



# Mapping OPALE for IBM i









**Mapping OPALE** 

# ROBOT 利用ガイド

第 1.1 版



●このガイドの目的

ROBOT(ロボット)は、Mapping OPALE の持つ標準機能で、既存のアプリケーションの変更を 最小限に抑えて、Mapping を使った処理へ移行するために用意されたものです。このガイドは、 ROBOT の働きを理解して、設定できるようになることを目的としています。

Mapping OPALE の導入方法や使用方法は、マニュアル『Mapping OPALE 導入・利用ガイド』 をご参照ください。

#### ● ROBOT の働き

ROBOT の働きは次のようになっています。

ROBOT の設定で予め指定した OUTQ(アウトキュー) に、スプールファイルが投入されると、 その中の設定した条件に合致したスプールファイルに対して、予め設定した処理 (Mapping コマ ンドや CL プログラムの実行) を行います。

ユーザーからは出力用となっている OUTQ は、ROBOT から見ると、処理対象のスプールファ イルが投入される入力側の OUTQ に相当します。

そして、ROBOTの設定を行うと、例えば、既存のインパクトプリンター用のOUTQに、従来 通りスプールファイルが投入されると、以下の一連の処理が自動的に実行されます。

- ① スプールファイルに対応する帳票フォーマットを適用して、PDFファイルを生成します。
- ② 生成した PDF ファイルを、カット紙プリンター用の OUTQ を通して出力します。
- ③ 印刷した PDF ファイルを削除します。

また、システム全体として Mapping 処理を最速化するための複数同時処理や、逆にスプールファ イルの投入順を守って Mapping 処理を行う単独処理のための設定も可能です。

ROBOT による処理は、スプールの属性にある"ユーザー"の ID で実行されますが、ジョブの CCSID は "5035" で実行されます。もし、スプールの属性のユーザー ID がシステム上に存在し なかったら、ROBOT は、そのジョブを "MAPPING"というユーザー ID で実行します。そのた めに、ユーザー "MAPPING" のユーザープロファイルの中の CCSID の値は、導入時に "5035" にセットします。

◆ 改訂履歴

1.1 "ROBOT の動き"のユーザーに関する記述の追加、修正 データキューに関する説明を第1章として追加



•	目次
---	----

- <i>(データ待ち行列)について知る</i>	第1
の流れを理解する5	第2
定する	第3
けを行う	3.1
ンョン関連付けを行う9	3.2
<b>車</b> コマンドを設定する15	3.3
<i>定をテストする26</i>	第4
-3	4.1
- 処理を行う	4.2
·修正する	4.3
実行する優先順位を調整する36	付鎵
位の意味	付約
ED の複製方法	付
	付鎵
コマンド共通に使用できる ROBOT 変数47	付約
ァイルの属性に使用できる ROBOT 変数47	付
PLF コマンドに使用できる ROBOT 変数48	付
PAG コマンドに使用できる ROBOT 変数	付



# 第1章 データキュー(データ待ち行列)について知る

データキュー(データ待ち行列)は、IBM i(OS/400) の初期のころから持つ機能の一部です。IBM 社の資料で は、次のように記載されています。

>データ待ち行列は、 ユーザーが作成することのできるシステム・オブジェクトの 1 つのタイプであり、 高水 準言語 (HLL) プロシージャーまたはプログラムがこの待ち行列にデータを送り、 別の HLL プロシージャーま たはプログラムがそこからそのデータを受け取ることができます。

https://www.ibm.com/docs/ja/i/7.4?topic=procedures-using-data-queues

データキューは OUTQ に紐づけられますが、OUTQ の初期状態では、次の画面例で"\*NONE"となっているよ うに、データキューは紐づけられていません。



しかし、"<u>3.1 OUTQ の関連付けを行う</u>"を行うと OUTQ に対して任意の名前のデータキューを紐づけること ができます。

データキューが紐づけられると、ROBOT の稼働には関係なく、OUTQ に RDY 状態で生成、または移動され たスプールファイルや、HLD 状態から RDY 状態に変更されたスプールファイルの属性の値が、データキュー に書き込まれます。

ROBOT が稼働すると、Mapping 処理対象のスプールファイルの属性の値がデータキューから取得されて、その後削除されます。ROBOT は取得した値を ROBOT 変数(<u>付録 2 ROBOT 変数</u>を参照)に渡して Mapping 処 理の中のコマンドのパラメーターに使用します。



### 第2章 ROBOT 設定の流れを理解する

ROBOT は、Mapping Suite OPALEのメニュー画面を使って設定します。設定の流れは次のとおりです。

- 1. "操作" → "OUTQ 関連付けの操作"メニューを選択します。次の3種類の OUTQ の関連付けの設定を 行います。
  - 入力側の OUTQ とそのライブラリ:スプールファイルが投入される OUTQ で、Mapping 処理から 見れば入力側になります。
  - •出力先の OUTQ とそのライブラリ: Mapping から出力する先のプリンターの OUTQ です。プリン ターで印刷せずに、PDF ファイルを生成するだけの場合でも、どれかの OUTQ を指定します。
  - データキュー:入力側のOUTQに投入されたスプールファイルの属性の値を一時的に保持します。
     それによって、スプール名や番号、ジョブ名やジョブ番号を ROBOT 変数で指定できるようになります。
- "操作"→"スプールとアクション関連付けの操作"メニューを選択します。"1"で指定した入力側の OUTQに投入されたスプールファイルに対して、どのような条件に合致したスプールファイルなら、 どのフォーマットを適用し、どのようなアクション (Mapping 処理)を行うかという設定を行います。
- "操作"→ "アクションと関連コマンドの操作"メニューを選択します。"2" で設定したアクション (Mapping 処理)の内容を具体的に指定します。
- 4. "ROBOT"→ "ROBOT を起動する"メニューを選択して、ROBOT を起動します。起動する時に、 ROBOT のログを取得するかしないかを選択できます。ROBOT 設定やテストを行っている間は、実 行時に問題が発生した場合の問題個所を知るために、ログを取得する状態で起動することをお勧めし ます。一方、ROBOT の設定やテストが完了した後は、ログは取得しない状態で ROBOT を起動する ことをお勧めします。これは、ログを取得する状態で日常運用すると、取得したログのファイルサイ ズが肥大化して Mapping 処理が止まってしまうことがあるからです。なお、ROBOT が稼働している かどうかを確認するには、"WRKACTJOB" コマンドを実行します。サブシステム"MAPSROBOT" と、その下にデータキューと同じ名前のジョブが表示されていれば、稼働状態であることが分かりま す。
- ROBOT を停止するには、"ROBOT"→ "ROBOT を終了する"メニューを実行します。ROBOT の設 定を編集した場合には、その内容を反映するためには、ROBOT を停止して再起動します。停止する 際には、パラメーターの "End タイプ" に "\*IMMED" を指定すると短時間で停止できます。



### 第3章 ROBOT を設定する

この章では、次のような一連の処理を ROBOT を使って自動的に行うための設定を例にして、ROBOT の設定 方法を説明します。

- 特定のスプールファイルが投入されると、それに対する Mapping の帳票フォーマットを適用して、 PDF ファイルを生成します。
- 2. PDF ファイルをプリンターに印刷します。
- 3. PDF ファイルを削除します。

#### 3.1 OUTQ の関連付けを行う

始めに、ROBOT の入力側の OUTQ と出力側の OUTQ、そして入力側の OUTQ に投入されたスプー ルの属性を保管するデータキューの組み合わせを設定します。

1. "通信の設定" 画面のコードページを "939" 若しくは "1399" で 5250 端末画面を接続した後、

"CHGJOB CCSID(5035)"を実行して、ジョブの CCSID を"5035"に設定します。

- 2. コマンドラインに "mapping" と入力して実行して、Mapping Suite OPALE のメニュー画面を表示します。
- 3. "操作" → "OUTQ 関連付けの操作" を選択して、実行します。





