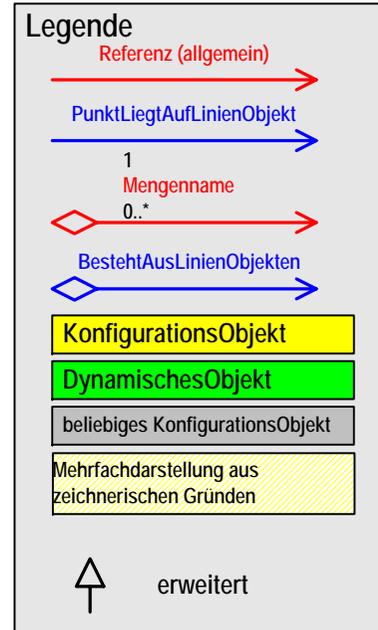
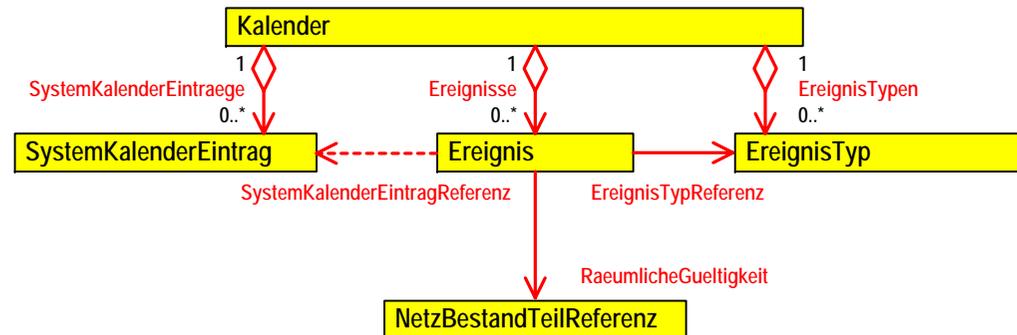
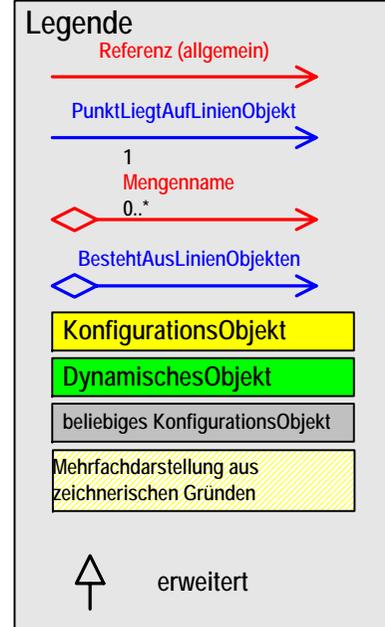


Teilmodelle "kb.tmEreignisKalenderGlobal" + "kb.tmSystemKalenderGlobal"

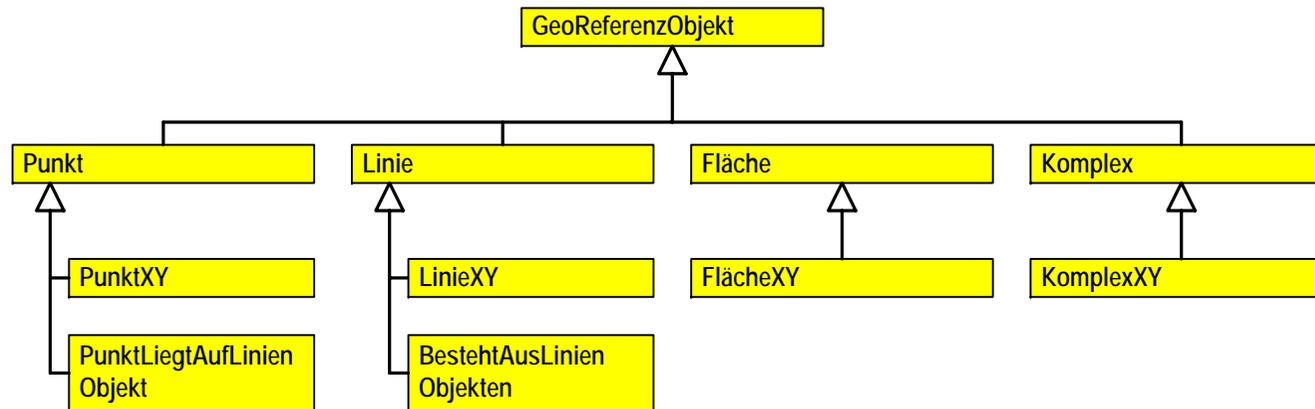


Teilmodelle "kb.tmGanglinienGlobal"

