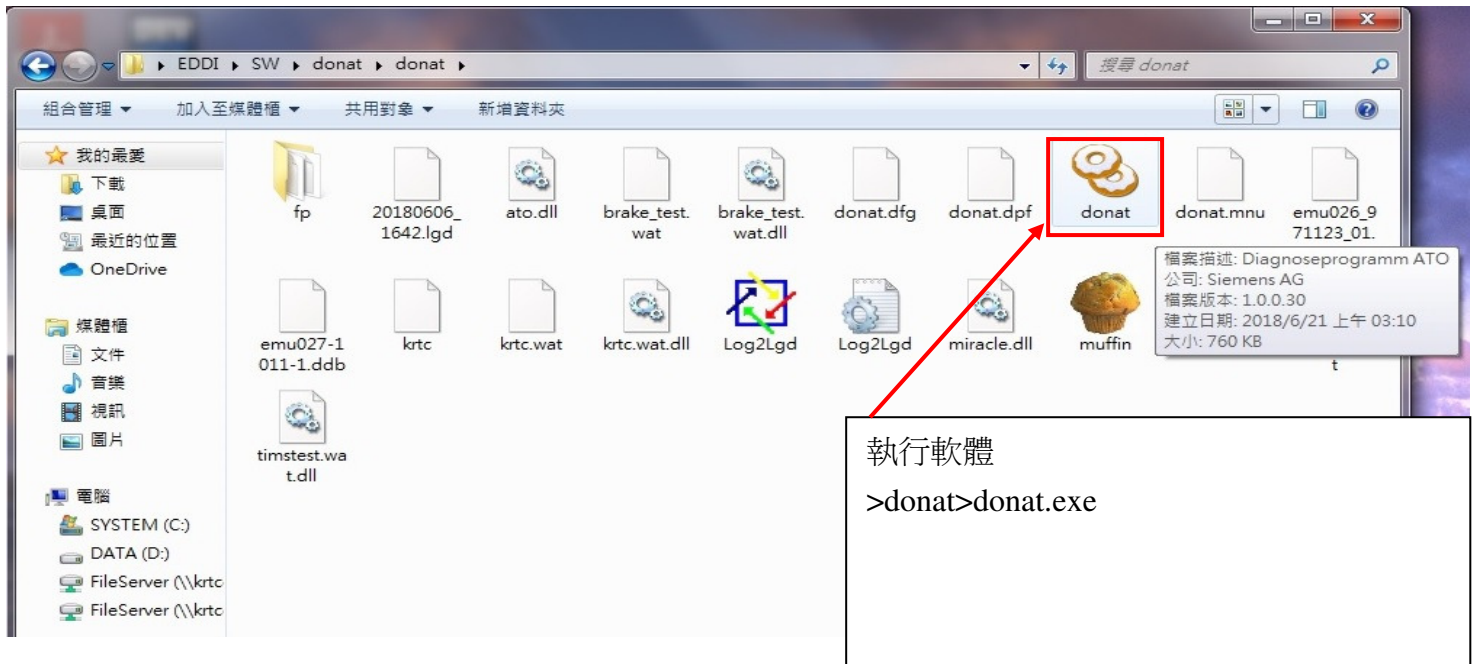


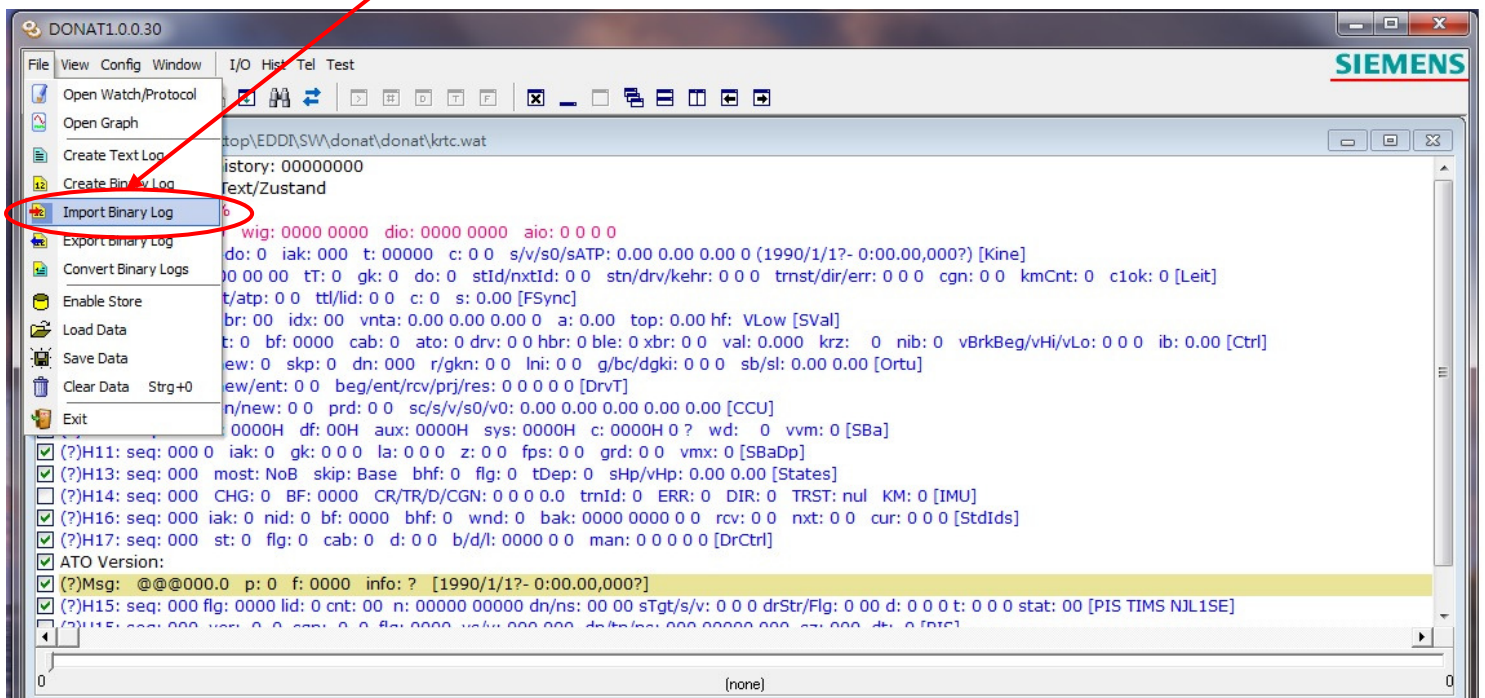
## DONAT 軟體內容操作簡介

