak üzereyken, yeşil süresine nesnenin değeri kadar süre uzatımı yapılır. Bu işlem taşıt, bisiklet ve toplu taşıma fazlarına uygulanabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.5

<Unit> second"

::= { overlapEntry 5 }

#### Örtüşme Sarı Değişim Uzatma Parametresi

overlapTrailYellow OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme Sarı Değişim Uzatma Parametresinin

ondalık saniye cinsinden değeri (NEMA aralığı: 3.0-25.5 sn). Örtüşme yeşili uzatıldığında (Yeşil Uzatma), bu değer örtüşme için Sarı Değişim aralığının mevcut uzunluğunu belirlemelidir. Bu işlem taşıt, bisiklet ve toplu taşıma fazlarına uygulanabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.6

<Unit> tenth second"

::= { overlapEntry 6 }

#### Örtüşme Kırmızı Koruma Uzatma Parametresi

overlapTrailRed OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme Kırmızı Koruma Uzatma

Parametresinin ondalik saniye cinsinden değeri (0-25.5 sn). Örtüşme yeşili uzatıldığında (Yeşil Uzatma), bu değer örtüşme için Kırmızı Koruma aralığının mevcut uzunluğunu belirlemelidir. Bu işlem taşıt, bisiklet ve toplu taşıma fazlarına uygulanabilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.7

<Unit> tenth second"

::= { overlapEntry 7 }

#### Örtüşme Yaya Geç Parametresi

overlapWalk OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme Yürüme Parametresinin saniye

cinsinden değeri (0-255 sn). Bu değer yaya örtüşmesi için yürüme aralığının uzunluğudur. Yürüme aralığının tamamlanmasının ardından, örtüşme yaya koruma aralığına geçiş yapar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.8

<Unit> second"

::= { overlapEntry 8 }

#### Örtüşme Yaya Koruma Parametresi

overlapPedClearance OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-write

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme Yaya Koruma Parametresinin saniye

cinsinden değeri (0-255 sn). Bu değer yaya koruma aralığının uzunluğudur.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.9

<Unit> second"

::= { overlapEntry 9 }

#### Örtüşme Çakışan Yaya Fazı Parametresi

overlapConflictingPedPhases OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Her bir bayt örtüşmede bulunan yaya

tamamlayıcı fazı için faz numarasını içerir. Faz numarası maxPhases nesnesinin değerini aşmamalıdır.

Örtüşme türü 'normal' ise, yaya fazı aktif olduğunda (yürüme veya koruma aralığında) sıfırdan farklı bir değer örtüşmeyi bastırır. Aktif yaya fazının ve koruma aralığının (MUTCD’ye göre 3 saniye gereklidir) tamamlanmasının ardından, örtüşmenin yeşil aşamasına geçişine izin verilir.

Örtüşme türü fYAThreeSection veya fYAFourSection ise, yaya fazı aktif olduğunda (yürüme veya koruma aralığında) sıfırdan farklı bir değer örtüşmenin kırmızı aşamasında kalmasını sağlar. Aktif yaya fazının ve koruma aralığının (MUTCD’ye göre 3 saniye gereklidir) tamamlanmasının ardından, örtüşmenin sarı flaş aşamasına geçişine izin verilir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.2.1.10"

::= { overlapEntry 10 }

### **Maksimum Örtüşme Durumu Grupları**

maxOverlapStatusGroups OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu Uyarmalı Kavşak Kontrol Cihazının

desteklediği Örtüşme Durumu Grupları için Maksimum Sayıdır (Grup başına 8 örtüşme). Bu değer TRUNCATE [(maxOverlaps + 7) / 8] değerine eşittir. Bu nesne overlapStatusGroupTable nesnesindeki maksimum satır sayısını belirler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.3

<Unit> group"

::= { overlap 3 }

### **Örtüşme Durumu Grup Tablosu**

overlapStatusGroupTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF OverlapStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekizli gruplar halinde uyarmalı Kavşak

Kontrol Cihazı çakışma durumlarını (Red, Yellow, & Green)içeren tablodur. Bu tablodaki satır sayısı maxOverlapStatusGroups nesnesine eşittir.