"OUTQ 関連付けの操作"の画面が表示されたら、"F6=Create" (作成)キーを押すと、次のような画面が表示されます。(初期状態の画面)

A - CILLONTA	_		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🧌 🐻 🚟 🖾 🎟 💥 🍰 🚢 📩 👑 🏮 🌣			
MAPD009 OUTQ 関連付けの操作	21712715	SA102P	;
選択後、実行キーを押してください 2=編集 4=削除 5=元の0000詳維 6=出力先0000詳維 OptOutg Splfnbr 0000 Splfnbr DTAQ Printer Splf Job User Page Library Library Library	Ref Us	r.	
関連付けされた QUTQ のリストは空です			
_ F1=Help F3=Exit [F5=Refresh F6=Create F11=Details] [F12=Cancel			
MA* A 英数半角 26/001			
	• <b>-</b> [	10.5.150.2.2	3 🗗

5. それぞれの欄に、次のように入力します。
OUTQ Origin Name : 入力側の OUTQ 名 (ここでは "DEMOOUT" とします)
OUTQ Origin Lib : 入力側の OUTQ のあるライブラリ名 (ここでは "DEMOLIB" とします)
OUTQ Destination Name : 出力側の OUTQ 名 (ここでは "PRT01" とします)
OUTQ Destination Lib : 出力側の OUTQ のあるライブラリ名 (ここでは "QUSRSYS" とします)
DTAQ Library Name : データキューの名前 (ここでは "MAPDTAQ" とします)
DTAQ Library Lib : データキューのあるライブラリ名 (ここでは "MAP400" とします)
注) 入力と出力の OUTQ の組み合わせが複数あっても、データキューは通常、1 つ定義したものを 共通に使用します。





6. 新規の OUTQ 名 やデータキュー名を指定した場合には、作成するかどうかを確認するメッセージ が表示され、そのまま実行キーを押すと作成されます。その結果、次のような画面が表示されま す。なお、この画面例では、スプールファイルがそれぞれ入力側の OUTQ に1つ、出力側の OUTQ に3つあることが分かります。





7. F3 キーを押して、終了します。



3.2 スプールとアクション関連付けを行う

次に、手順 "3.1" で設定した入力側の OUTQ に投入されたスプールファイルに対して、どのような条件のスプールファイルであれば、どのようなアクションを適用するかを設定します。入力側の OUTQ が複数ある場合でも、この設定は基本的に共通に適用されます。つまり、手順 "3.1" で設定したどの入力側の OUTQ においても、ここでの設定に該当するスプールファイルが投入されると、設定されたアクションが実行され、手順 "3.1" で設定した対応する出力側の OUTQ のプリンターに印刷されるということを意味します。

1. "操作"→"スプールとアクション関連付けの操作"を選択して、実行します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ		- 🗆 ×
ファイル 編集 表示 通信 アクション	ウィンドウ ヘルプ	
🖷 h 🛍 🛧 🛃 🥝 💷 (	🐂 🐻 🔠 💥 🛃 📕 😹 🗒 📀	
Mapping(M) 掲 コマンド( <u>C</u> )	操作 ( <u>E</u> ) R0B0T ( <u>B</u> ) メール (A) M−Conn	ect ( <u>0</u> )
	Mapping 環境の設定(E)           アクションと関連コマンドの操作(A)           スプールとアクション関連付けの操作(S)           0UTQ 関連付けの操作(0)           プリンターの設定(P)           Mapping 環境の変更(C)	F.i.Les, MAP400 Progs, MAP400
	Version 10.4.2.39554	
	Đeveloped by Mapping Suite - (C) 2019	
F1=Help	F3=Exit F12=Cancel	
MA* A	₩ 英数 半角	Ø6/Ø18
		▲ J 10.60.200.00.28 🕤



次のような画面が表示されます。初期状態では、既に2組の設定があることが分かります。これらは、Mapping Suite OPALE をインストールした際に自動的に登録されたものです。この2組の内、上の行にある、"Action"(アクション)欄の値が "NONE" になっている方の設定は、これからこの画面で指定したスプールファイルに該当しない場合には、何も Mapping 処理は行わないということを表しています。つまり、この設定では、"File" や "User" 等の値に何か指定された設定が優先され、どれにも該当しなかった場合に、全ての値に "\*ALL" が指定されている1番目のアクション "NONE"、即ち Mapping は何も処理しないことが適用されることになっています。注) そのため、この設定は変更したり、削除したりしないようにしてください。

•/	• • • • •	- FC							· ·	-	-						
🖳 A -	· 5250 ディスプレイ														_		×
ファイル	編集 表示 通信	アクション	ウィンドウ ヘノ	ルプ													
	) 🏚 🟦 🛃 🗄	0 🗉 🕻	h 😽 🛗	💌 🏢 💥			9										
	MAPEØØ8				スプー,	ルとアク	ションの関連	重付け					M	APPING	hook		
	海田寨 中午	· + + + - +	باللافل مسر											1/02/21	15:39	9:49	
		「キーを押し = 編集 4日	くくにさい 削除 85 割	É細 9= 追加	<b>₽</b> =Find												
	Opt File	User	Job	User data	Formtype	Width	Action	Format	Seq.	Trt	Đe	Sav	Fnt	Pbk			
																8	
						- <u></u>											
		_ <u>*州LL</u> *計1	_ <u>*飛に</u> *前日	SAMPLE	· <u>*州LL</u> *州	- <u>*州LL</u> *計目	MAPPING		aaa 1a	Ē	N	N				ï	
										<u>×</u>			<u>~</u>	<u>u</u>			
																ï	
																[] 日	
																C	
	F1=Help	F3=E	xit F	5=Refresh	F12=Cancel												
	Wite L		井米	半角			a	170033									
	IIA* A		大奴	т'n			Ð,	7993									
														•		6.01.20.00	23 🕤

- 3. この画面では、特定のスプールファイルと特定のアクションを関連付けるために、スプールファイ ルの属性である次の値を使って選別します。
  - File: スプールファイル名(半角英大文字と数字、ワイルドカード "\*" を使用できます)
  - User: ユーザー名(半角英大文字と数字、"\*"を使用できます)
  - Job: ジョブ名(半角英大文字と数字、"\*"を使用できます)
  - User data: ユーザー指定データ(半角英大小文字と数字、"\*"を使用できます)
  - Formtype: 用紙タイプ(半角英大小文字と数字、"\*"を使用できます)
  - Width: プリンターファイルで指定した横幅(半角英大文字と数字、"\*"を使用できます)



4. "Opt"の値 "8= 詳細"の設定

"Opt" に "8" を指定して実行すると、次のような画面が表示されます。この画面では、次のような 設定が可能です。これらの値は、ROBOT 変数を使用することによって、PDF ファイルや XPS フ ァイルを生成する際に使用する MAPCPYSPLF コマンド のパラメーターとして使用されます。

- Mapping フォーマット:前の画面で入力した "Format" の値が表示されます。
- シーケンス:前の画面で入力した "Seq" の値が表示されます。
- 出力用 OUTQ、ライブラリ:出力先のプリンターの OUTQ です。ここで指定すると "OUTQ 関連付けの操作"で設定された出力先 OUTQ よりも優先されます。
- 実行優先順位: "付録 1-1 実行優先順位の意味"をご参照ください。





"F10=View 2" キーを押すと、次の画面が表示されます。この画面の設定と、もう1回 "F10=View 2" キーを押して表示される画面の設定は、スプールの分割/結合/ソートを行うコマンド
"MAPSORTPAG" コマンドのパラメーターです。これらの画面で値を指定すると、それらは ROBOT 変数として使用できます。ROBOT 変数は、"付録 2-3 MAPSORTPAG コマンドに使用で きる ROBOT 変数"を、MAPSORTPAG コマンドに関しては、マニュアル "Mapping\_OPALE\_導 入・利用ガイド\_第1版"をご参照ください。