### 執行 DONAT 程式

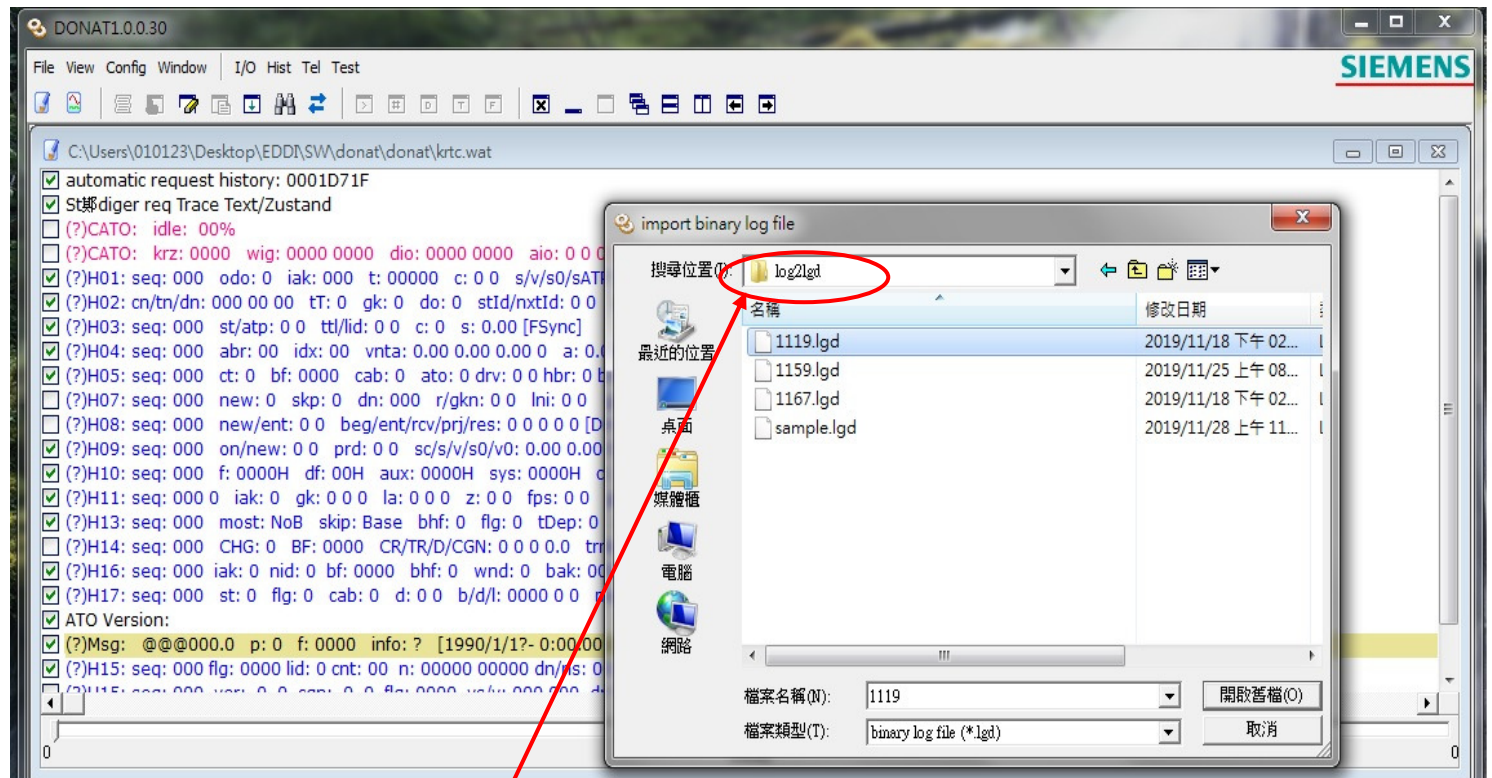
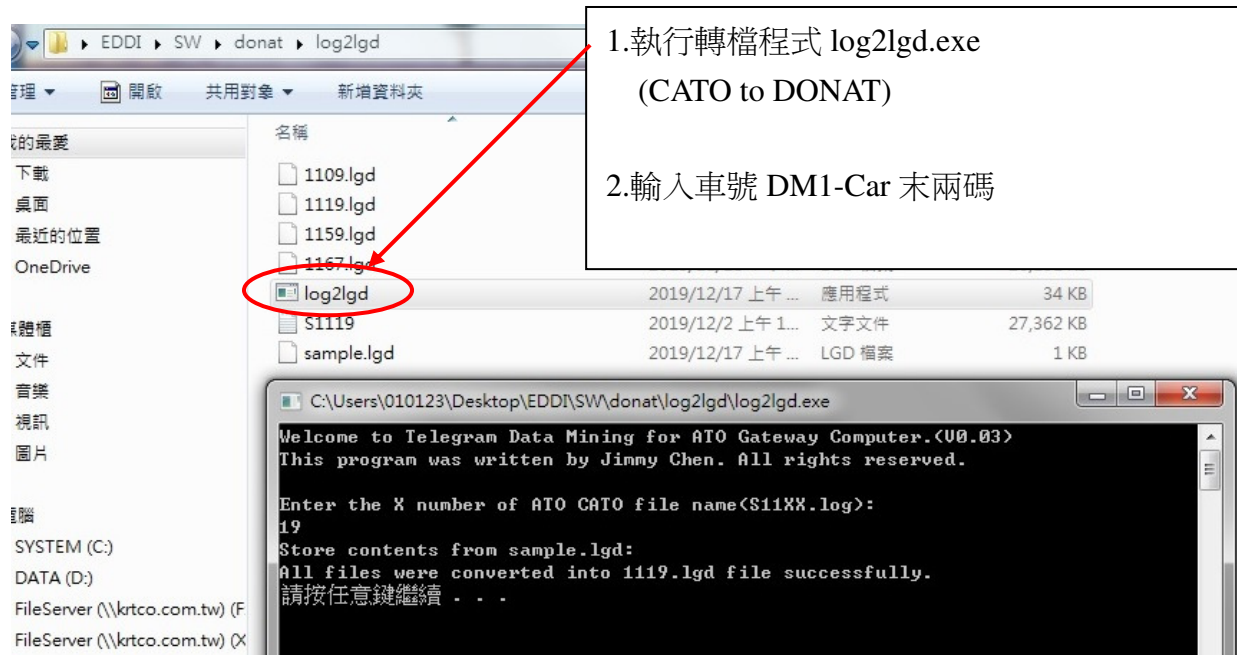