ApplikationGanglinienPrognose



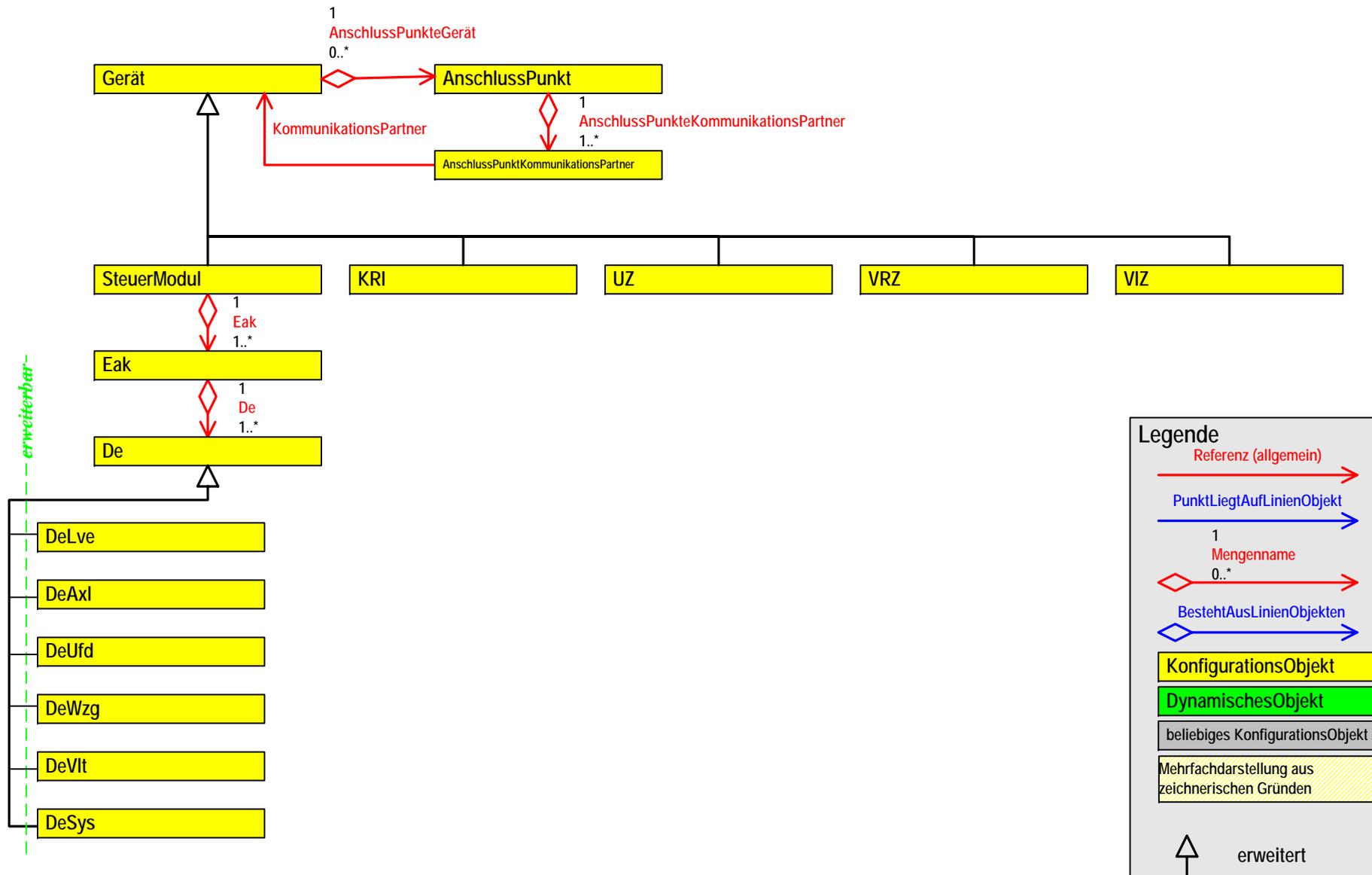
Teilmodell "kb.tmGeoReferenzierungGlobal"