1回 F10 キーを押すと表示される画面

│ キーの行	000	1 から 100
キーの桁	000	1 から 360
キーの長さ	00	Ø から 3Ø ───────────────────────────────────
キー 2 の行	<u>000</u>	1から100
キー 2 の桁	<u>000</u>	1 から 360
キー 2 の長さ	00	Ø から 30
スプールの生成		*YES, *NO
		-
スプール名		_ スプール名
10B名		_ ĐB ソート
オプションの追加		_F4= プロンプト
数の追加	<u>00000</u>	1から 99999
分割の制御		Y, N
スプールの保留		*YES, *NO
FI=Help F3=Ex	IT F4=F	Prompt FID=View 2

もう1回F10キーを押すと表示される画面





- "Opt"の値 "9= 追加"の設定
   "Opt"に "9= 追加"を指定して実行すると、次のような画面が表示されます。この画面では、スプ ールファイルを選別するための追加の値を指定できます。
  - プログラム:スプールファイルを作成したプログラム名(半角英大文字と数字、"\*"を使用できます)
  - PRTF: プリンターファイル名(半角英大文字と数字、"\*"を使用できます)
  - 入力 OUTQ:入力側の OUTQ を特定したい場合に使用します。初期状態では、"OUTQ 関連 付けの操作"で設定された入力側の OUTQ が適用されます。しかし、この "入力 OUTQ" を指 定した場合は、"OUTQ 関連付けの操作"で設定された入力側の OUTQ よりも優先されます。 (半角英大文字と数字、"\*"を使用できます)
  - ユーザーテキスト:スプールファイルのユーザーテキスト(半角英大小文字と数字、"\*"を使用できます)

! ! プログラム *ALL	
プログラムライブラ <u>*ALL</u>	
	Ï
PKIF フイノフリ <u>*ALL</u>   	
↓ 入力 OUTQ <u>★DFT</u> ↓ 入力 OUTQ のライブ <u>★LIBL </u>	
│ │ ユーザーテキスト ∗ALL	
	Ï
F4=Prompt F12=Cancel	
	I

Cこでは、例として、スプールファイル名が "DEMO1" であれば、 "BAYTOP" というフォーマットを使用して、 "BAYTOP" という名前のアクションを実行することにします。そのために、2 行目に次の値を入力して実行します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ		-		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ				
🖷 🗈 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🧌 🦉 🚟 🖾 🎫 💥 🍰 🚢 😸 🗒 🤣				
MAPD0078 スプールとアクションの関連付け	MAPPING 21/04/29	1103A 14:17:4	Ø	
選択後、実行キーを押してください 1=新規 2= 編集 4= 削除 8= 詳細 9= 追加 R=Find OptFile User Job Userdata Formtype Width Action Format Seq. TrtĐelSavFi	nt Pbk			
<u>1 DEMO1 *ALL *ALL *ALL *ALL *ALL *ALL *ALL BAYTOP BAYTOP MARG</u> <u>Invoice *All *ALL Sample *All *ALL *ALL Mapping invoice 00010 c m m</u>	 <u>)</u> <u>0</u>			

- Opt:1
- File : DEMO1
- User, Job, User data, Formtype, Width : \* ALL



注) User data, Formtype, Width は大文字と小文字を区別しますので、必ず大文字で入力してく ださい。

- Action: BAYTOP(ここではアクションの名前だけ登録します。アクションの内容は、次の段階 で設定します。)
- Format: BAYTOP(適用するフォーマット名と、次のシーケンスの値は決まっていますので、ここで設定しておくと、アクションの中では ROBOT 変数を使って設定できるので、便利です。)
- Seq:\*MRG
- 注 1) Opt.に"1"を指定すれば、既存の設定に対して上書きしても、既存の設定が書き換わることは ありません。既存の設定と共通する値が多い場合には、入力が簡単になって便利です。

注 2) 修正する場合には、Opt. に "2" を指定して実行します。

入力して実行キーを押すと、次の画面のように登録されます。

注 3) 論理的な矛盾のある設定は登録できません。登録できなかった場合には、登録済みの設定と 矛盾していないかを確認して修正してください。

2	A - 5	5250	ディスブ	'l1																				_		×
ファイ	い #	扁集	表示	通信	アクショ	シ ウ1	ンドウ	ヘルプ																		
Ē	ß	ê	<b>1</b> :	<u>l</u> 🖯	0	1	8	H 🔀		39	۵				۲	?										
		MAR	PDØØ8									スプ-	-112	:75	ショ	レの関連	重付け					h	MAPPING 21/04/29	- <del>1108.4</del> 14:3	2:13	
		選	訳後、	実行	キーを打	甲して	くださ	ار) جارمہ		њ												-	02040		2.10	
		Opt	I= 新州 t File	況 2= :	福集 User	4= 削	际 8= Job	· 詩书湖 U	9= j ser d	≝∭ lata	R=F1 Forn	nd rtype	Y	'idth	Ac	ction	Format	Seq.	Trt	Đe	Sav	Fnt	Pbk			
			_																							
			×ÅLL		*乱L		*ALL	*	ALL		*#U			411	NC	)NE										
			<u>demo i</u>		<u>*ALL</u>		<u>KALL</u>	*	<u>ALL</u>		*礼し			<u>*ill</u>	<u>B</u> /	AYTOP	<u>BAYTOP</u>	*HRG								
		-	<u>i nvoi</u>	CE	<u>*ALL</u>		KĂLL	<u> S.</u>	AMPLE		체니	-		<u>*ALL</u>	il)	APPI NG	INVOICE	<u>000 10</u>	<u>C</u>	N	N	<u>0</u>	<u>0</u>			



#### 3.3 アクションと関連コマンドを設定する

ここでは、アクション、即ち処理の内容を設定します。"BAYTOP" という名前の、次のような一連の 処理を例に設定します。

- "DEMO1"という名前のスプールファイルに対して、"BAYTOP"という名前のフォーマットを適用して、PDFファイルを生成します。
- ② PDF ファイルは、IFS 上の/home/map400/mapping/の下に、出力先のプリンターの OUTQ 名毎 のフォルダーに分けて保存します。
   注) IFS 上のフォルダーの構成は、Mapping OPALE をインストールした時に決まります。新規導 入の場合の初期設定では、上記のとおりですが、Mapping V6 や V7 からの移行の場合は、多くの 場合、フォルダーの構成は、/home/mapping/になりますのでご注意ください。
- ③ ファイル名は、スプールファイル名とジョブ番号、実行時の日付時刻で構成することによって、上 書きされない単独の名前とします。
- ④ 生成した PDF ファイルは、OUTQ を通して該当するプリンターに印刷します。
- ⑤ 印刷すると、IFS から PDF ファイルを削除します。

設定の具体的な手順は、次の通りです。

1. "操作"→"アクションと関連コマンドの操作"を選択して、実行します。





 "アクションと関連コマンド"画面が表示されるので、F6 キー(Create = 作成)を押します。次のような画面が画面中央に表示されるので、左上の欄が "1 生成モード"になっていることを確認して、 左側の欄にアクション名(この例では、"BAYTOP")を、右側の欄には、アクションの説明を入力し ます。どちらも半角英数文字になりますので、分かりやすい値を使用してください。