選 "Import Binary Log" 讀入資料

### 讀取記錄資料

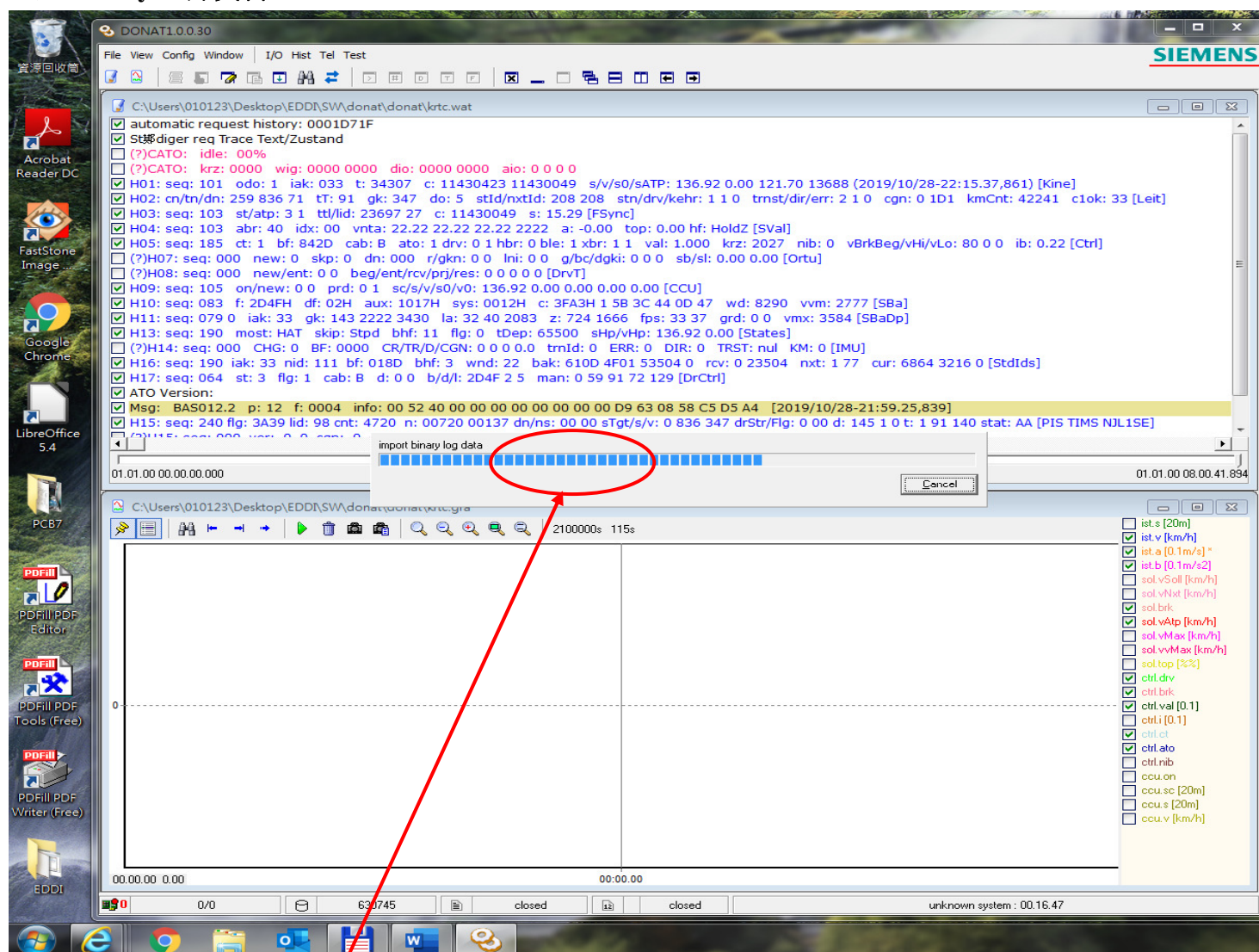


## 執行 LOG2LGD 轉檔程式



1. 選 "log2lgd" 資料夾
2. 選檔案名稱(11xx.lgd)

## 匯入 Binary 記錄資料



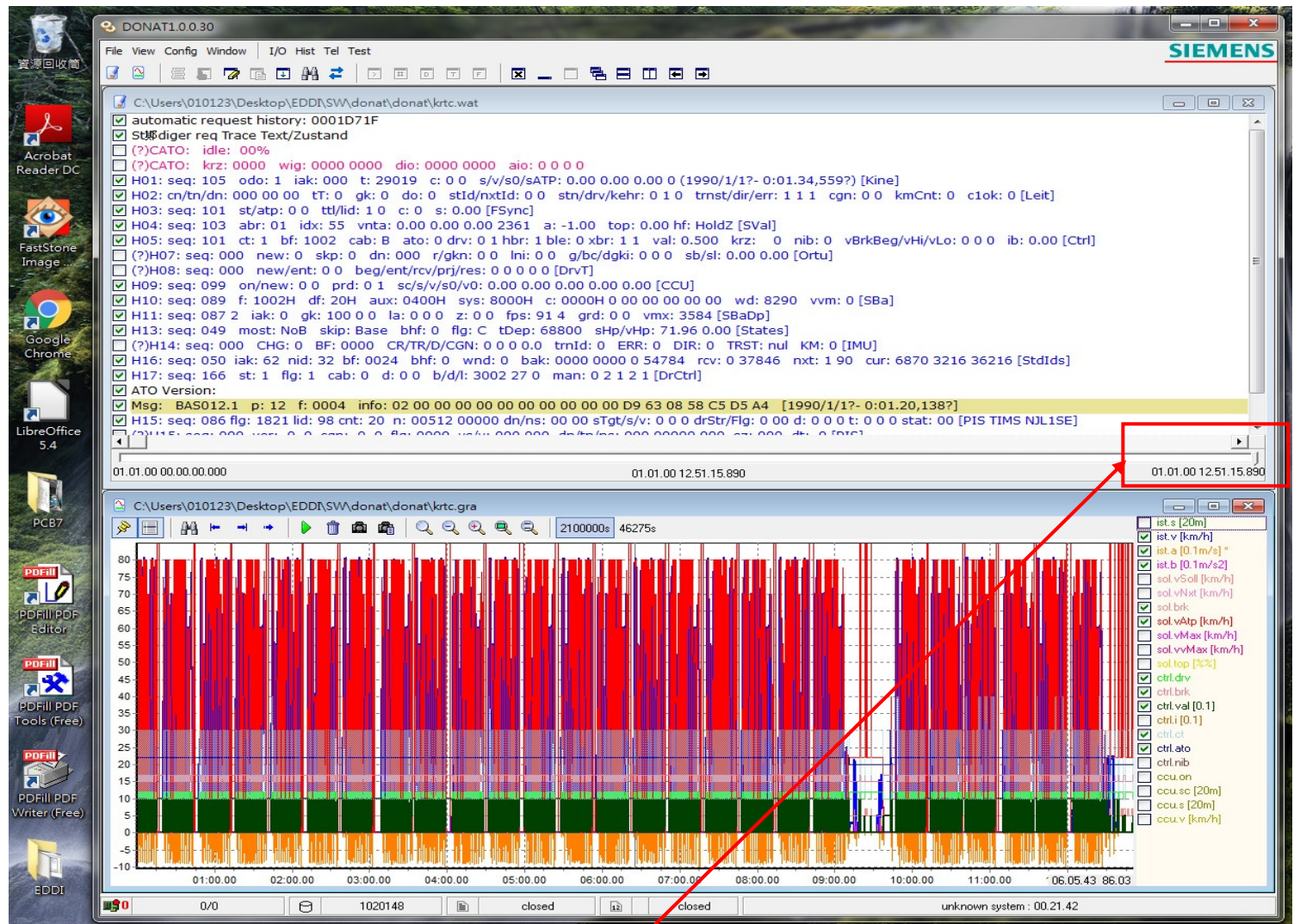
讀入 LOG file 資料

ATO binary data(28MB)約可儲存 13 小時

ATO binary data(56MB)約可儲存 26 小時



## 移動時間記錄軸



行車記錄資料取樣共(例:1020148)筆

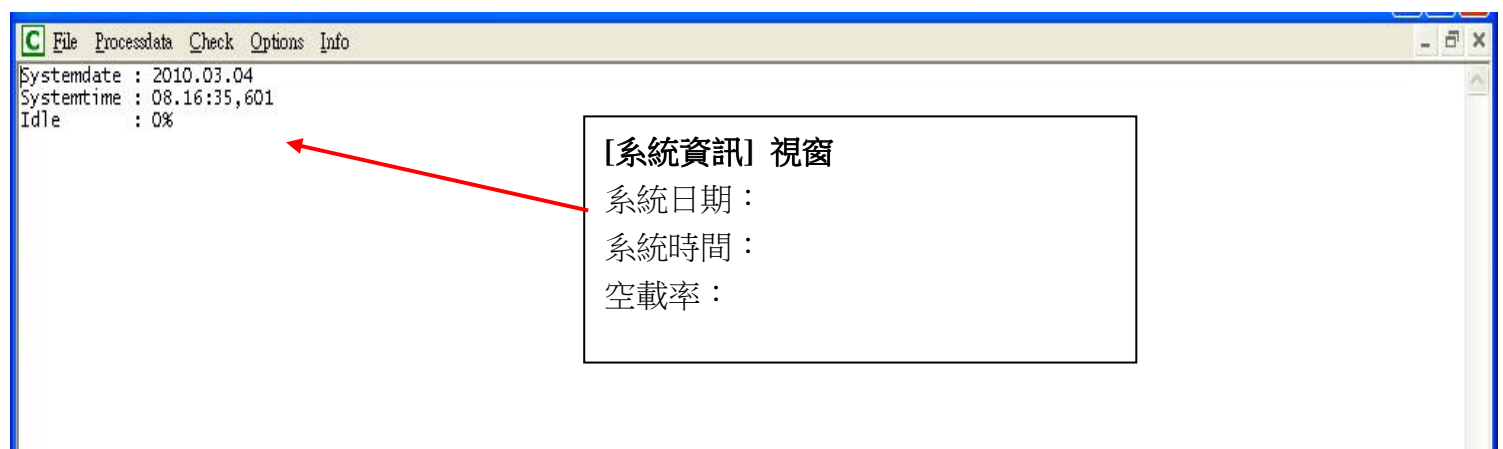
1. 滑鼠移動時間記錄軸
2. (Page up)/ (Page down)鍵一次查閱記錄
3. 滑鼠操作 Speed Profile 圖型化介面