<TableType> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.4"

::= { overlap 4 }

overlapStatusGroupEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX OverlapStatusGroupEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sekiz uyarlamalı Kavşak Kontrol Cihazı

örtüşmelerindeki kırmızı, sarı ve yeşil (Red, Yellow ve Green) durumlarıdır.

Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.4.1"

INDEX { overlapStatusGroupNumber }

::= { overlapStatusGroupTable 1 }

OverlapStatusGroupEntry ::= SEQUENCE {

overlapStatusGroupNumber INTEGER,

overlapStatusGroupReds INTEGER,

overlapStatusGroupYellows INTEGER,

overlapStatusGroupGreens INTEGER }

**5.10.4.1 Örtüşme Durumu Grup Numarası**

overlapStatusGroupNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Satırdaki nesnelerin örtüşme StatusGroup

numarasıdır. Bu değer, maxOverlapStatusGroups nesne değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.4.1.1

<Unit> group"

::= { overlapStatusGroupEntry 1 }

**5.10.4.2 Örtüşme Durumu Grup Kırmızıları**

overlapStatusGroupReds OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme durumunda kırmızı çıkışı maskeleme,

bit=1 olduğunda örtüşen kırmızı çıkışı (Overlap Red) aktif demektir. bit=0 olduğunda ise örtüşen kırmızı çıkışı aktif değil demektir.

Bit 7: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.4.1.2"

::= { overlapStatusGroupEntry 2 }

**5.10.4.3 Örtüşme Durumu Grup Sarıları**

overlapStatusGroupYellows OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme durumunda sarı çıkışı maskeleme,

bit=1 olduğunda örtüşen sarı çıkışı (Overlap Yellow) aktif demektir. bit=0 olduğunda ise örtüşen sarı çıkışı aktif değil demektir.

Bit 7: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 7

Bu nesne, pedestrianNormal çakışma tipi için yaya koruma süresini temsil eder.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.4.1.3"

::= { overlapStatusGroupEntry 3 }

**5.10.4.4 Örtüşme Durumu Grup Yeşilleri**

SYNTAX INTEGER (0..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Örtüşme durumunda yeşil çıkışı maskeleme,

bit=1 olduğunda örtüşen yeşil çıkışı (Overlap Green) aktif demektir. bit=0 olduğunda ise örtüşme yeşil çıkışı aktif değil demektir.

Bit 7: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8)

Bit 6: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 1

Bit 5: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 2

Bit 4: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 3

Bit 3: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 4

Bit 2: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 5

Bit 1: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 6

Bit 0: Overlap # = (overlapStatusGroupNumber \* 8) - 7

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.9.4.1.4"

::= { overlapStatusGroupEntry 4 }

## **Uyarmalı Kontrol Ünitesi Nesneleri**

ascBlock OBJECT IDENTIFIER

::= { asc 11 }

-- This object is an identifier used to group all objects for

-- support of ASC Block Upload and Download activities.

### **ASC Block Get Control**

ascBlockGetControl OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING (SIZE(4..12))

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> ASC kontrolü için kullanılan

dizi parametreleri aşağıdaki gibidir:

ascBlockDataType INTEGER (0..255)

ascBlockDataID INTEGER (0..255)

ascBlockIndex1 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockQuantity1 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockIndex2 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockQuantity2 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockIndex3 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockQuantity3 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockIndex4 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockQuantity4 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockIndex5 INTEGER (0..255) if needed

ascBlockQuantity5 INTEGER (0..255) if needed

Aşağıdaki senaryolarda hata durumu olarak badValue(3) dönecektir:

1) ascBlockDataType is not supported

2) ascBlockDataID is not supported

3) ascBlockIndex1 is zero or not supported

4) ascBlockQuantity1 is zero or ascBlockIndex1 +

ascBlockQuantity1 - 1 is not supported

5) ascBlockIndex2 is zero or not supported

6) ascBlockQuantity2 is zero or ascBlockIndex2 +

ascBlockQuantity2) - 1 is not supported

7) ascBlockIndex3 is zero or not supported

8) ascBlockQuantity3 is zero or ascBlockIndex3 +

scBlockQuantity3) - 1 is not supported

9) ascBlockIndex4 is zero or not supported

10) ascBlockQuantity4 is zero or ascBlockIndex4 +

ascBlockQuantity4) - 1 is not supported

11) ascBlockIndex5 is zero or not supported

12) ascBlockQuantity5 is zero or ascBlockIndex5 +

scBlockQuantity5) - 1 is not supported

13) if the SET length is zero or incorrect for ascBlockDataType &

ascBlockDataID

14) if the GetResponse length for a GET on ascBlockData using maximum data field sizes would exceed a local limitation When this validity check fails, ascBlockErrorStatus shall be set

equal to the Bullet Value above that generated the error.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.11.1

<Unit> "

::= { ascBlock 1 }

### **ASC Block Data**

ascBlockData OBJECT-TYPE

SYNTAX OCTET STRING (SIZE(6..65535))

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> OER formatında şifrelenmiş dizi

ASC bloklarını yüklemek ve indirmek için kullanılmaktadır. Bu objeyi tanımlamak için kullanılan 'dbCreateTransaction' NTCIP 1201 Clause 2.3.1. bölümünde de ayrıca detaylandırılmıştır.

Obje tanımlamaları aşağıdaki gibidir:

1) ascBlockDataType is not supported

2) ascBlockDataID is not supported

3) ascBlockIndex1 is zero or not supported

4) ascBlockQuantity1 is zero or ascBlockIndex1 +

ascBlockQuantity1 - 1 is not supported

5) ascBlockIndex2 is zero or not supported

6) ascBlockQuantity2 is zero or ascBlockIndex2 +

ascBlockQuantity2) - 1 is not supported

7) ascBlockIndex3 is zero or not supported

8) ascBlockQuantity3 is zero or ascBlockIndex3 +

ascBlockQuantity3) - 1 is not supported

9) ascBlockIndex4 is zero or not supported

10) ascBlockQuantity4 is zero or ascBlockIndex4 +

ascBlockQuantity4) - 1 is not supported

11) ascBlockIndex5 is zero or not supported

12) ascBlockQuantity5 is zero or ascBlockIndex5 +

ascBlockQuantity5) - 1 is not supported

13) if the SET length is zero or incorrect for ascBlockDataType & ascBlockDataID

14) if the SET (SEQUENCE OF) value is incorrect.

When this validity check fails, ascBlockErrorStatus shall be set equal to the Bullet Value above that generated the error.

A SET that includes an unsupported value for a supported data element shall return an Error Status of badValue(3) and ascBlockErrorStatus shall be set equal to: (data Sequence # \* 100) + data Element # A SET that includes a non-zero or non-null value in the position of an unsupported data element shall return an Error Status of

badValue(3) and ascBlockErrorStatus shall be set equal to: (data Sequence # \* 100) + data Element # A GET on this object shall utilize values currently in

ascBlockGetControl to define the data to be returned. When

ascBlockGetControl has invalid data, an Error STATUS of

badValue(3) shall be returned. A GET shall return a zero or null value in the position of an

unsupported object.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.11.2

<Unit> "

::= { ascBlock 2 }

### **ASC Block Error Status**

ascBlockErrorStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..65535)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu obje ascBlockGetControl ya da

ascBlockData içeriğinin badValue(3)hata durumuna düştüğü durumlarda aktif olarak kullanılır. Bu obje ascBlockGetControl ya da ascBlockData başarılı bir şekilde tanımlandıktan sonra 0 değerine döner.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.11.3"

::= { ascBlock 3 }

## **Kabin Parametreleri**

### **5.13.1 Maximum Cabinet Environmental Monitoring Devices**

maxCabinetEnvironDevices OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu modülün desteklediği maksimum