注) 説明欄は、ROBOT の実行には直接関係しないので、入力は任意です。

🖳 A - 5250 ディスプレイ			– 🗆 X
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ /	ルプ		
🖷 ħ ħ <u>1</u> 🛃 🛃 🧭 🗏	i 📧 📰 💥 📩 🚢 👗 🗒 🦉	$\rightarrow$	
MAPD010 選択後、実行キーを押し 2= 編集 3= 複写 4 Opt. Action	アクションと関連 してください = 削除 5= コマンドイ Description 作成 変更	コマンドの操作 <del>テ</del>	- <del>₩63</del> A 19:34:02
MAPPING	MAPCPYSPLF		
MOVE	Move Spool		
_ NONE	Đo Nothing		
_ OPLIE 1 <u>生成モー</u> 変更したら	アクションの管理 ド 実行キーを押してくださ	<u>*</u> ( )	
BAYTOP	<u> Create PDF-&gt;Print-&gt;De</u>	lete PDF	
F1=Help F	3=Exit F5=Refres	h F6=Create	F11=Details
MA* A	MW 英数 半角		15/052
			▲ <u> </u>

- 3. 実行キーを押すと次のように "BAYTOP" が登録されているので、"5"(コマンド行) を入力して実行 します。
  - 注1) "2"(編集)は、右側の説明欄の内容を編集する際に使用します。
  - 注2) 登録済みのアクションを元に新たなアクションを登録するには、元のアクションに対して "3"(複写)を指定して実行すると、上の画面が表示され、別のアクション名で登録できます。





4. 次のような画面が表示されますので、F6 キー(Create = 作成)を押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	—		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
약			
MAPD011 アクションのコマンドの処理			
BAYTOP Create PDF->Print->Delete PDF 2= 編集 3= コピー 4= 削除			
アクションのコマンドが未登録です			
F6=Create F12=Cancel			
		21/	ØØ1
▲	1	1.01.20.00	23 🕤

5. 次のような画面が表示されますので、PDFファイルを生成するためのコマンド "MAPCPYSPLF" を入力して、F4 キーを押します。

<ul> <li>■ A - 5250 ディスプレイ</li> <li>アクション ウィンドウ ヘルブ</li> <li>■ A ● 金 金 金 金 ④ ④ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●</li></ul>				
フィル 編集 表示 通信 アウション ウィンド ヘルブ         雪 雪 金 金 金 回 ③ ⑤ 鬱 四 二 淡 香 昌 吉 山 ⑤ ⑦         MAPD011       アクションのコマンドの処理         BAY       1 リストの最後にコマンドを生成する         コマンドを入力して実行キーを押してください         10       mapcpysplf         「10       mapcpysplf         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11         「11       「11		-		×
<ul> <li>■ ● ● ▲ ▲ ● ○ ■ ● ◎ ● ● ● ● ● ◎ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●</li></ul>	ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
MAPD011 アクションのコマンドの処理 BAY 1 リストの最後にコマンドを生成する コマンドを入力して実行キーを押してください 10 mapcpysplf F4=Prompt F12=Cance1	🖷 🗈 🏠 📩 🕄 🥥 💷 🌎 👺 🖼 📼 💥 🍰 🚢 👹 じ 🗇			
BAY 1 リストの最後にコマンドを生成する コマンドを入力して実行キーを押してください 10 mapcpysplf  F4=Prompt F12=Cancel MA* A MW 英数半角 06/024	MAPD011 アクションのコマンドの処理			
10       mapcpysplf	BAY <u>1 リストの最後にコマンドを生成する</u> コマンドを入力して実行キーを押してください			
F4=Prompt       F12=Cance1         MA* A       MW 英数 半角       06/024	<u>10 mapcpysplf</u>			
F4=Prompt       F12=Cance1         MA* A       MW 英数 半角				
F4=Prompt       F12=Cance1         MA*       A         MW       英数 半角				
F4=Prompt       F12=Cancel         MA*       A         MW       英数 半角				
F4=Prompt       F12=Cancel         MA*       A       MW 英数 半角       06/024				
F4=Prompt       F12=Cancel         MA*       A       MW 英数 半角       06/024				
F4=Prompt     F12=Cancel       MA*     A     MW 英数 半角     06/024				
F4=Prompt         F12=Cancel           MA*         A         MW 英数 半角         06/024				
F4=Prompt         F12=Cancel           MA*         A         MW 英数 半角         06/024				
MA* A MW 英数 半角 06/024	F4=Prompt F12=Cancel			
MA* A MW 英数半角 06/024				
MA* A MW 英数 半角 06/024				
	MA* A MW 英数半角		06/	024



- 次のように、MAPCPYSPLF コマンドのパラメーターを指定するための画面が表示されます。
   ROBOT 変数が使用できるパラメーターには、ROBOT 変数を入力します。なお、ROBOT 変数については、"付録 2 ROBOT 変数"でご説明します。
   注) ROBOT 変数は、必ず大文字で入力します。
  - スプール名: &SPLF
  - スプール番号: & SPLNUM
  - ジョブ名:&JOB
  - ジョブ番号: & JOBNUM
  - ユーザー:&USER
  - Mapping フォーマット: &MAPNAM("<u>3.2 スプールとアクション関連付けを行う</u>"で既にフォーマット名に"BAYTOP"を指定しているので、ここは ROBOT 変数を使って指定できます。)
  - シーケンス: &MAPSEQ(ここも、フォーマット同様に"<u>3.2 スプールとアクション関連付けを</u> 行う"で指定済みです。)

その後、F10 キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	– 🗆 X
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ	
🖷 🗈 🏦 🗶 🗏 🕗 🔍 🦏 🤯 🚟 🕺 🎫 🕉 🐇 🌷 📀	
Mapping フォーマットの適用	(MAPCPYSPLF)
選択項目を入力して,実行キーを押してください。	
ラベル スプール名 スプール番号 ジョブ名 ジョブ名 ジョブ番	英数文字 10 文字まで 000001-999999, *LAST, *ONLY 名前, *CURRENT 6 板の数字
- フヨフ留ち	10 文字までの名前
Mapping フォーマット > &MAPNAM	英数文字 10 文字まで
<u>シーケンス</u>	シーケンス、*ALL、*MRG
	P=Print, U=M=Storage, U=P+U を前 * IOR *DEV *SDITT
ー ロカボ 3010 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	石前, *UBL 名前, *LIBL
元のファイルを削除する N	Y=
<u>新しいスプールを解放する Y</u>	0=Ready, N=Hold
用紙タイプ	名前, *STD, *SPL(元の SPLF)
新しいスノールを保存する · · · · <u>\</u>	YF 月/刷伎1保仔, NENO VF まきれん NENo
	T- 音さ込み, N-NO 編く
F3= 終了 F4=ポワ〕ポn F5= 最新表示 F12= 〕	取り消し
F13= この画面の使用法 F24=	キーの続き
MA* A MW 英数 半角	05/037
	▲ <mark> </mark>



- 7. 次のページに移動して、次の値を入力します。
  - M-Designerの制御コード:\*XPS(M-Designerのプロジェクトのプロパティで指定している"言 語"の値に合わせます。)
  - 出力制御コード: \*PDF(この例では、PDF ファイルを生成するので "PDF" を指定します。)





- 8. 次のページに移動して、次の値を入力します。
  - XPS 出力ファイル: /home/map400/mapping/&OUTDES/&SPLF\_&JOBNUM\_&YYYYMMDD\_&HHMMSS.pdf 注)ここでは、次の ROBOT 変数を使用しています。
    - ・ 出力先 OUTQ 名: & OUTDES("3.1 OUTQ の関連付けを行う"で指定した出力 OUTQ 名)
    - ▶ 実行時の日付: &YYYYMMDD(年月日)
    - 実行時の時刻: &HHMMSS(時分秒)
  - コードページ:1027
    - 注) スプールファイルが日本語の場合、半角カナ文字と英小文字の文字化けを防ぐために、コー ドページに "290" か "1027" を指定します。この例で使用するスプールファイルの場合に は、"1027" を指定します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🧌 🐺 🚟 🖾 🎟 💥 🛃 🖿 🚵 👑 🗒 🕫			
Mapping フォーマットの適用 (MAPCPYSPLF)			
選択項目を入力して、実行キーを押してください。			
XPS 出力ファイル	PLF_&ر	JOBNI	JM_
コードページ			
F3= 終了 - F4=ポワフポp - F5= 最新表示 - F12= 取り消し	続	ζ.,	•
F3= ポリー 「4=ホ パル 「 F3= 最初扱小 F12= 取 9 月 5 F13= この画面の使用法 F24= キーの続き			
		a= 4	10-
MA* A 央叙 丰円		05/0	03/ 