## 功能清單

1. [System info] CATO: idle:
2. [Message] Msg: BAS012.1 p: f: info:
3. [Door Control] H17: seq: flg: cab: d: b/d/l: man: [DrCtrl]
4. [IMU PSD-crew-number] H14: seq: CHG: BF: CR/TR/D/CGN: tmId: ERR: DIR: TRST: KM: [IMU]
5. [States] H13: seq: most: skip: bhf: flg: tDep: sHp/vHp: [States]
6. [MVB input] H15: seq: ver: cgn: flg: vs/v: dn/tn/ns: sz: dt: [PIS]
7. [MMI data] H15: seq: flg: lid: cnt: n: dn/ns: sTgt/s/v: drStr/Flg: d: stat: [PIS TIMS NJL1SE]
8. [PTI/Radio] Ver: cgn: st: v: dn/tn/ns: sz: dt: [TIMS NJL1 snd/rev]
9. [PIS data] H16: seq: iak: nid: bf: bhf: wnd: bak: rcv: nxt: cur: [StdIds]
10. [Driving Profile] H11: seq: iak: gk: la: z: fps: grd: vmx: [SBaDp]
11. [Base Driving Orders] H10: seq: f: df: aux: sys: c: wd: vvm: [SBa]
12. [CCU] H09: seq: on/new: prd: sc/s/v/s0/v0: [CCU]
13. [Driving Time] H08: seq: new/ent: beg/ent/rcv/prj/res: [DrvT]
14. [Positioning] H07: seq: new: skip: dn: r/gkn: lni: g/bv/dgki: sb/sl: [Ortu]
15. [Controller] H05: seq: ct: bf: cab: ato: drv: hbr: ble: xbr: val: krz: nib:  
vBrkBeg/vHi/VLo ib: [Ctrl]
16. [Set-Values] H04: seq: abr: idx: vnta: a: top: hf: [SVal]
17. [Fine-Synchronisation] H03: seq: st/atp: ttl/lid c: s: [FSync]
18. [ATS] H02: cn/tn/dn: tT: gk: do: stId/nxtId: stn/drv/kehr: tmst/dir/err: cgn: kmCnt: c1ok: [Leit]
19. [Kinematics] H01: seq: odo: iak: t: c: s/v/s0/sATP: [Kine]

### 1.[System info]

CATO: idle:



2.[Message]

Msg: BAS012.1    p:    f:    info:

File Processdata Check Options Info

No messages

[訊息] 視窗

無訊息

3.[Door Control]

H17: seq:    flg:    cab:    d:    b/d/l:    man:    [DrCtrl]

Sequence:    Flags:    Cab:    Open PSD:    Base Flags/Door Flags/LT Door orders:    Manual Mode:

File Processdata Check Options Info

[#]  
Sequence : 0  
State : 0  
Flags : 0  
Cab : ?  
Open door (1=left, 2=right) : 0  
Open PSD (1=left, 2=right) : 0  
Base Flags : 0  
Door Flags : 0  
LT Door orders : 0  
Manual Mode : 0  
Counter Open right : 0  
Counter Open left : 0  
Counter Close right : 0  
Counter Close left : 0

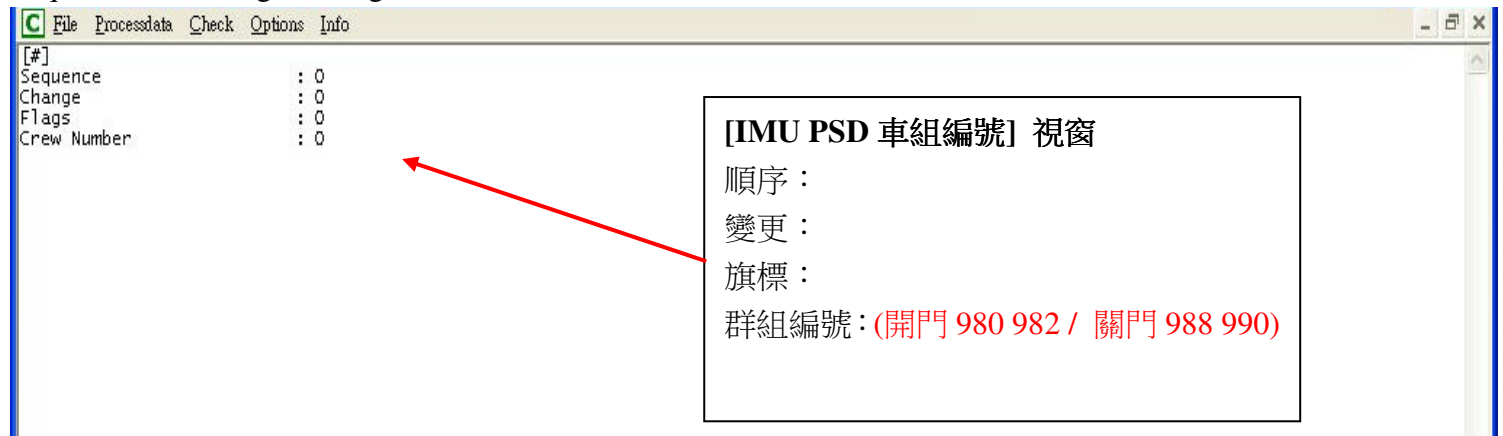
[車門控制] 視窗

序列：  
狀態：  
旗標：  
Cab：  
電聯車門開門狀態(1=左側開門,2=右側開門)：  
月台門開門狀態(1=左側開門,2=右側開門)：  
基本旗標：  
車門旗標：  
LT 門指示：  
手動模式：  
右側開門計數：  
左側開門計數：  
右側關門計數：  
左側關門計數：

#### 4.[IMU PSD-crew-number]

H14: seq: CHG: BF: CR/TR/D/CGN: tmId: ERR: DIR: TRST: KM: [IMU]

Sequence: Change: Flags: Crew Number:



[IMU PSD 車組編號] 視窗

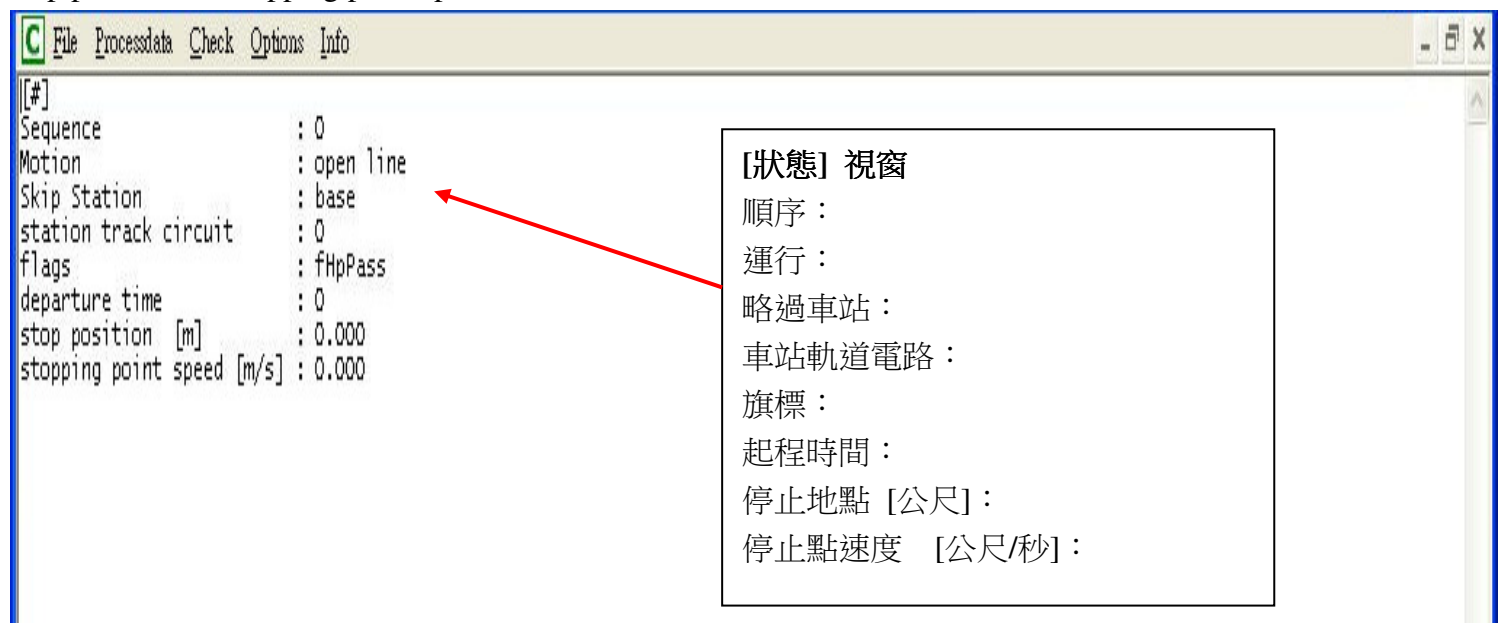
順序：  
變更：  
旗標：  
群組編號：(開門 980 982 / 關門 988 990)