çevresel izleme cihazlarını tanımlar.Bu nesne

cabinetEnvironDevicesTable nesnesinde görülecek maksimum satırı belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.1

<Unit> number"

::= { cabinetEnvironment 1 }

### **5.13.2 Cabinet Environmental Devices Table**

cabinetEnvironDevicesTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF CabinetEnvironDeviceEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinette bulunan çevre izleme

cihazlarının parametrelerini içeren bir tablo. Bu tablodaki satır sayısı, maxCabinetEnvironDevices nesnesine eşittir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.2

<TableType> static"

::= { cabinetEnvironment 2 }

cabinetEnvironDeviceEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX CabinetEnvironDeviceEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Çevresel koşul izleme cihazları

için gerekli parametreler.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.2.1"

INDEX { cabinetEnvironDeviceNumber, cabinetEnvironDeviceIndex }

::= { cabinetEnvironDevicesTable 1 }

CabinetEnvironDeviceEntry ::= SEQUENCE {

cabinetEnvironDeviceNumber INTEGER,

cabinetEnvironDeviceType INTEGER,

cabinetEnvironDeviceIndex INTEGER,

cabinetEnvironDeviceDescription DisplayString,

cabinetEnvironDeviceOnStatus INTEGER,

cabinetEnvironDeviceErrorStatus INTEGER }

#### Cabinet Environmental Monitoring Device Number

cabinetEnvironDeviceNumber OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bu satırdaki nesnelerin çevre izleme numarasıdır. Bu değer, maxCabinetEnvironDevices nesne değerini aşmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.2.1.1

<Unit> monitoring device"

::= { cabinetEnvironDeviceEntry 1 }

#### Cabinet Environmental Monitoring Sensor Type

cabinetEnvironDeviceType OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

door (2),

fan (3),

heater (4),

floatSwitch (5)}

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinet gözetimi için kullanılan

çevre izleme cihazının numaralandırılmış tam sayı türüdür. other:çevre izleme cihazının türü bu standart tarafından tanımlanmamıştır.

door: bu kabinet çevre izleme cihazı bir kabinet kapısıdır.

fan: bu kabinet çevre izleme cihazı dolap içindeki bir soğutucudur.

heater: bu kabinet çevre izleme cihazı dolap içindeki bir ısıtıcıdır.

floatSwitch: bu kabinet çevre izleme cihazı, su seviyesi tespiti için bir yüzer anahtarıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.2.1.2"

::= { cabinetEnvironDeviceEntry 2 }

#### Cabinet Environmental Monitoring Device Index

cabinetEnvironDeviceIndex OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..255)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> cabinetEnvironDeviceType için

bir indeks değeridir. Bu değer, belirli çevre izleme cihazı türünün birden fazla sensörünü desteklemeye olanak sağlar.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.2.1.3"

::= { cabinetEnvironDeviceEntry 3 }

### **Maximum Number of Cabinet Temperature Sensors**

maxCabinetTempSensors OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..16)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> cabinetTempSensorStatusTable’

daki satır sayısını belirtir.

<Unit> temperature sensors

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.3"

::= { cabinetEnvironment 3 }

### **Cabinet Temperature Sensor Status Table**

cabinetTempSensorStatusTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF CabinetTempSensorStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinetteki her sıcaklık sensörü

için durum bilgisi içeren bir tablo.

<Table Type> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4"

::= { cabinetEnvironment 4 }

cabinetTempSensorStatusEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX CabinetTempSensorStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinet sıcaklık sensörü durum

tablosunda bir parametredir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4.1"

INDEX { cabinetTempSensorIndex }

::= { cabinetTempSensorStatusTable 1}

CabinetTempSensorStatusEntry ::= SEQUENCE {

cabinetTempSensorIndex INTEGER,

cabinetTempSensorDescription DisplayString,

cabinetTempSensorCurrentReading INTEGER,

cabinetTempSensorHighThreshold INTEGER,

cabinetTempSensorLowThreshold INTEGER,

cabinetTempSensorStatus INTEGER }

#### Cabinet Temperature Sensor Index

cabinetTempSensorIndex OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..16)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinet sıcaklık sensörü durum

tablosunun indeksidir. Bu değer, maxCabinetTempSensors değerini aşmamalıdır.