Legende

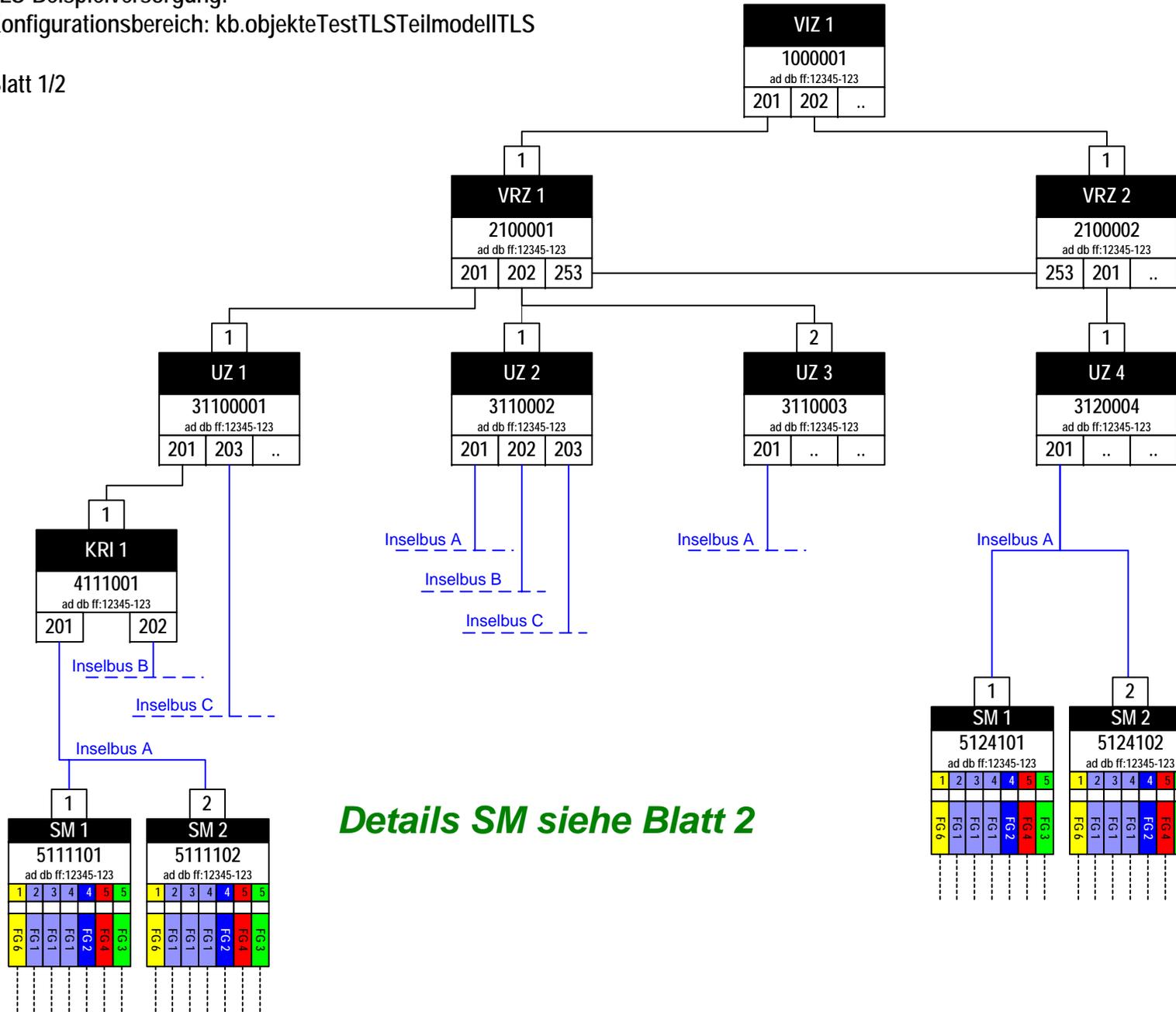
- Referenz (allgemein) →
- PunktLiegtAufLinienObjekt →
- 1
- Mengenname
- 0..*
- BestehtAusLinienObjekten →
- KonfigurationsObjekt
- DynamischesObjekt
- beliebiges KonfigurationsObjekt
- Mehrfachdarstellung aus zeichnerischen Gründen
- ↑ erweitert

