

KULLANICI KILAVUZU (UYGULAMA İÇİ, TAM)

JSON Property Referansı

Çevrimiçi: mergenhub.envest.com.tr/tr/docs/kilavuz-jsonref

BU SAYFADA

Ortak Anahtarlar (common.*)

Kanal Property'leri

Cihaz Property'leri

Tag Property'leri & Ölçekleme

Sürücü Adları & DEVICE_ID_STRING

Toplu İşlem & Durum Kodları

Ortak Anahtarlar (common.*)

Her nesne (kanal/cihaz/tag) gövdesinde ortak alanlar. Property adları endüstriyel standartla birebirdir (interop).

<code>common.ALLTYPES_NAME</code>	Nesne adı (zorunlu). Kanal/cihaz/tag adı.
<code>common.ALLTYPES_DESCRIPTION</code>	Açıklama (opsiyonel).
<code>PROJECT_ID</code>	İyimser eşzamanlılık damgası. Her GET yanıtında gelir; PUT'ta geri gönderilir. Uyuşmazsa 409 .
<code>FORCE_UPDATE</code>	<code>true</code> → <code>PROJECT_ID</code> kontrolü atlanır (zorla yaz). DataExchanger tipi istemciler kullanır.

Not `servermain.CHANNEL_UNIQUE_ID`, `servermain.DEVICE_UNIQUE_ID`, `servermain.DEVICE_CHANNEL_ASSIGNMENT`, `PROJECT_ID` **server-yönetimli (read-only)**'dir — POST/PUT'ta göndersen de sunucu belirler.

Kanal Property'leri

<code>servermain.MULTIPLE_TYPES_DEVICE_DRIVER</code>	Sürücü adı (bkz. Sürücü Adları). Kanal başına bir kez.
<code>servermain.CHANNEL_UNIQUE_ID</code>	Otomatik benzersiz kimlik (read-only).
<code>servermain.CHANNEL_WRITE_OPTIMIZATIONS_METHOD</code>	Yazma optimizasyon yöntemi (yinelenenleri ele / en son yaz).
<code>servermain.CHANNEL_WRITE_OPTIMIZATIONS_DUTY_CYCLE</code>	Tur başına en fazla yazma sayısı.
<code>servermain.CHANNEL_NON_NORMALIZED_FLOATING_POINT_HANDLIN</code>	NaN/Inf float işleme (ör. sıfırla).

ÖRNEK – KANAL OLUŞTUR

```
POST /config/v1/project/channels
{
  "common.ALLTYPES_NAME": "Modbus_1",
  "servermain.MULTIPLE_TYPES_DEVICE_DRIVER": "Modbus TCP/IP Ethernet"
}
```

Ayrıca bkz [Sürücü Adları](#) [Cihaz Property'leri](#)

Cihaz Property'leri

servermain.DEVICE_ID_STRING	Cihaz adresi/kimliği — sürücüye özel (bkz. Sürücü Adları).
servermain.DEVICE_MODEL	Model (sürücüye özel; ör. S7-1200).
servermain.DEVICE_DATA_COLLECTION	true/false — cihaz taraması aç/kapa.
servermain.DEVICE_SIMULATED	true → sentetik veri (donanımsız).
servermain.DEVICE_SCAN_MODE / ..._RATE_MS	Tarama modu + hız (ms).
servermain.DEVICE_REQUEST_TIMEOUT_MILLISECONDS	İstek zaman aşımı (ms).
servermain.DEVICE_RETRY_ATTEMPTS	Zaman aşımı öncesi deneme (bağlantı+istek).
servermain.DEVICE_INTER_REQUEST_DELAY_MILLISECONDS	İstekler arası bekleme (ms).
servermain.DEVICE_AUTO_DEMOTION_*	Başarısızlıkta geri-çekilme: ENABLE / DEMOTE_AFTER_SUCCESSIVE_TIMEOUTS / PERIOD_MS / DISCARD_WRITES.
servermain.DEVICE_TAG_GENERATION_*	Otomatik tag üretimi: ON_STARTUP / DUPLICATE_HANDLING / GROUP / ALLOW_SUB_GROUPS.