9.	実行キ	Fーを押す	「と、次の画面が表示されます。	
	🖳 A - 52	250 ディスプレイ	-	- 🗆 X
	ファイル 編	集 表示 通信	アクション ウィンドウ ヘルプ	
	e e (	ê 🟦 🛃 🗐	O II	
	MAP	ĐØ11	アクションのコマンドの処理	
	BAY	2	マンドを編集する	
	2		アを入力して美行キーを押してくたさい	
	_	<u>10</u>	MAPCPYSPLF SPLF (&SPLF) SPLNUM (&SPLNUM) JOB (&JOB) JOBNUM (& NUM) USER (&USER) MAPNAM (&MAPNAM) MAPSEQ (&MAPSEQ) TYPLAN (*) ) XPSCONVERT (*PDF) XPSOUTFILE ('/home/map400/mapping/&OUTDE &SPLF_&JOBNUM_&YYYYMMDD_&HHMMSS.pdf') CP (1027)	<u>JOB</u> (PS ↓ <u>S∕</u>
		F4	=Prompt F12=Cancel	
	MA×	٨	女粉 半名	Ø6/Ø14
		A		
		A		10.01.20.00.23
10.	もうー	A 一度実行す	<u>央</u> 数 半月 「ーを押します。すると次の画面が表示されます。	10.01.20.0023
10.	もう- A-55	A ー度実行さ 250 ティスフレィ	央数 半月 ・ーを押します。すると次の画面が表示されます。	
10.	もう- マート ファイル 編	A 一度実行 <sup>3</sup> 250ディスプレイ 課 表示 通信	央奴 千月 デーを押します。すると次の画面が表示されます。 アクション ウィンドウ ヘルブ	×
10.	もう- マテイル 編 留 自 ()	A 一度実行 <sup>3</sup> 250ディスプレイ 課 表示 通信	央奴 千月 ← ~ を押します。すると次の画面が表示されます。 775ション ウィントウ ヘルフ ② ■ ● ◎ ■ ◎ ◎ ■ ◎ ■ ※ ▲ ■ ▲ ■ ◎ ② マクション シのコマン ドの知田	
10.	もう- 早 A - 5: ファイル 編 昭 陶 ( MAP	A 一度実行 <sup>3</sup> 250ディスプレイ 課表示通信 全 全 2 日 ĐØ11	央数 半月 「 テーを押します。すると次の画面が表示されます。	
10.	もう- (型 A - 52 ファイル 編 「配 配 ( MAP BAYT	A 一度実行 <sup>3</sup> 250ディスプレイ 課 表示 通信 全 全 音 DØ11 0P ( 2=	央数 千月 「 テーを押します。すると次の画面が表示されます。	
10.	もう- (単A-55 ファイル 編 留 喩 ( MAP BAYT	A 一度実行 3 250 ディスブレイ 課 表示 通信 動 金 金 留 DØ11 OP C 00 010 M	央数 手用 「 テーを押します。すると次の画面が表示されます。	
10.	もう- 早日 ファイル 編 一 MAP BAYT	A 一度実行 <sup>3</sup> 250 ディスプレイ 課 表示 通信 面 企 2 部 0P 0 00010 M	英数 手用 F ーを押します。すると次の画面が表示されます。	
10.	もう- 早 A - 52 ファイル 編 配 値 MAP BAYT -	A 一度実行 <sup>3</sup> 250ディスプレイ 葉表示通信 全 250ディスプレイ 業表示通信 の 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	央数 手用 「	
10.	もう- (型A-5: ファイル 編 画 画 ( MAP BAYT -	A 一度実行 3 250 ディスブレイ 課 表示 通信 動 ① ② ③ DØ11 OP C 00 010 M		
10.	もう- 早日 4-55 ファイル 編 一 BAYT ー	A 一度実行 <sup>3</sup> 250ディスプレイ 葉 表示 通信 全 2 部 ĐØ111 OP C ØØØ1Ø N		
10.	もう- 早 A - 52 ファイル 編 配 ( MAP BAYT -	A 一度実行 3 250 ディスブレイ 葉 表示 通信 動 ① ② ③ ĐØ11 OP C 00010 N	来数 手用     「	
10.	もう- 早日 771ル 編 一 MAP BAYT -	A 一度実行 <sup>3</sup> 250 ディスプレイ 課 表示 通信 全 250 ディスプレイ 調査 250 ディスプレイ の 250 ディスプレイ 250 ディスプレ 250 ディン 250		
10.	もう- 早日 771ル 編 一 BAYT -	A 一度実行 <sup>3</sup> 250ディスプレイ 葉 表示 通信 全 全 音 形の11 OP C ののの10 N	英数 手用 テーを押します。すると次の画面が表示されます。 アウション ウィンドウ ヘルブ ② ■ ● ■ ◎ ■ ◎ ■ ◎ ■ ◎ ■ ◎ ■ ◎ ■ ◎ ■ ◎ ■ ◎	
10.	もう- ■ A - 5: ファイル 編 ■ ● ( MAP BAYT -	A 一度実行 3 250 ディスブレイ 葉 表示 通信 企 2 3 DØ111 OP C 000010 N	www.interfactory.com/line/line/line/line/line/line/line/line	B     B     A     S     A     A     S     A     S     A     S     A     A     S     A  A     A
10.	もう- 早日 3 3 5 5 7 7 7 1 編 1 5 5 7 7 7 1 編 1 5 5 7 7 7 1 編 1 5 5 7 7 7 1 編 1 5 5 7 7 7 1 編 1 5 5 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7	A 一度実行 <sup>3</sup> 250 ディスプレイ 課 表示 通信 全 250 ディスプレイ 第 250 ディスプレイ 250 ディスプレイ 250 ディスプレイ 250 ディスプレイ 250 ディスプレイ 250 ディスプレイ 250 グィスプレイ 250 グィスプレ 250 グィス 250 グィス	Example Apple	Electrication 23      F <sup>1</sup> Control 23      Co
10.	もう- 早日 771ル 編 一 BAYT -	A →度実行 <sup>3</sup> 250 ディスプレイ 葉 表示 通信 全 全 全 留 ĐØ111 OP C ØØØ1Ø №		<ul> <li>11.0::20023 (1)</li> <li>- □ ×</li> <li>B</li> <li>終わり</li> </ul>
10.	もう- 早日 771ル 編 一 BAYT -	A →度実行 3 250 ディスブレイ 葉 表示 通信 全 全 全 留 ĐØ111 OP C ØØØ1Ø N F1=Hel	P (SPECIAL F6=Create F11=Details F12=Cau	■ 100 11 (100 1200 223 ) (100 1200 223 ) (100 1200 223 ) (100 1200 223 ) (100 1200 223 ) (100 1200 1200 1200 1200 1200 1200 1200
10.	もう- ■ A - 5: ファイル 編 ■ ● ( MAP BAYT -	A →度実行 3 250 ディスブレイ 課 表示 通信 企 ① ② ③ DØ111 OP ① 2= ØØØ1Ø M F1=He A		Kをわり     K