Teilmodell "kb.tmKExTIsGlobal"

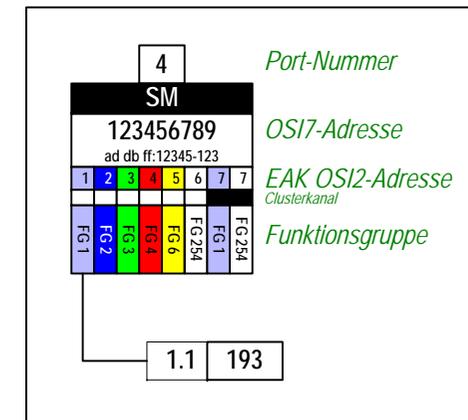


Legende

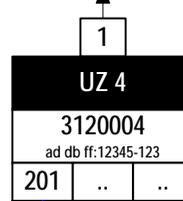
- Referenz (allgemein) →
- PunktLiegtAufLinienObjekt →
- 1 Mengename
- 0..*
- BestehtAusLinienObjekten →
- KonfigurationsObjekt
- DynamischesObjekt
- beliebiges KonfigurationsObjekt
- Mehrfachdarstellung aus zeichnerischen Gründen
- ↑ erweitert



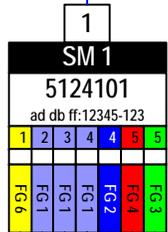
Details SM siehe Blatt 2



VRZ 2



Inselbus A

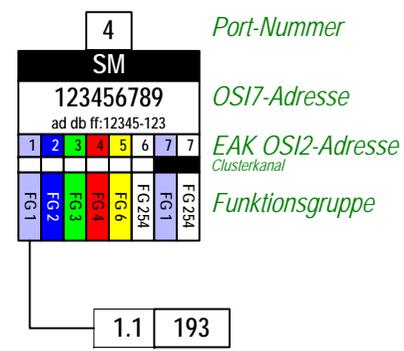
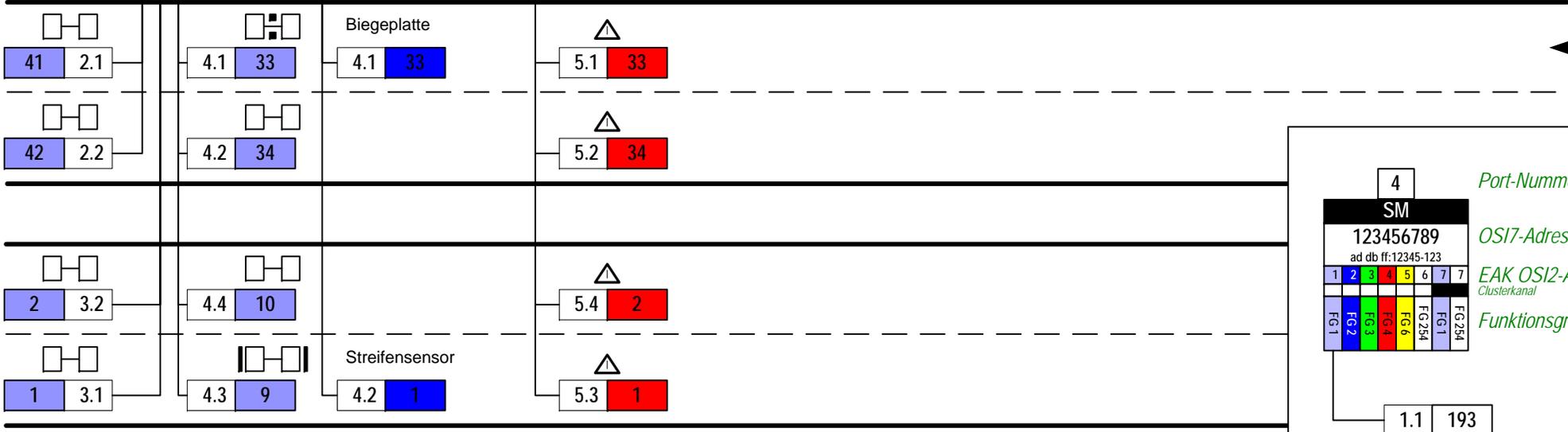
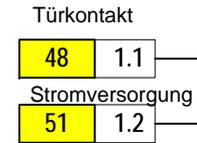
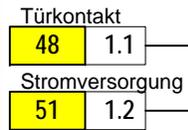
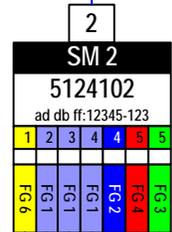