ÖRNEK – CİHAZ OLUŞTUR

```
POST /config/v1/project/channels/Modbus_1/devices
{
  "common.ALLTYPES_NAME": "1001",
  "servermain.MULTIPLE_TYPES_DEVICE_DRIVER": "Modbus TCP/IP Ethernet",
  "servermain.DEVICE_ID_STRING": "192.168.1.50.1",
  "servermain.DEVICE_DATA_COLLECTION": true,
  "servermain.DEVICE_REQUEST_TIMEOUT_MILLISECONDS": 1000,
  "servermain.DEVICE_RETRY_ATTEMPTS": 3
}
```

Tag Property'leri & Ölçekleme

servermain.TAG_ADDRESS	Cihaz adresi (sürücüye özel; ör. Modbus 400001).
------------------------	---

servermain.TAG_DATA_TYPE	Veri tipi (Boolean/Word/Short/DWord/Long/Float/Double/String...).
servermain.TAG_READ_WRITE_ACCESS	0 = Read Only, 1 = Read/Write.
servermain.TAG_SCAN_RATE_MILLISECONDS	Tag tarama hızı (ms).
servermain.TAG_SCALING_TYPE	0=yok, 1=lineer, 2=karekök...
..._RAW_LOW / _RAW_HIGH	Ham cihaz aralığı.
..._SCALED_LOW / _SCALED_HIGH	Mühendislik aralığı.
..._SCALED_DATA_TYPE / _CLAMP_LOW / _CLAMP_HIGH / _NEGATE_VALUE	Ölçekli tip, sınırlama, negatifleme.

ÖRNEK – TAG'LER EKLE (BATCH, DİZİ)

```
POST /config/v1/project/channels/Modbus_1/devices/1001/tags
[
  { "common.ALLTYPES_NAME": "Basinc", "servermain.TAG_ADDRESS": "400001",
    "servermain.TAG_DATA_TYPE": "Float", "servermain.TAG_READ_WRITE_ACCESS": 0 },
  { "common.ALLTYPES_NAME": "Setpoint", "servermain.TAG_ADDRESS": "400010",
    "servermain.TAG_DATA_TYPE": "Float", "servermain.TAG_READ_WRITE_ACCESS": 1 }
]
```

Uyarı TAG_READ_WRITE_ACCESS tersine çevirmeyin: **0=RO, 1=RW**. Yanlış değer setpoint'leri salt-okunur yapıp yazmayı engeller.

Sürücü Adları & DEVICE_ID_STRING

Kanal MULTIPLE_TYPES_DEVICE_DRIVER ve cihaz DEVICE_ID_STRING değerleri:

Modbus TCP/IP Ethernet	<IP>.unit Ör. 192.168.1.50.1 ; unit'siz <192.168.1.50>
Modbus RTU Serial / Modbus ASCII Serial	COM portu + unit (kanal seri ayarları).
Siemens S7 TCP/IP	IP; Rack/Slot model/ID'de. Ör. 10.0.0.5
OMRON FINS Ethernet	IP (+FINS SA1/DA1 ayarları).
OMRON NJ Ethernet	IP (EtherNet/IP CIP sembolik).
DNP Client Ethernet	IP:port,masterAddr,slaveAddr
IEC 60870-5-104 Client	IP:2404,commonAddr
IEC 61850 MMS Client	IP:102
MQTT Client	broker host/port.
Simulator	ID gerekmez.

Ayrıca bkz [Protokoller \(adresleme\)](#).

Toplu İşlem & Durum Kodları

Tag'ler **dizi** olarak POST edilirse toplu (batch) işlenir. HTTP durum kodu sonuca göre:

201 Created	Hepsi başarılı.
207 Multi-Status	Kısmi — bazıları başarılı, bazıları hatalı (gövdede tek tek sonuç).
400 Bad Request	Hepsi hatalı. Kanal/cihaz oluşturmada sürücü sınırı doluyorsa da 400 döner (<code>property</code> + açıklama).
409 Conflict	PROJECT_ID uyumsuzluğu (FORCE_UPDATE ile atlanır).

İpucu Geçersiz tag'ler **atlanır** (lenient import); yanıt/olay günlüğünde atlananların nedeni raporlanır. Gerçek export'lar (binlerce tag) tek istekte içe aktarılabilir.

Ayrıca bkz [REST API Yetkiler](#)