#### 5.[States]

H13: seq: most: skip: bhf: flg: tDep: sHp/vHp: [States]

Sequence: Motion: Skip Station: station track circuit: flags: departure time:

stop position[m]/stopping point speed[m/s]:



[狀態] 視窗

順序：  
運行：  
略過車站：  
車站軌道電路：  
旗標：  
起程時間：  
停止地點 [公尺]：  
停止點速度 [公尺/秒]：

6.[MVB input]

xH15: seq:    ver:    cgn:    flg:    vs/v:    dn/tn/ns:    sz:    dt:    [PIS]

File Processdata Check Options Info

[#]  
Lamp test on : No  
Train weight Valid : No  
Train weight [\* 2000 kg] : 0  
Slip slide : No  
Maua1 open - right door Counter : 0  
Maua1 open - left door Counter : 0  
Maua1 closings right door Counter : 0  
Maua1 closings left door Counter : 0  
Car number Valid : No  
Leading car number : 0  
Trailing car number : 0  
Train speed Valid : No  
Train speed limitation [km/h] : 0  
ATO start button Counter : 0  
Cab change button Counter : 0  
Dest number button Counter : 0  
Destination number : 0  
Crew number button Counter : 0  
Crew number : 0  
Trip number button Counter : 0  
Trip number : 0

[MVB 輸入] 視窗

指示燈測試開：  
列車重量    有效：  
列車重量    [\*2000 公斤]：  
滑行滑動   ：  
手動開啟右側車門次數    計數：  
手動開啟左側車門次數    計數：  
手動關閉右側車門次數    計數：  
手動關閉左側車門次數    計數：  
列車編號    有效：  
引導列車編號   ：  
延伸列車編號   ：  
列車速度    有效：  
列車速限：  
ATO 啟始按鈕    計數：  
Cab 變更按鈕    計數：  
目標編號按鈕    計數：  
目標編號：  
群組編號按鈕    計數：  
群組編號   ：  
行程號碼按鈕    計數：  
行程號碼：



7.[MMI data]

H15: seq: flg: lid: cnt: n: dn/ns: sTgt/s/v: drStr/Flg: d: stat: [PIS TIMS NJL1SE]

Sequence: Target distance/Target speed: Destination number: PSD door state:

FileProcessdataCheckOptionsInfo

[#]  
Sequence : 0  
Driving state Valid : No  
Driving state : 0  
Mode Valid : No  
Mode : 0  
Cab change operation Valid : No  
Cab change operation : 0  
Stop at station Valid : No  
Stop at station : 0  
Door release Valid : No  
Door release : 0  
Departure order Valid : No  
Departure order : 0  
Emergency brake Valid : No  
Emergency brake : 0  
ATC link error Valid : No  
ATC link error : 0  
LZB end/depot Valid : No  
LZB end/depot : 0  
Target distance Valid : No  
Target distance : 0  
Target colour Valid : No  
Target colour : 0  
Target speed Valid : No  
Target speed : 0  
Prewarning Valid : No  
Prewarning : 0  
Crew number Valid : No  
Crew number : 0  
Destination number Valid : No  
Destination number : 0  
Trip number Valid : No  
Trip number : 0  
Buzzer start : 0  
Buzzer state : 0  
PSD door state : 0

[MMI 資料] 視窗

模式：  
停於車站：  
  
緊急煞車：  
  
PSD 月台門狀態：

8.[PTI/Radio]

xVer: cgn: st: v: dn/tn/ns: sz: dt: [TIMS NJL1 snd/rev]

FileProcessdataCheckOptionsInfo

[#]

Sequence : 0

Change : 0

Train data changed by driver (News) : No

ATC error : No

Train has stopped in a station : No

Train starts out of a station : No

Train length : 3-Car

Emergency brake : No

Vehicle in direction A : No

Vehicle in direction B : No

ATP: Track side telegram failed : No

ATP: Overrunning of speed profile : No

ATP: Emergency brake : No

ATP: Door permissive release by driver : No

ATP: Fan failed : No

ATP: Other common failure : No

ATP: Distance measurement failure : No

ATO or TIC failure : No

Track circuit number : 0

Leading car number : 0

Trailing car number : 0

Crew number : 0

Service and serial number (trip no) : 0

Destination number : 0

Mileage : 0

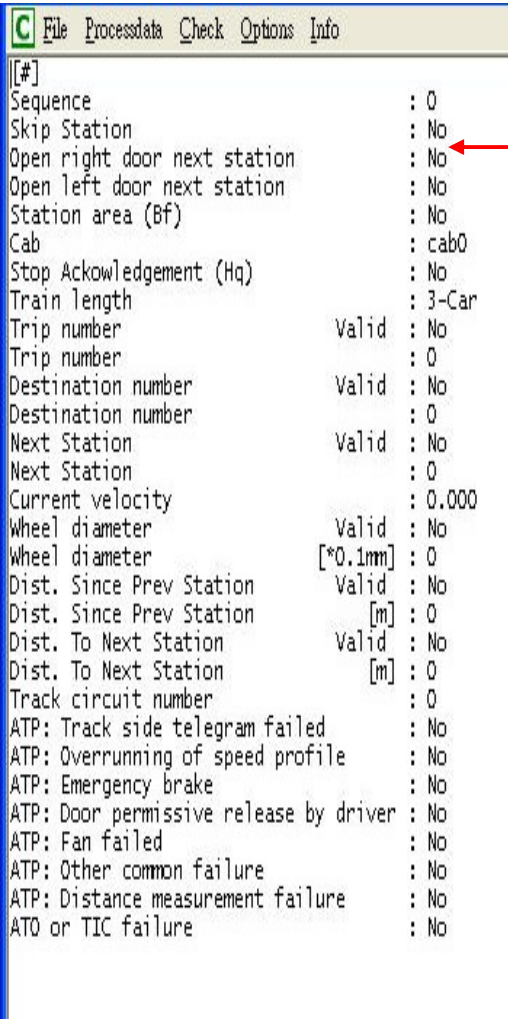
[PTI/無線電] 視窗

序列 :  
變更 :  
由駕駛變更列車資料 :  
ATC 錯誤 :  
列車停止於車站內 :  
列車啟始於車站 :  
列車長度 :  
緊急煞車 :  
車輛行駛於方向 A :  
車輛行駛於方向 B :  
ATP : 軌道端電訊失效 : (7169 ATP\_EB 失去行車電訊)  
ATP : 超過速度曲線速限 : (7102 超速 EB)  
ATP : 緊急煞車 :  
ATP : 駕駛允許釋放車門 : (7106 允許手動開門釋放)  
ATP : 散熱風扇故障 : (7105 ATP 風扇故障)  
ATP : 其他一般錯誤 : (7110 車載元件異常)  
ATP : 距離量測錯誤 :  
ATO 或 TIC 故障 :  
軌道電路編號 :  
引導列車編號 :  
延伸列車編號 :  
司機員編號 :  
服務和序列編號(班次號碼) :  
目地編號  
總里程數 :