Sensor status table. This value shall not exceed maxCabinetTempSensors.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4.1.1"

::= { cabinetTempSensorStatusEntry 1 }

#### Cabinet Temperature Sensor Description

cabinetTempSensorDescription OBJECT-TYPE

SYNTAX DisplayString (SIZE (0..64))

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sıcaklık sensörünün insan

tarafından okunabilir tanımı. Bu değer, bakım personelinin kabinetteki sıcaklık sensörünün fiziksel bilgilerini tanımlamak için yeterli bilgi vermelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4.1.2"

::= { cabinetTempSensorStatusEntry 2 }

#### Cabinet Temperature Sensor Current Reading

cabinetTempSensorCurrentReading OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (-128..127)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sıcaklık değerinin Celcius

formatında bildiren parametre.

<Valid Value Rule> The value -127 shall indicate a

temperature of – 127 degrees Celsius or lower. The value 127 shall indicate a temperature of 127 degrees Celsius or higher. The value -128 shall indicate an error condition or missing value.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4.1.3

<Unit> degrees Celsius"

DEFVAL { -56 }

::= { cabinetTempSensorStatusEntry 3 }

#### Cabinet Temperature Sensor High Warning Temperature

cabinetTempSensorHighThreshold OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (-128..127)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir uyarı oluşturacak Celsius

cinsinden yüksek sıcaklık değerini (unitAlarmStatus4 ‘un 3.biti) belirtir. Bu değer cabinetTempSensorLowThreshold nesnesinin değerinden daha düşük olmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4.1.4

<Unit>degrees Celsius"

::= { cabinetTempSensorStatusEntry 4 }

#### Cabinet Temperature Sensor Low Warning Temperature

cabinetTempSensorLowThreshold OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (-128..127)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Bir uyarı oluşturacak Celsius

cinsinden yüksek sıcaklık değerini (unitAlarmStatus4 ‘un 3.biti) belirtir. Bu değer cabinetTempSensorHighThreshold nesnesinin değerinden daha yüksek olmamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4.1.5

<Unit>degrees Celsius"

::= { cabinetTempSensorStatusEntry 5 }

#### Cabinet Temperature Sensor Status

cabinetTempSensorStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

noError (2),

fail (3) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Sıcak sensörünün mevcut durumunu

belirten parametre.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.4.1.6"

::= { cabinetTempSensorStatusEntry 6 }

### **Maximum Number of Humidity Sensors**

maxCabinetHumiditySensors OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..16)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> cabinetHumiditySensorStatusTable

daki mevcut satır sayısını belirtir.

<Unit> humidity sensors

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.5"

::= { cabinetEnvironment 5 }

### **Cabinet Humidity Sensor Status Table**

cabinetHumiditySensorStatusTable OBJECT-TYPE

SYNTAX SEQUENCE OF CabinetHumiditySensorStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinetteki her nem sensörü için

durum bildiren tablo.

<Table Type> static

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.6"

::= { cabinetEnvironment 6 }

cabinetHumiditySensorStatusEntry OBJECT-TYPE

SYNTAX CabinetHumiditySensorStatusEntry

ACCESS not-accessible

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Nem sensörü durum tablosu girdi

parametresi.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.6.1"

INDEX { cabinetHumiditySensorIndex }

::= { cabinetHumiditySensorStatusTable 1}

CabinetHumiditySensorStatusEntry ::= SEQUENCE {

cabinetHumiditySensorIndex INTEGER,

cabinetHumiditySensorDescription DisplayString,

cabinetHumiditySensorCurrentReading INTEGER,

cabinetHumidityThreshold INTEGER,

cabinetHumiditySensorStatus INTEGER }

#### Cabinet Humidity Sensor Index

cabinetHumiditySensorIndex OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (1..16)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Nem sensörü durum tablosunun

indeks bilgisi.