11. PDF ファイルの生成の次に実行する印刷コマンドを指定するために、F6 キーを押して印刷コマンド "MAPIFS2PRT"を入力します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
Pi h h 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1			
MAPD011 アクションのコマンドの処理			
BAY <u>1 リストの最後にコマンドを生成する</u> マンドを入力して実行キーを押してください			
		-	
		-	
		-	
		-	
		-	
		-	
		-	
F4=Prompt F12=Cancel		_	
MA* A MW 英数 半角		Ø6/	Ø24
<b>▲</b>	<b></b>  ·	0 0 1 00 OF	23 🕤

12. F4 キーを押すと次のような画面が表示されますので、次の値を入力します。

- 印刷するファイル: MAPCPYSPLF コマンドで指定した "XPS 出力ファイル"の値です。 /home/map400/mapping/&OUTDES/&SPLF\_&JOBNUM\_&YYYYMMDD\_&HHMMSS.pdf
- スプール名: プリンターの OUTQ に送信される印刷データのスプールの名称です。英文字で始 まる 10 桁の値を指定します。この例では、&SPLF (元のスプールファイル名) とします。
- 出力用 OUTQ, ライブラリ: &OUTDES, &LIBDES ("OUTQ 関連付けの操作"で指定した出力 先のプリンターの OUTQ 名と、そのライブラリ名になります。)

🦳 A - 5250 ディスプレイ	-		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖫 🗈 🏦 🛧 🛃 🥥 🗊 🇌 🐺 🚟 🖼 🎟 💥 🍰 🚢 闄 🦻			
IFS ファイルを印刷する (MAPIFS2PRT)			
選択項目を入力して,実行キーを押してください。			
ラベル 印刷するファイル &YYYYMMDD_&HHMMSS.pdf	OUTDES/&SPLF_	&JOBNI	JM_
スプール名     > <u>&amp;SPLF</u> 英数文字       出力用 0UTQ     > <u>&amp;OUTDES</u> 名前, *       ライブラリ     > <u>&amp;LIBDES</u> 名前, *I       新しいスプールを解放する     Y     0=Ready,       新しいスプールを保存する     Y     7= 印刷後       用紙タイプ     *STD     名前, *I       冷紙トレイ (TRAY)     *N0     文字値,       排紙トレイ (OUTBIN)     'Mapping_lob'	10 文字まで JOB, *DEV, *SI LIBL N=Hold 変保存, N=No 変保存, N=No STD, *SPL(元 *YES, *N0 	PLIT の SPI	_F)
 F3= 終了 F4=ポワ]ポn F5= 最新表示 F10= 追加のパラメ・ F12= 取り消し F13= この画面の使用法 F24= キー	# ーター −の続き	ŧζ	
		Ø5/(	Ø37
		10.01.00.054	<u>.3</u> B



13.	実行キ	キーを押す	「と、次	の画面が表示さ	れます。				
	🖳 A - 5	250 ディスプレイ					-		×
	ファイル 編	集表示通信	アクション ウィ						
		🖻 🧘 본 🗒	2 💷 🖷		■ ■ ■ ■ 9 ② の処理				
	MAL		197	3/01//	07/24年				
	BAY	2	マンドを	「編集する	_ ★ +四   - ★ / + : →	ela			
		_  ~ _	ノトをノ	、カレ (美行キー	-を押してくだる	<u><u></u></u>			
	2	20	MAPIF	S2PRT_FILE('/h	ome/map400/map	ping/&OUTDES/&S	PLF_&JOBNUM_		
	_		<u>&amp;YYYY</u>	MMDD_&HHMMSS.p	<u>d†') SPLF(&amp;SPL</u>	F) OUTQ(&LIBĐES,	/&OUTĐES)		
			-Promp		el				
	MA¥	Α			——————————————————————————————————————			<u>06/0</u>	314
	MAT	А		×	<u> 致</u> 十月		<b></b> 10	0.01.20.00:2	23 🔐
14.	もうー	ー度実行キ	トーを押	すと、次の画面	が表示されます	0			
	🖳 A - 52	250 ディスプレイ							×
	ファイル 編	騙業 表示 通信	アクション ウィ	ンドゥ ヘルプ					
	E E (	ê 🟦 🛃 🗐	0 🗉 🏠	🗟 🔛 🖂 🖷 🖏	📕 📩 💾 🎒 📀				
	MAP	ĐØ11	アクシ	ョンのコマンド	の処理				
	BAYT	OP C	reate	₽ÐF->Print->Ðe	lete <b>PÐF</b>				
		2=	編集	3= コピー	4= 削除				
	-	00010 M 00020 M	APCPTS	PLF SPLF(@SPLF PRT FILE('/hom	) SPLNUM(&SPLN) e/map400/&OUTD	ES/&SPLF &JOBNU	A &YYYYMMĐ		
							終	わり	
		F1=Hel	D	F3=Exit	F6=Create	F11=Details	F12=Cance		
	MA*	А		英	数 半角			Ø5/Ø	02
	110.61.28.85	5 (# 10.61.28.85/1)	0.61.28.85 (IPv	4) に解決されました			▲ I 10		3 171



15. 印刷した後で PDF ファイルを削除するコマンドを指定するために F6 キーを押して、コマンド "DEL"を入力します。

■ A - 5250 ディスプレイ	_		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルブ 🔍 B、 A、 A、 基 G、 A、 IIII A、 国 A、 国 M、 IIII A、 IIII A、 IIIIIIIIIIIIIIIIIIII			
「MAPD011 アクションのコマンドの処理			
BAY <u>1 リストの最後にコマンドを生成する</u> コマンドを入力して実行キーを押してください			
<u>30</u>		_	
		_	
		_	
		_	
		_	
F4=Prompt F12=Cancel			
			<b>A</b> 4 <b>-</b>
MA* A MY 央叙 丰)		Ø6/	<u>ए।</u> / उ.चि

16. F4 キーを押すと次の画面が表示されますので、"オブジェクト・リンク"に、削除する PDF ファイ ルのあるパス名とファイル名を、次のように指定します。

/home/map400/mapping/&OUTDES/&SPLF\_&JOBNUM\_&YYYYMMDD\_&HHMMSS.pdf

🖳 A - 5250 ディスプレイ	_		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🗈 🏠 🛃 🕗 💷 🧌 🐺 🚟 🖾 📖 💥 🍰 🚢 👗 🗒 😕 📀			
リンクの除去 (DEL)			
選択項目を入力して,実行キーを押してください。			
ラベル オブジェクト・リンク	PLF_&	JOBNI	JM_
		64 11	
F3= 終了 F4=ポワ]ポn F5= 最新表示 F12= 取り消し F13= この画面の使用法 F24= キーの続き		終り	
		Ø5/(	337
		1.01.20.05	23 🕤



実行キ・	ーを押すと、次の画面が表示されます。	
🖳 A - 5250	ディスプレイ ー	
ファイル 編集	表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルブ	
5 h Â		
MAPD	011 アクションのコマンドの処理	
BAY	<u>2 コマンドを編集する</u> コマンドを入力して実行キーを押してください	
<u>-</u>	<u>30</u> <u>DEL_OBJLNK('/home/map400/mapping/&amp;OUTDES/&amp;SPLF_&amp;JOBNUM_&amp;YYYY</u> MMDD_&HHMMSS.pdf')	
	F4=Prompt F12=Cancel	
MA*	A 英数 半角	06/014
	▲ <u> </u>	1.28.80:23

18. 更にもう1回実行キーを押すと、次の画面が表示され、3段階でコマンドが実行されるアクション が設定できたことを確認できます。以上で、アクションと関連コマンドの操作は終了です。