## 9.[PIS data]

H16:seq: iak: nid: bf: bhf: wnd: bak: rcv: nxt: cur: [StdIds]

Sequence: Station area(Bf): Wheel diameter: Next Station: Current velocity:



```

[File]
Sequence                : 0
Skip Station             : No
Open right door next station : No
Open left door next station : No
Station area (Bf)        : No
Cab                      : cab0
Stop Acknowledgement (Hq) : No
Train length             : 3-Car
Trip number              Valid : No
Trip number              : 0
Destination number       Valid : No
Destination number       : 0
Next Station             Valid : No
Next Station             : 0
Current velocity          : 0.000
Wheel diameter           Valid : No
Wheel diameter           [*0.1mm] : 0
Dist. Since Prev Station Valid : No
Dist. Since Prev Station [m] : 0
Dist. To Next Station    Valid : No
Dist. To Next Station    [m] : 0
Track circuit number     : 0
ATP: Track side telegram failed : No
ATP: Overrunning of speed profile : No
ATP: Emergency brake      : No
ATP: Door permissive release by driver : No
ATP: Fan failed           : No
ATP: Other common failure : No
ATP: Distance measurement failure : No
ATO or TIC failure       : No

```

**[PIS 資料] 視窗**

序列：

略過車站：

下一車站打開右側車門：

下一車站打開左側車門：

車站區域：

Cab：

stop

列車長度：3-Car

班次編號 有效：

班次編號：

目地編號 有效：

目地編號：

下一車站 有效：

下一車站：

流速率：

輪徑 有效：

輪徑[\*0.1mm]：

Dist. 自 Prev 車站 有效：

Dist. 自 Prev 車站 [m]：

Dist. 至下各車站 有效：

Dist. 至下各車站 [m]：

軌道電路編號：

ATP：軌道端電訊失效：

ATP：超過速度曲線速限：

ATP：緊急煞車：

ATP：駕駛允許釋放車門：

ATP：散熱風扇故障：

ATP：其他一般故障：

ATP：距離量測錯誤：

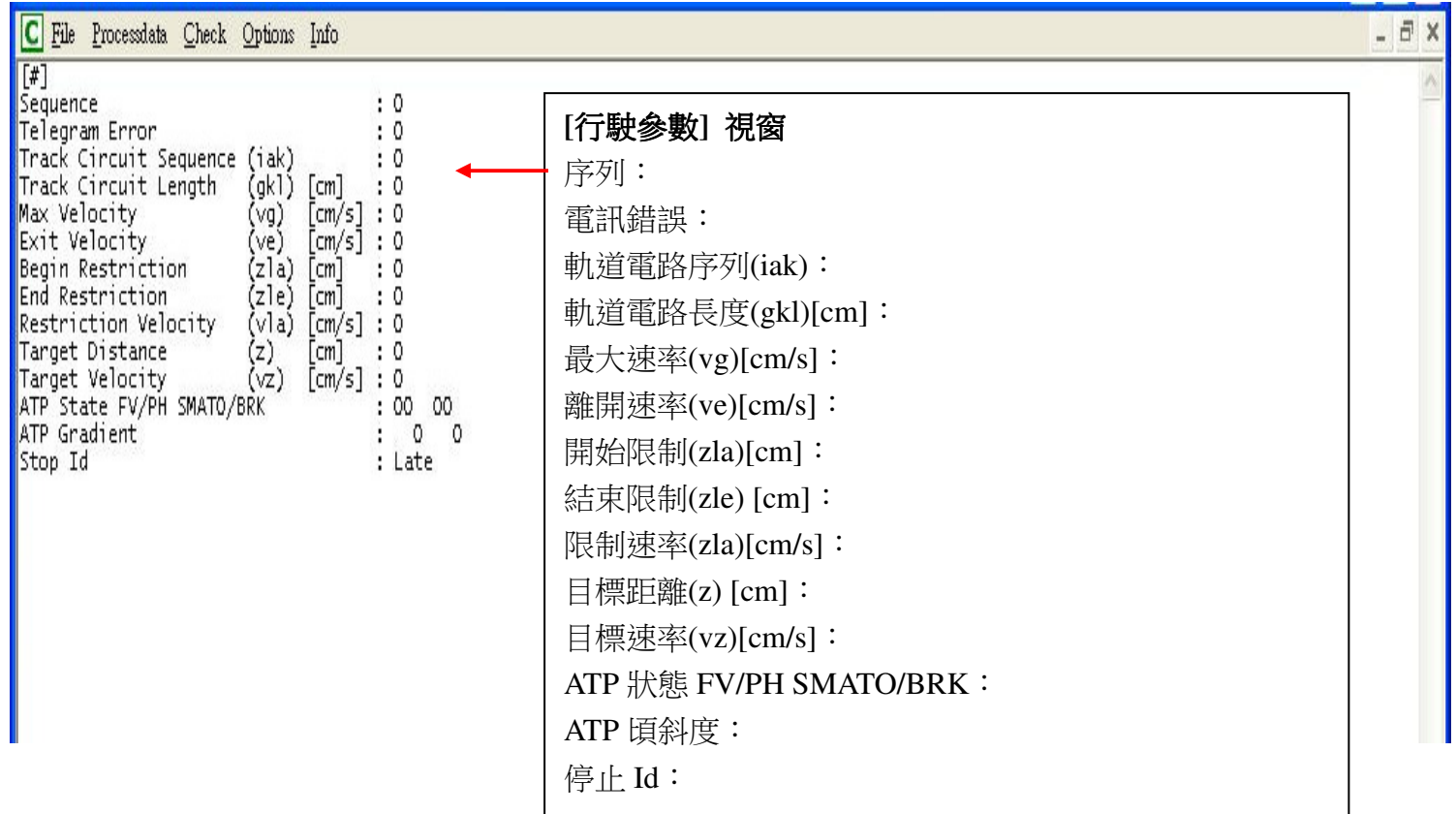
ATO 或 TIC 故障：

## 10.[Driving Profile]

H11: seq: iak: gk: la: z: fps: grd: vmx: [SBaDp]

Sequence: Track Circuit Sequence(iak): Track Circuit Length(gkl):

Target Distance(z): ATP State FV/PH SMATO/BRK: ATP Gradient:



[#]	Parameter	Value
	Sequence	: 0
	Telegram Error	: 0
	Track Circuit Sequence (iak)	: 0
	Track Circuit Length (gkl) [cm]	: 0
	Max Velocity (vg) [cm/s]	: 0
	Exit Velocity (ve) [cm/s]	: 0
	Begin Restriction (zla) [cm]	: 0
	End Restriction (zle) [cm]	: 0
	Restriction Velocity (vla) [cm/s]	: 0
	Target Distance (z) [cm]	: 0
	Target Velocity (vz) [cm/s]	: 0
	ATP State FV/PH SMATO/BRK	: 00 00
	ATP Gradient	: 0 0
	Stop Id	: Late

