

<マニュアル訂正連絡票>

ASP メッセージコミュニケーションプログラム開発手引書 V14

[J2K0-0744-01]

2010年3月31日発行

修正箇所(章節項): A.2 ACM 会話サービスの通知コード

旧記事

付表 A.9 ACM 会話サービスの通知コード

状態 キー2	通知文	通知条件	通知内容詳細
			利用者プログラムの処置
9H01	WRITE	無	SWA2 又は SWA がたりない.
			任意

新記事

付表 A.9 ACM 会話サービスの通知コード

状態 キー2	通知文	通知条件	通知内容詳細
			利用者プログラムの処置
9H01	WRITE	無	データ格納域不足 ・最大データ格納域サイズを超えてライトした. ・SWA2 又は SWA がたりない.
			任意

修正箇所(章節項): A.3 VLD 会話サービスの通知コード

旧記事

付表 A.10 VLD 会話サービスの通知コード(続く)

コード	通知文	通知条件	通知内容詳細
			利用者プログラムの処置
45	READ WRITE	無	非蓄積型論理宛先アクセス時に資源不足が発生した. ・ライト処理時にデータを格納する領域 [システム作業領域 (SWA2, SWA)] が獲得できな

			かった. ・XLINK 時にメッセージ通信サービスが使用する[システム作業域(SWA)]が獲得できなかった. ・XLINK 時にフレームの作業域が不足した. ・XLINK 時にジョブに割り当てられた実記憶領域が不足した.
			資源不足なのでメッセージファイルをクローズし、プログラムを終了する.

新 記 事

付表 A.10 VLD 会話サービスの通知コード(続く)

コード	通知文	通 知 条 件	通知内容詳細
			利用者プログラムの処置
45	READ WRITE	無	非蓄積型論理宛先アクセス時に資源不足が発生した. ・最大データ格納域サイズを超えてライトした. ・ライト処理時にデータを格納する領域[システム作業領域(SWA2, SWA)]が獲得できなかった. ・XLINK 時にメッセージ通信サービスが使用する[システム作業域(SWA)]が獲得できなかった. ・XLINK 時にフレームの作業域が不足した. ・XLINK 時にジョブに割り当てられた実記憶領域が不足した.
			資源不足なのでメッセージファイルをクローズし、プログラムを終了する.

2009年2月3日発行

修正箇所(章節項): 表 3.3 ファイル記述項の各句の概要

旧 記 事

表 3.3 ファイル記述項の各句の概要

句 名	記 述 仕 様	機 能 概 要	省略	省略時の扱い
SELECT 句	SELECT ファイル名	利用者プログラム内で使用するファイル名を指定する.	不可	---
ASSIGN 句	ASSIGN TO [nn-] GS- 名前	SELECT 句で定義されたファイル名を表示ファイルに割り当てる. nn は装置機番を示し 01~99 の値を指定する. ACM において装置機番は意味を持たないため, 指定する必要はない. 名前には, ACM ファイル記述名を指定する.	不可	---

ORGANIZATION 句	ORGANIZATION IS SEQUENTIAL	ファイルを順編成ファイルとして使用する.	可能	SEQUENTIAL 指 定として扱う
ACCESS MODE 句	ACCESS MODE IS SEQUENTIAL	呼び出し形式を順とする.	可能	SEQUENTIAL 指 定として扱う
SYMBOLIC DESTINATION 句	SYMBOLIC ESTINATION IS "ACM"	表示ファイルとしての論理的な宛先を指定する. ACM 会話サービスを使用する場合は"ACM" を指定する.	可能	---
FILE STATUS 句	FILE STATUS IS データ名 1 データ名 2	入出力の結果を通知するデータ域を指定する. データ名 1 には状態キー1 が通知される. 2 文字の英数字項 目として作業域節または連絡域節に定義する. データ名 2 には状態キー2 が通知される. 4 文字の英数字項 目として作業域節または連絡域節に定義する.	可能	入出力の完了 状態は通知さ れない
DESTINATION-1 句	DESTINATION-1 IS データ名	入出力の対象となる論理宛先名を指定するために使用する データ名を指定する. データ名は 8 文字の英数字で作業域 節または連絡域節に定義する. ACM をアクセスするときはデータ名の領域に ACM 名を設定 する.	可能	論理宛先名が 空白として処 理されるため エラーが通知 される
PROCESSING MODE 句	PROCESSING MODE IS データ名	入出力を実行する際の処理種別を指定する. データ名は 2 文字の英数字で作業域節または連絡域節に定義する. 論理宛先に対しデータを書き出す際, すでに論理宛先に データが最大データ数まで書き込まれている場合, 利用者 プログラムは処理種別により以下のように動作する. WT : データが読み込まれるのを待ち合わせて書き出す NW : 書き出しを中止し, エラーを通知する NE : 書き出しを実行後, 最大データ数を超えて書き 出したことを状態キーで通知する. 論理宛先からデータを読み込む際, 論理宛先にデータが ない場合, 利用者プログラムは処理種別により以下の ように動作する. WT : データが書き込まれるまで待ち合わせてデータを 読み込む NW : 読み込みを中止し, エラーを通知する	可能	処理種別とし て WT が指定さ れたものとし て扱う
MESSAGE CLASS 句	MESSAGE CLASS IS データ名	メッセージを書き出す際に, メッセージの読み込み優先 順位を指定するためのデータ名を指定する. データ名は, 1 バイトの符号なし外部 10 進整数項目として作業域節 または連絡域節に定義する. ACM をアクセスするときには, データ名の領域にプライ オリティを指定する. プライオリティには 1 から 9 の値が 指定でき, 番号が少ないほど優先度が高い.	可能	最も低いプライ オリティで ある 9 が指定 されたものとし て扱う
PROCESSING TIME 句	PROCESSING TIME IS データ名	入力を実行する際の通信監視時間を指定するためのデータ 名を指定する. データ名は, 4 バイトの符号なし外部 10 進 数項目として作業域節または連絡域節に定義する. ACM をアクセスするときには, データ名の領域に監視時間 を秒単位で指定する. '0000' を指定した場合は時間監視を しない.	可能	通信監視時間 として'0000' が指定された ものとして 扱う
	RECORD VARYING IN SIZE	入出力メッセージの長さを指定するためのデータ名を指定 する. データ名は, 符号なし整数項目として, 作業域節 または連絡域節に定義する. データの書き込み時は, データ名の領域に書き出すデータ		レコード記述 項からレコー ド形式が決定 されるまた,