Zusätzlich verorgen:

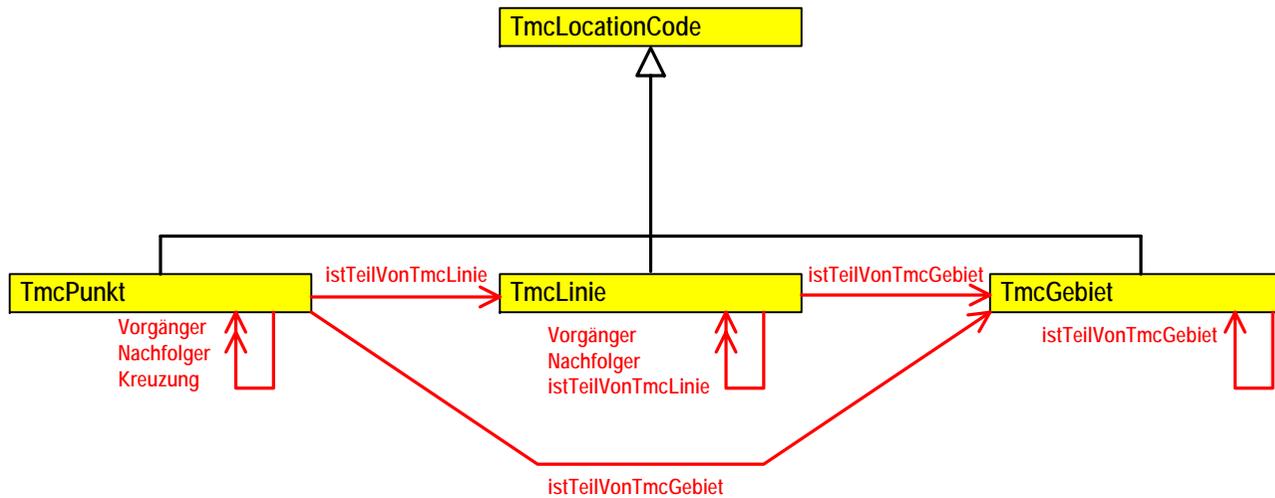
- je FG am EAK jeweils ein DE mit DE-Kanal = 255 (für Puffer/Sammelabfragen)
- je SM ein EAK der FG 254 mit jeweils einer DE=0 (für SM) und je einer DE=Osi2 je angeschlossenem EAK (für Telegramme der FG 254)

Sichtweiten
messgerät

...analog zu SM 1...