	19世纪 1	$\zeta \mathcal{Y}_{\circ}$
🖳 A - 5250 รี่า7.วี <i>ป</i> า	_	
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウインドウ ヘルプ		
🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🕗 💷 🧌 🐺 🚟 📟 📖 💥 🛃 🚢 👗 🗒 😕 📀		
MAPDØ11 アクションのコマンドの処理		
BAYTOP Create PDF->Print->Delete PDF		
2 一 編集 3 - コ C - 4- 削除 00010 MADCDYSDIE SDIE(&SDIE) SDINUM(&SDINUM), IOR(&IOR), IORNUM(&	IOR	
00020 MAPIFS2PRT FILE('/home/map400/mapping/&OUTDES/&SPLF &JOBN	UM	
ØØØ3Ø DEL OBJLNK (' /home/map4ØØ/mapping/&OUTDES/&SPLF_&JOBNUM_&Y	YYY	
	415	<del>1</del> 011
	命令。	わり
	_	
F1=Help F3=Exit F6=Greate F11=Details F12=	Cance	
		05/002
₩67 8 天奴 十月		u zo ok23
	1	1.0



## 第4章 ROBOT の設定をテストする

第3章で、ROBOTの設定が完了しましたので、この章では、実際に想定通りに稼働するかをテストします。

#### 4.1 ROBOT を起動する

 ROBOT を使用するには、ROBOT を起動する必要があります。そこで、Mappingの初期画面で、" ROBOT"→ "ROBOT を起動する"を選択して、実行キーを押します。



2. ROBOT の設定に原因があってエラーが発生した場合に、ログを元に原因を調査することができま す。そのために、テストの際には"ログの開始"に "\*YES" を指定して起動することをお勧めします。





- 3. 実行キーを押すと画面は初期画面に戻り、ROBOT は起動します。ROBOT が起動したことを確認す るには、初期画面で"コマンド"→"システムコマンド"を指定すると表示されるコマンドライン
  - で、"wrkactjob"と入力して実行キーを押します。



4. 次のように"MAPSROBOT"というサブシステムの下に、"<u>3.1 OUTQ</u>の関連付けを行う"で設定したデ ータキューと同じ名前のジョブが表示されていれば、ROBOT は稼働しています。

🖳 A - 5250 ディスプレイ						- 0	×
ファイル 編集 表示 通信 :	アクション ウィンドウ ヘルプ						
🖷 h 🏚 🛧 🛃 🗐	🧭 💷 🍖 🐻 🔠 🤇	🖇 🛃 📥 🕷	1 🗊 📀				
		活動ジ	ョブ処理	1		MUSA	
CPIL %	Ø 经调時間	· øø·øø	5 · ØØ	 活動ジョブ・	/05/05 15 189	:59:14 0	51
	The state of the						
オプションを	と入力して, 実行性	ーを押し	てくださ	ιı.			
2= 変更		終了 5=	処理	6= 解放 7= メ	「ッセージ表	長示	
8=メホー七、ホ	がせの処理 13= 一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一	切断					
0PT ++* = 3m	∞∕二ँ┐⊼ँ ▽── <sup>+</sup> ─	ibħ°	CPU %	機能	状況		
MAPSRO	BOT OSYS	SBS	, Ø		DEQW		
MAPD	TAQ MAPPING	BCH	Ø	PGM-MAP 808	DEQW		
OBATCH	QSYS	SBS	Ø		DEQW		
QCMN	OSYS	SBS	Ø		DEQW		
OCTL	OSYS	SBS	Ø		DEQW		
OSYS	SCD OPGMR	BCH	Ø	PGM-QEZSCNEP	EVTW		
OHTTPS	VR OSYS	SBS	Ø		DEQW		
AÐMTI	ОТМННТТ	P BCH	ø	PGM-07HBMAIN	STGW		
AĐMT	N ОТМННТТ	P BCT	Ø	PGM-07SRL0G	SIGW		
						続く	
パラメーター	-またはコマンド					128 4	
		7- 検索	F10- 約	まん市門 「11-		クホまテ	
- F3- 裕全 」 - I - F10- 田田 IIS半		/- 快系 「10- 皇父	トロリー 新江	計の判所「「」	- 裕迥ナー	ダの衣示	
	し 「 /- 元與	F10- 助1支1支	F23-		-240	水でで	
	MW	苗物 半1	<b>百</b>			10/	<i>.</i> øø2
	IIIII				<b>_</b>	<b>T</b> 10.0 (20.0)	23 -M



1.

#### 4.2 ROBOT を使った処理を行う

"DEMOOUT"に、スプールファイル"DEMO1"を投入します。しかし、OUTO "DEMOOUT"には既 に"DEMO1"があります。そのような場合には、"DEMO1"の"Opt"欄に"3(= 保留)"を指定して実行 し、次に"6"(= 解放)を指定して実行します。この操作によって、ROBOT は"DEMO1"が投入された とみなし、アクションを実行します。 <Mapping 初期画面 → "OUTQ 関連付けの操作"→ "5=元の OUTQ 詳細"を選択して表示した画面 で、"DEMO1"に対して"3"を指定した画面> 📮 A - 5250 ディスプレイ × ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ 🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🧭 💷 🦣 🐺 🚟 🖾 💥 🝰 🚢 💩 👑 🃁 🌮 MAPDØØ6 スプールの操作 21/05/02 12:57:57 選択後、実行キーを押してください 選択後、美行キーを押してください。 1= 送信 2= 変更 3= 保留 4= 削除 5= 表示 6= 解放 7= メッセージ 8= 属性 9= 印刷状況 M<mark>HMapping E=</mark>分割 R= 再印刷 9= 複製 P=PC への送信 T=TCP/IP による送信 A=P0F 8= 電・ nt Spool User Job Job# Splf# OUTO, Sts Nb Pag <mark>Ascij</mark> Date T A=PDF B= 電子メール C= コピー Reference Forntype Time Program / Library MORINAGA QPAĐEVØØØ4-21Ø872 1-DEMOOUT R0Y 1 6 132 24/11/09 17:44 1 <"DEMO1"が保留状態になった画面> 📮 A - 5250 ディスプレイ × ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ 🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🥥 🗊 🌍 🐻 🚟 🖾 🗰 👗 📥 🗒 🥬 MAPDØØ6 スプールの操作 21/05/02 12:59:13 選択後、実行キーを押してください A=PDF B= 電子メール C= コピー Opt Spool Job# Splf# OUTQ Reference Formtype Sts Nb Pag Ascii Time llser Joh Ðate Program / Library DEMO1 MORINAGA QPADEV0004-210872 1-DEMOOUT HId 1 6 132 24/11/09 17:44:05 <"DEMO1"に対して"6"を指定した画面> 🖳 A - 5250 ディスプレイ × ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ 🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🧭 🔲 🌍 🐺 🎆 📟 🎫 💥 👪 🕍 🗒 🥬 MAPDØØ6 スプールの操作 21/05/02 12:59:13 選択後、実行キーを押してください 1=送信 2=変更 3=保留 4=削除 5=表示 6=解放 7=メッセージ 8=属性 9=印刷状況 R= 再印刷 &= 複製 P=PC への送信 T=TCP/IP による送信 E= 分割 A=PDF B= 電子メール C= コピー Opt Spool Job# Splf# OUTQ llser Joh Sts Nb Pag Ascii Ðate Time Reference Formtype Program / Library HId 1 6 132 24/11/09 17:44:05 MORINAGA QPADEVØØØ4-21Ø872 1-DEMOOUT DEMO 1 <"DEMO1"が解放された画面> ■ Δ - 5250 ディスプレイ  $\times$ ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ 🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🧭 🔲 🧌 🦣 🐺 🚟 📟 🎫 💥 🍰 🚢 🐇 🗒 🦻 MAPEØØ6 スプールの操作 21/05/02 13:00:59 選択後、実行キーを押してください 3= 保留 4= 削除 5= 表示 6= 解放 9= 印刷状況 1= 送信 R= 再印刷 &= 複製 P=PC への送 T=TCP/IP による送信 雷子 🖌 -E= 分割 A=PDF B= Reference Formtype Opt Spool Job# Splf# OUTQ 📉 Sts Nb Pag Ascii User Joh Ðate Time Program / Library MORINAGA QPADEV0004 210872 1 De**m**oout ĐEMO 1 6 132 24/11/09 17:44:0

ROBOT を使った処理を行うために、"3.1 OUTQの関連付けを行う"で設定した入力側の OUTQ



3.