**[行駛參數] 視窗**

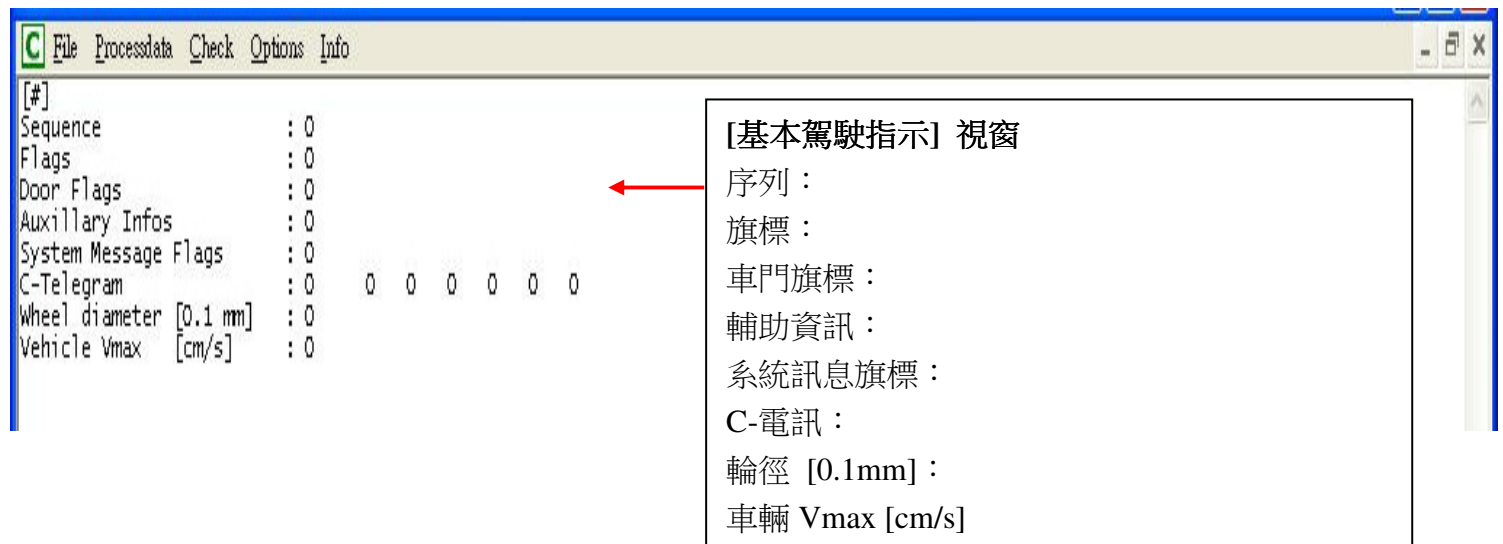
序列：  
電訊錯誤：  
軌道電路序列(iak)：  
軌道電路長度(gkl)[cm]：  
最大速率(vg)[cm/s]：  
離開速率(ve)[cm/s]：  
開始限制(zla)[cm]：  
結束限制(zle) [cm]：  
限制速率(zla)[cm/s]：  
目標距離(z) [cm]：  
目標速率(vz)[cm/s]：  
ATP 狀態 FV/PH SMATO/BRK：  
ATP 傾斜度：  
停止 Id：

## 11.[Base Driving Orders]

H10: seq: f: df: aux: sys: c: wd: vvm: [SBa]

Sequence: Flags: Door Flags: Auxillary Infos: System Message Flags: C-Telegram:

Wheel Diameter: Vehicle Vmax:



[#]	Parameter	Value
	Sequence	: 0
	Flags	: 0
	Door Flags	: 0
	Auxillary Infos	: 0
	System Message Flags	: 0
	C-Telegram	: 0 0 0 0 0 0 0
	Wheel diameter [0.1 mm]	: 0
	Vehicle Vmax [cm/s]	: 0

**[基本駕駛指示] 視窗**

序列：  
旗標：  
車門旗標：  
輔助資訊：  
系統訊息旗標：  
C-電訊：  
輪徑 [0.1mm]：  
車輛 Vmax [cm/s]

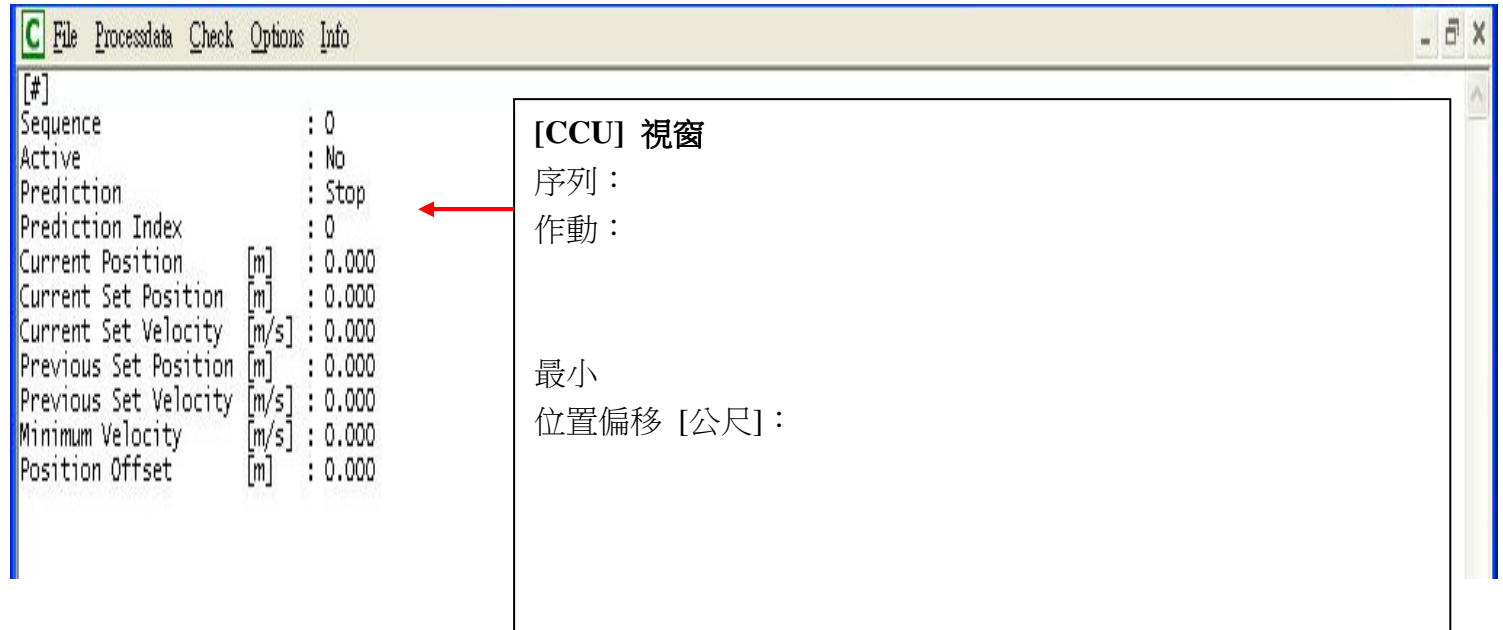


## 12.[CCU]

H09: seq: on/new: prd: sc/s/v/s0/v0: [CCU]

Sequence: Active Prediction: Current Position/Current Set Position/

Previous Set Position/Previous Set Velocity:



The screenshot shows a software window titled "[CCU] 視窗". On the left, a list of sequence data is displayed:

[#]	Sequence	Active	Prediction	Prediction Index	Current Position [m]	Current Set Position [m]	Current Set Velocity [m/s]	Previous Set Position [m]	Previous Set Velocity [m/s]	Minimum Velocity [m/s]	Position Offset [m]
0	No	Stop	0	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000

A red arrow points from the "Prediction" field in the table to the "序列:" label in the summary box on the right. The summary box contains the following text:

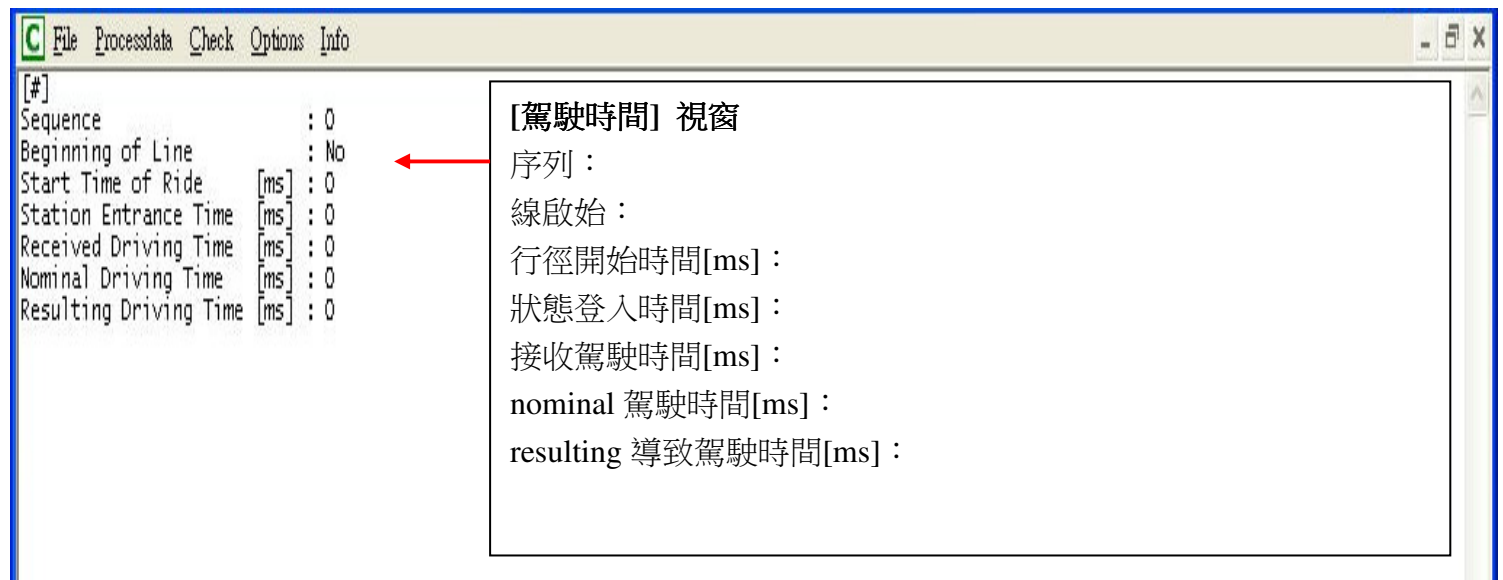
[CCU] 視窗  
序列 :  
作動 :  
  
最小  
位置偏移 [公尺] :

## 13.[Driving Time]

H08: seq: new/ent: beg/ent/rcv/prj/res: [DrvT]

Sequence: Beginning of Line: Start Time of Ride/Station Entrance Time/

Received Driving Time/Nominal Driving Time/Resulting Driving Time:



The screenshot shows a software window titled "[駕駛時間] 視窗". On the left, a list of sequence data is displayed:

[#]	Sequence	Beginning of Line	Start Time of Ride [ms]	Station Entrance Time [ms]	Received Driving Time [ms]	Nominal Driving Time [ms]	Resulting Driving Time [ms]
0	No	0	0	0	0	0	0

A red arrow points from the "Start Time of Ride" field in the table to the "序列:" label in the summary box on the right. The summary box contains the following text:

[駕駛時間] 視窗  
序列 :  
線啟始 :  
行徑開始時間[ms] :  
狀態登入時間[ms] :  
接收駕駛時間[ms] :  
nominal 駕駛時間[ms] :  
resulting 導致駕駛時間[ms] :

#### 14.[Positioning]

H07: seq: new: skip: dn: r/gkn: lni: g/bv/dgki: sb/sl: [Ortu]

Sequence: Destination Number: Line index: Dest. Track Circuit Index:

#### 15.[Controller]

H05: seq: ct: bf: cab: ato: drv: hbr: ble: xbr: val: krz: nib:

vBrkBeg/vHi/VLo ib: [Ctrl]

Sequence: Cab: ATO Mode: Driving: Holding Brake: Blending: Analog Value:

## 16.[Set-Values]

H04: seq: abr: idx: vnta: a: top: hf: [SVal]

Sequence: Braking: Index: Topology:

**[設定値] 視窗**

序列：  
ATO 模式：  
索引：  
煞車中：  
速率 [公尺/秒]：  
V 下一煞車 [公尺/秒]：  
V 目標 [公尺/秒]：  
V ATP [公尺/秒]：  
減速率 [m/ss]：  
拓撲 [0/00]：

## 17.[Fine-Synchronisation]

H03: seq: st/atp: ttl/lid c: s: [FSync]

Sequence: Internal State/ATP Enable: Total Count/Recent Loop ID:

Recent Loop Odometer Counter: Recent Loop Target. Distance[m]:

**[Fine-同步線圈] 視窗**

序列：  
內部狀態：  
ATP 致能：  
總計數：  
最近的線圈編號：  
最近的線圈 Odometer 里程計數：  
最近的線圈 Target 距離[公尺]：

## 18.[ATS]

H02: cn/tn/dn: tT: gk: do: stId/nxtId: stn/drv/kehr: tmst/dir/err: cgn: kmCnt: c1ok: [Leit]

Crew Number/Trip Number/Destination Number: Travel Time: Track Circuit Number:

Door Orders: Station ID/Next Station ID: Train State/Geographic Direction/ATC error:

Cab Changing: Mileage: C1 Telegram Valid:



Field	Value
Crew Number	: 168
Trip Number	: 1003
Destination Number	: 13
Travel Time	: 135
Track Circuit Number	: 54
Door Orders	:
Station ID	: 105
Next Station ID	: 105
Station Track Circuit	: Yes
Driving	: No
Cab Changing	: No
Train State	: Stop
Geographic Direction	: B
ATC Error	: No
Vehicle Number	: 0
Mileage	: 79
C1 Telegram Valid	: Yes
C1 Sequence	: 138
C1 Track Circuit Seq. (IAK)	: 93
C2 Sequence	: 48
C2 Track Circuit Seq. (IAK)	: 93

<b>[ATS] 視窗</b>
群組編號：
班次編號：
目標編號：
旅行時間：
軌道電路編號：
車門指示：
車站代碼：
下一車站代碼：
車站軌道電路：
駕駛：
駕駛室切換調頭：
列車狀態：停止
地理方向：
ATC 異常：
車輛編號：
總英里數：
C1 電訊有效：
C1 序列：
C1 軌道電路 Seq. (IAK)：
C2 序列：
C2 軌道電路 Seq. (IAK)：



## 19.[Kinematics]

H01: seq: odo: iak: t: c: s/v/s0/sATP: [Kine]

Sequence: Odometer: Track Circuit Sequence: Time Stamp: Odometer Count:

Position/Velocity/Reference Position/ATP Max. Position:

[#]			
Sequence		: 0	
Odometer		: 0	
Track Circuit Sequence (IAK)		: 0	
Time Stamp	[ms]	: 0	
Odometer Count		: 0	
Odometer Reference Count		: 0	
Position	[m]	: 0.000	
Velocity	[m/s]	: 0.000	
Reference Position	[m]	: 0.000	
ATP Max. Position	[cm]	: 0	

**[里程] 視窗**  
序列：  
里程：  
軌道電路序列( IAK)：  
時間標記 [ms]：  
里程計數：  
里程參考計數：  
位置里程 [公尺]：  
車速 [公尺/秒]=[kph/3.6]：  
參考位置 [公尺]：  
ATP 最遠.位置 [cm]：