RECORD 句	[FROM 整数-1 TO 整数-2] DEPENDING ON データ名	の長さを指定する。 データの読み込み時は、データ名の領域に読み込んだデータの長さが通知される。	可能	出力メッセージの長さが指定できず、入力メッセージの長さは通知されない
----------	--	--	----	------------------------------------

新 記 事

表 3.3 ファイル記述項の各句の概要

句 名	記 述 仕 様	機 能 概 要	省略	省略時の扱い
SELECT 句	SELECT ファイル名	利用者プログラム内で使用するファイル名を指定する。	不可	---
ASSIGN 句	ASSIGN TO [nn-] GS- 名前	SELECT 句で定義されたファイル名を表示ファイルに割り当てる。 nn は装置機番を示し 01~99 の値を指定する。ACM において装置機番は意味を持たないため、指定する必要はない。名前には、ACM ファイル記述名を指定する。	不可	---
ORGANIZATION 句	ORGANIZATION IS SEQUENTIAL	ファイルを順編成ファイルとして使用する。	可能	SEQUENTIAL 指定として扱う
ACCESS MODE 句	ACCESS MODE IS SEQUENTIAL	呼び出し形式を順とする。	可能	SEQUENTIAL 指定として扱う
SYMBOLIC DESTINATION 句	SYMBOLIC DESTINATION IS "ACM"	表示ファイルとしての論理的な宛先を指定する。 ACM 会話サービスを使用する場合は"ACM" を指定する。	可能	---
FILE STATUS 句	FILE STATUS IS データ名 1 データ名 2	入出力の結果を通知するデータ域を指定する。 データ名 1 には状態キー1 が通知される。2 文字の英数字項目として作業域節または連絡域節に定義する。 データ名 2 には状態キー2 が通知される。4 文字の英数字項目として作業域節または連絡域節に定義する。	可能	入出力の完了状態は通知されない
DESTINATION-1 句	DESTINATION-1 IS データ名	入出力の対象となる論理宛先名を指定するために使用するデータ名を指定する。データ名は 8 文字の英数字で作業域節または連絡域節に定義する。 ACM をアクセスするときはデータ名の領域に ACM 名を設定する。	可能	論理宛先名が空白として処理されるためエラーが通知される
PROCESSING MODE 句	PROCESSING MODE IS データ名	入出力を実行する際の処理種別を指定する。データ名は 2 文字の英数字で作業域節または連絡域節に定義する。 論理宛先に対しデータを書き出す際、すでに論理宛先にデータが最大データ数まで書き込まれている場合、利用者プログラムは処理種別により以下のように動作する。 WT : データが読み込まれるのを待ち合わせて書き出す NW : 書き出しを中止し、エラーを通知する NE : 書き出しを実行後、最大データ数を超過して書き出したことを状態キーで通知する。 論理宛先からデータを読み込む際、論理宛先にデータが	可能	処理種別として WT が指定されたものとして扱う