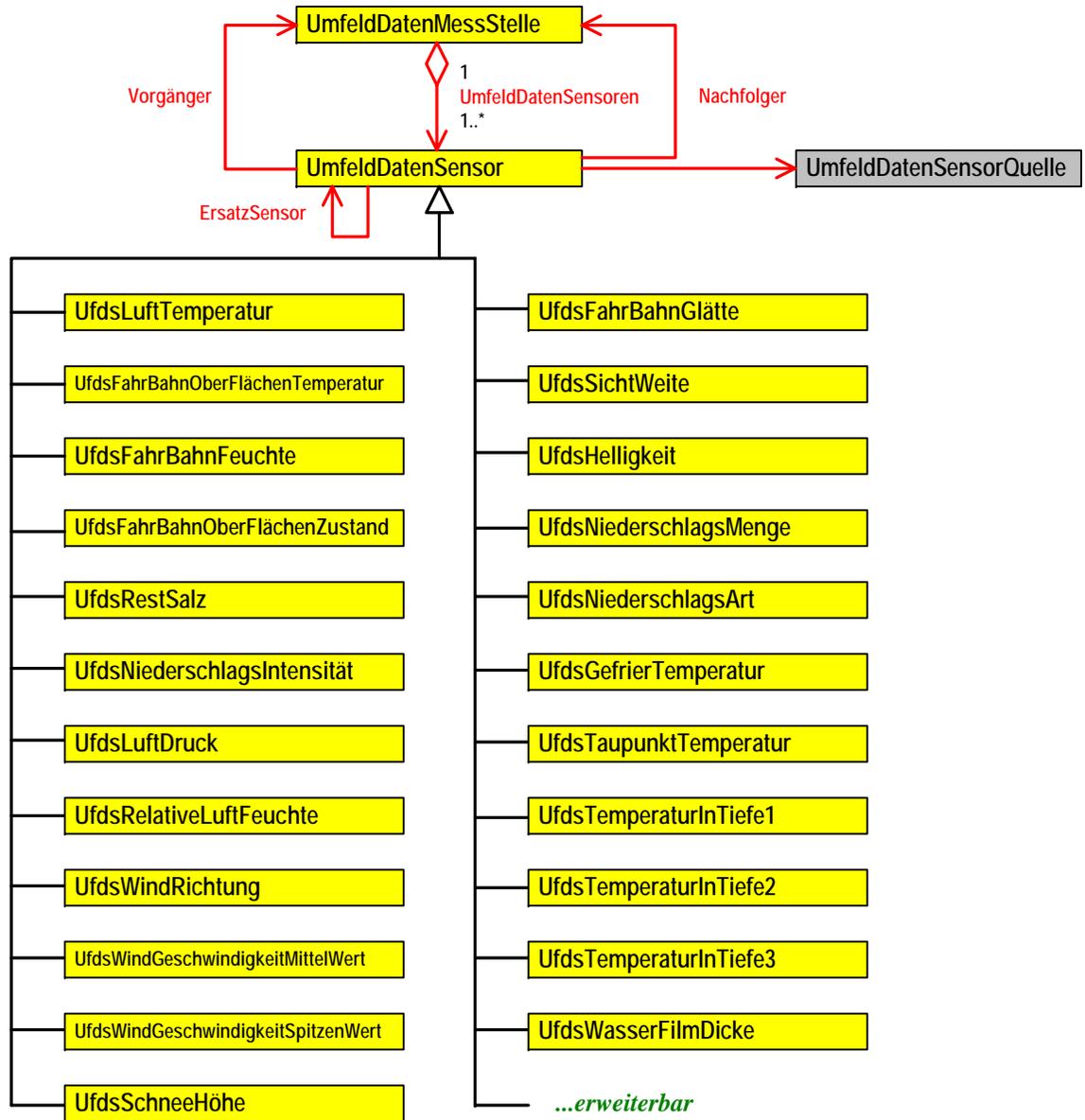
Teilmodell "kb.tmTmcGlobal"



Legende

- Referenz (allgemein) →
- PunktLiegtAufLinienObjekt →
- 1
- Mengenname
- 0..*
- BestehtAusLinienObjekten →
- KonfigurationsObjekt
- DynamischesObjekt
- beliebiges KonfigurationsObjekt
- Mehrfachdarstellung aus zeichnerischen Gründen
- ↑ erweitert

Teilmodell "kb.tmUmfeldDatenGlobal"



Legende

- Referenz (allgemein) →
- PunktLiegtAufLinienObjekt →
- 1 →
- Mengenname →
- 0..* →
- BestehtAusLinienObjekten →
- KonfigurationsObjekt
- DynamischesObjekt
- beliebiges KonfigurationsObjekt
- Mehrfachdarstellung aus zeichnerischen Gründen
- ↑ erweitert

Teilmodell "kb.tmVerkehrGlobal"

