

DUA SWE Messwertersetzung UFD - Release-Notes

Jonathan Haas

31. Mai 2016



Kappich Systemberatung

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	3
2	Messwertersetzung UFD Version 2.0.0	4
2.1	Neue Abhängigkeiten	4
2.2	Änderungen	4
2.3	Fehlerkorrekturen	5

1 Einleitung

Im folgenden Dokument werden die Release-Notes in umgekehrter chronologischer Reihenfolge aufgelistet, so dass die Informationen zum letzten Release zuerst aufgeführt werden.

2 Messwertersetzung UFD Version 2.0.0

Release-Datum: 31.05.2016

2.1 Neue Abhängigkeiten

Die SWE benötigt nun das Distributionspaket `de.bsvrz.sys.funclib.bitctrl.dua` in Mindestversion 1.5.0 und `de.bsvrz.sys.funclib.bitctrl` in Mindestversion 1.4.0.

2.2 Änderungen

Folgende Änderungen gegenüber vorhergehenden Versionen wurden durchgeführt:

- Die SWE setzt keine Betriebsmeldungen mehr ab.
- Der Ersetzungsalgorithmus wurde vollständig überarbeitet. Für die einzelnen Datenarten werden die Ersatzwerte jetzt nach folgender Prioritätenabfolge bestimmt:
 - *NI*: Fortschreiben, Mittelwert, Ersatzsensor
 - *NS*: Fortschreiben, Ersatzsensor
 - *FBZ*: Fortschreiben, Ersatzsensor
 - *WFD*: Nebensensor, Fortschreiben, Mittelwert, Ersatzsensor
 - *SW*: Fortschreiben, Ersatzsensor
 - *TPT*: Fortschreiben, Ersatzsensor
 - *LT*: Fortschreiben, Mittelwert, Ersatzsensor
 - *FBT*: Fortschreiben, Ersatzsensor

Für alle anderen Umfelddatenarten findet keine Messwertersetzung statt, alle Werte werden unverändert weitergeleitet. Erklärung zu den einzelnen Verfahren:

- *Fortschreiben*: Den letzten plausiblen Messwert mit 95% Güte maximal die parametrisierte Zeit wiederholen
- *Mittelwert*: Von den Messwerten von Vorgänger- und Nachfolgesensor den Mittelwert bilden und mit 90% der Güte publizieren
- *Ersatzsensor*: Den plausiblen Messwert des Ersatzsensors mit 90% der Güte übernehmen
- *Nebensensor*: Den Messwert eines beliebigen Nebensensors mit 100% der Güte übernehmen.

Für Details und Randbedingungen zu den einzelnen Verfahren siehe Anwenderforderungen.

- Die Werte von Nebensensoren werden jetzt unverändert weitergeleitet.
- Werte des Ersatzsensors sowie von Vorgängern und Nachfolgern werden nur noch zum Ersetzen benutzt, wenn diese nicht selbst interpoliert sind.
- Die Gütefaktoren der Ersatzwerte wurde gemäß Anwenderforderungen fest kodiert.

2.3 Fehlerkorrekturen

Folgende Fehler gegenüber vorhergehenden Versionen wurden korrigiert:

- Das Flag *Implausibel* wird nun von den gebildeten Ersatzwerten in jedem Fall gelöscht bzw. nicht gesetzt.
- Beim Vergleich der ErfassungsIntervallDauer T wird jetzt nur noch mit Werten verglichen, die denselben Zeitstempel haben, wie der (implausible) Hauptsensorwert.