		<p>ない場合、利用者プログラムは処理種別により以下のよう動作する。</p> <p>WT : データが書き込まれるまで待ち合わせてデータを読み込む</p> <p>NW : 読み込みを中止し、エラーを通知する</p>		
MESSAGE CLASS 句	MESSAGE CLASS IS データ名	<p>メッセージを書き出す際に、メッセージの読み込み優先順位を指定するためのデータ名を指定する。データ名は、1バイトの符号なし外部10進整数項目として作業域節または連絡域節に定義する。</p> <p>ACM をアクセスするときには、データ名の領域にプライオリティを指定する。プライオリティには1から9の値が指定でき、番号が少ないほど優先度が高い。</p>	可能	最も低いプライオリティである9が指定されたものとして扱う
PROCESSING TIME 句	PROCESSING TIME IS データ名	<p>入力を実行する際の通信監視時間を指定するためのデータ名を指定する。データ名は、4バイトの符号なし外部10進整数項目として作業域節または連絡域節に定義する。</p> <p>ACM をアクセスするときには、データ名の領域に監視時間を秒単位で指定する。'0000'を指定した場合は時間監視をしない。</p> <p>当シリーズにおけるタイマー精度は10秒単位であるため、最大で10秒の誤差がある。</p> <p>1秒~10秒が指定された場合は10秒、11秒~20秒を指定した場合には、20秒のタイマー監視となる。</p>	可能	通信監視時間として'0000'が指定されたものとして扱う
RECORD 句	RECORD VARYING IN SIZE [FROM 整数-1 TO 整数-2] DEPENDING ON データ名	<p>入出力メッセージの長さを指定するためのデータ名を指定する。データ名は、符号なし整数項目として、作業域節または連絡域節に定義する。</p> <p>データの書き込み時は、データ名の領域に書き出すデータの長さを指定する。</p> <p>データの読み込み時は、データ名の領域に読み込んだデータの長さが通知される。</p>	可能	レコード記述項からレコード形式が決定されるまた、出力メッセージの長さが指定できず、入力メッセージの長さは通知されない

2007年12月21日発行

修正箇所(章節項): 3.6.2 DPCS の環境定義例

旧記事

図 3.20 当シリーズ間接続時の DPCS 環境定義例(2)

OSAKA	DPCS	NAME-OSAKA, SUBUFF-10 5, IOBUFF-10 5, ... DPCS の定義 PROGMAX-12 3, FULL-1
ACM	PROGRAM	NAME-#ACMSE, START-AUTO, ... DPCS 利用者 JOBNAME-XAXH*. XSYSOPR, JOB- XMCAXSJD. @SYSPGM
OSAKA	GROUP	NAME-TOKYO, PROTCOL-FNA ... 相手局の定義
TOKYOP1	PATH	SPATH-PATH1. NODE1 ... 送信パス
TOKYOP2	PATH	SPATH-PATH2. NODE2 ... 受信パス
	END	

新記事

図 3.20 当シリーズ間接続時の DPCS 環境定義例(2)

OSAKA	DPCS	NAME-OSAKA, SUBUFF-10 5, IOBUFF-10 5, PROGMAX-12 3, FULL-1, STATUS-INACTIVE	... DPCS の定義
ACM	PROGRAM	NAME-#ACMSE, START-AUTO, JOBNAME-XAXH*. XSYSOPR, JOBD-XMCAXSJD. @SYSPGM	... DPCS 利用者
TOKYO	GROUP	NAME-TOKYO, PROTOCOL-FNA	... 相手局の定義
TOKYOP1	PATH	RPATH-PATH1. NODE1	... 受信パス
TOKYOP2	PATH	SPATH-PATH2. NODE1	... 送信パス
	END		

修正箇所 (章節項): 3.6.2 DPCS の環境定義例

旧記事

図 3.19 当シリーズ間接続時の DPCS 環境定義例(1)

TOKYO	DPCS	NAME-TOKYO, SUBUFF-10 5, IOBUFF-10 5, PROGMAX-12 3, FULL-1, STATUS-ACTIVE	... DPCS の定義
ACM	PROGRAM	NAME-#ACM	... DPCS 利用者
OSAKA	GROUP	NAME-OSAKA, PROTOCOL-FNA	... 相手局の定義
OSAKAP1	PATH	SPATH-PATH1. NODE1	... 送信パス
OSAKAP2	PATH	SPATH-PATH2. NODE2	... 受信パス
	END		

新記事

図 3.19 当シリーズ間接続時の DPCS 環境定義例(1)

TOKYO	DPCS	NAME-TOKYO, SUBUFF-10 5, IOBUFF-10 5, PROGMAX-12 3, FULL-1, STATUS-ACTIVE	... DPCS の定義
ACM	PROGRAM	NAME-#ACM	... DPCS 利用者
OSAKA	GROUP	NAME-OSAKA, PROTOCOL-FNA	... 相手局の定義
OSAKAP1	PATH	SPATH-PATH1. NODE1	... 送信パス
OSAKAP2	PATH	RPATH-PATH2. NODE1	... 受信パス
	END		