This value does not exceed maxCabinetHumiditySensors.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.6.1.1"

::= { cabinetHumiditySensorStatusEntry 1 }

#### Cabinet Humidity Sensor Description

cabinetHumiditySensorDescription OBJECT-TYPE

SYNTAX DisplayString (SIZE (0..64))

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Nem sensörünün insan tarafından

okunabilir tanımı. Bu değer, bakım personelinin nem sensörünün fiziksel haliyle alakası gerekli bilgiyi edinebilmesini sağlamalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.6.1.2"

::= { cabinetHumiditySensorStatusEntry 2 }

#### Cabinet Humidity Sensor Current Reading

cabinetHumiditySensorCurrentReading OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..101)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Nem sensörü değerini bağıl nem

yüzdesi olarak gösterir. 101 değeri eksik ya da hatalı durumu göstermelidir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.6.1.3

<Unit>percent relative humidity"

DEFVAL { 101 }

::= { cabinetHumiditySensorStatusEntry 3 }

#### Cabinet Humidity Sensor Threshold

cabinetHumidityThreshold OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..101)

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinetteki bağıl nemin, nem

eşiği alarmının etkinleştirileceği yüzdesini, yüzde olarak belirtir (unitAlarmStatus4’ün 3. biti).

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.6.1.4

<Unit> percent humidity"

::= { cabinetHumiditySensorStatusEntry 4 }

#### Cabinet Humidity Sensor Status

cabinetHumiditySensorStatus OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1), --not used

noError (2),

fail (3) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Gösterilen nem sensörünün mevcut

durumunu belirtir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.6.1.5"

::= { cabinetHumiditySensorStatusEntry 5 }

### **Power Source**

ascPowerSource OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { unknown (1),

other (2),

acLine (3),

generator (4),

solar (5),

battery-UPS (6),

dc48VPower (7),

dc24Vpower (8) }

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinet için geçerli olan ana

güç kaynağının, tam sayı olarak ifade edildiği değer;

unknown: mevcut ana güç kaynağı bilinmiyor.

other: ana güç kaynağı standarda uygun tanımlanmamış.

acLine: mevcut güç ana kaynağı AC’dir.

generator: mevcut ana güç kaynağı bir jeneratördür.

solar: mevcut ana güç kaynağı güneş enerjisidir.

battery-UPS: mevcut ana güç kaynağı bir pil ya da

UPS’tir.

dc48VPower: mevcut ana güç kaynağı doğrudan 48V DC’dir.

dc24VPower: mevcut ana güç kaynağı doğrudan 24V DC’dir.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.7"

DEFVAL { unknown }

::= { cabinetEnvironment 7 }

### **Line Volts**

ascLineVolts OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER (0..6001)

ACCESS read-only

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinete gelen güç hattında

ölçülen RMS volt birimindeki gerilimi belirtir. Bu nesne sadece A/C güç koşullarını göstermek için kullanılmalıdır. Hat DC ise, bu nesne geçerli değildir.

<Valid Value Rule> Values 0 through 5999 shall indicate valid values.

The value 6000 shall mean a voltage of 600.0 Vrms or greater. The value of 6001 shall indicate an error condition or missing value.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.8

<Unit>0.1 Volts Root Mean Squared (Vrms)"

DEFVAL { 6001 }

::= { cabinetEnvironment 8 }

### **ATC Cabinet LED Displays**

atccLEDMode OBJECT-TYPE

SYNTAX INTEGER { other (1),

on (2),

off (3) }

ACCESS read-write

STATUS mandatory

DESCRIPTION "<Definition> Kabinetteki LED görüntülemeye

izin veren nesne.

Other:LED modülü bu standart tarafından tanımlanmamıştır.

on: ATCC modülü LED’leri istenilen şekilde çalıştırır.

off: kabinet kapıları kapatıldığında ATCC modül LED’leri kapalıdır.

<Object Identifier> 1.3.6.1.4.1.1206.4.2.1.12.9"

::= { cabinetEnvironment 9 }