 アクションが想定通りに実行されたかを確認します。このアクションでは、最後に PDF ファイルを削除していますので、IFS 上にファイルが生成されたかを確認することができません。そのため、ここでは ROBOT のログを使って確認します。ROBOT のログを見るには、メニュー画面で、"ROBOT" → "ROBOT ログを表示する"を選択して、実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	_	· 🗆	×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🗈 🏦 🛨 🗄 🧭 🗐 🦏 🦝 🎬 🕺 🎟 💥 🍰 🚢 👗 🗒 🦻			
Mapping(M) 操作(E) ROBOT(B) メール(A) M-Conn 	ect( <u>0</u> )		
ROBOT を起動する(A) ROBOT を終了する(E) OUTQ の状態を表示する(Q) ROBOT ログを表示する(L) ROBOT ログを制除する(C) ROBOT の設定を印刷する(R) ROBOT の状態を表示する(J) Version 10.4.2.39554	F.i.les, MAP4Ø Progs, MAP4Ø	Ø Ø	
Developed by Mapping Suite - (C) 2019			
F1=Help F3=Exit F12=Cancel			
		Ø7/0	ø3ø
		10.01.00.05	<u>23</u> F
次の画面が表示されますので、続けて実行キーを押します。	,		,2
🖳 A - 5250 ディスプレイ		. 🗆	×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			

ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ
Pi li li 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
ROBOT ログを表示する (MAPÐSPLOG)
選択項目を入力して,実行キーを押してください。
ユーザー」・・・・・・・・・・・ <u>*ALL</u> 名煎,*ALL, *CURRENT
スプール名
ンヨノ名 <u>*ALL</u> 名則 , *ALL, *JUB   山土 OLITO ター・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
山/J 0010 石 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
コーザーデータ
用紙タイプ ´
PRTF 名 ALL 名前, *ALL 名前, *ALL
PRTF ライブラリ名 <u>*ALL</u> 名前, *ALL
プロクラム名
フロクラムライフラリ名 <u>*ALL</u> 名則, *ALL   印刷する☆空
「 印刷 9 ②文子 <u>↑ALL</u> 」 ユーザーテキスト*ALL
日付の後にログを表示する <u>*ALL</u> *ALL, YYYY <b>MMDD 形式の日</b> 付
F3- 終」 「F4-小 月小 10 F3- 版新表示 F12- 取り消し F13= この画面の使用法 F24= キーの続き
▲ <u></u> 10.6 . 20.00 23 5



 次の画面が表示されます。最新のログが最上段に表示されますので、"5=表示"を指定して実行キーを 押します。

J1 C L 9 0					
🖳 A - 5250 ディスプレイ					- 0 ×
ファイル 編集 表示 通信 アクション	ウィンドウ ヘルプ				
🖷 h û 🛧 🛃 🛛 💷 (	h 💀 🔡 💌 🕴	🗱 🛃 📲 🕷	9		
MAPĐØ25	ログの表	示		MUS	SA
				21/05/02 16	:28:10
選択後、実行キ	ーを押してく	ください しんしょう しんしょ しんしょ			
5= 表示 8= 詳細					
Date Tim	e Spooln	ame User na	me Job name	User data Comman	nd Er
<u>5</u> 05/02-16:18:17	DEMOT	MORINAGA	QPADEV0004	DEL OBJLI	NK 🗋
_ 05/02-16:18:16	DEM01	MORINAGA	QPADEV0004	MAPIFS2PF	RT
	DEM01	MORINAGA	QPAÐEVØØØ4	MAPCPYSPI	LF
_ 05/02-16:18:14	DEM01	MORINAGA	QPAÐEVØØØ4	Find act	io 📋
05/02-16:18:14	DEM01	MORINAGA	QPAÐEVØØØ4	SBMJ0B as	6
05/02-16:17:48	MAPSROBOT	MAPSROBOT	MAPSROBOT	START_ÐT/	AQ
05/02-13:01:02	DEM01	MORINAGA	QPAĐEVØØØ4	DEL OBJLI	NK I
05/02-13:01:02	DEM01	MORINAGA	QPAĐEVØØØ4	MAPIFS2PF	RT 🔢
	DEMO1	MORINAGA	QPADEVØØØ4	MAPCPYSPI	LF 📗
05/02-13:00:59	DEM01	MORINAGA	0PADEVØØØ4	Find act	io 👘
	DEM01	MORINAGA	0PADEVØØØ4	SBMJ0B as	s ii
05/02-12:57:53	DEM01	MORINAGA	QPADEVØØØ4	DEL OBJLI	NK İİ
05/02-12:57:53	DEM01	MORINAGA	<b>OPADEVØØØ4</b>	MAPIFS2PF	RT
05/02-12:57:51	DEM01	MORINAGA	QPADEVØØØ4	MAPCPYSPI	F Ŧ
F1=Help	F3=Exit	F12=Canc	el		
MA* A	MW	英数 半角			Ø8/ØØ2
					- :
				· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	

5. 表示された画面では、古いログが先頭で表示されますので、最新のログを表示するために、最終ペー ジまで移動します。(以降の画面は説明の都合上、最終画面の二つ手前から始まります。)

i) MAPPING というユーザー名でジョブが開始されたことが分かります。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	_		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🌇 🗈 🏦 🛨 🗄 🥥 💷 🧌 🧊 🚟 🖾 📰 💥 🍰 🚢 📩 👑 🃁 🌣			
MAPD026 スプールログの表示 21/05/02	MUSA 16:45	: Ø7	
選択後、実行キーを押してください			
21/05/02-13:01 MAPIFS2PRT FILE('/home/map400/PRT01/DEM01_210872_202 pdf') SPLF(DEM01) OUTQ(QUSRSYS/PRT01)	10502_	1301(	ðØ.
21/05/02-13:01 DEL OBJLNK('/home/map400/PRT01/DEM01_210872_20210502_ _	_13010	Ø. pd <sup>.</sup>	f')
21/05/02-16:18 SBMJOB as MAPPING			
F1=HelpF3=ExitF5=RefreshF12=Cancel MA* A	続	< 13/(	265



次の画面では、

- ii) (DEMO1 が解放されたことによって)"BAYTOP"というアクションが指定されて
- iii) PDF ファイル生成コマンド"MAPCPYSPLF"が実行され
- iv) PDF ファイルの印刷コマンド"MAPIFS2PRT"が実行されたことが分かります。



![](_page_31_Picture_0.jpeg)

実行されたコマンドの中身を見ると、ROBOT 変数で指定していたパラメーターに、実際の値が反映 されたことが分かります。これによって想定したとおりの処理が行われたかどうかを確認することが できます。もし、問題があって想定通りの処理が行われなかった場合には、どのコマンドを実行する 時に問題があったかを確認することができます。

6. 結果が良好であれば、一旦 ROBOT を停止します。停止するには Mapping 初期画面 → "ROBOT"
 → "ROBOT を終了する"を選択して実行キーを押します。

![](_page_31_Picture_3.jpeg)

 次のような画面が表示されます。"End タイプ"の値を"\*IMMED" (即時) に変更してから実行キーを押 すことによって、ROBOT はすぐに停止します。

A - 5250 ディスプレイ	-	$\times$
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ		
🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🧌 🐻 🚟 📟 📖 💥 🍰 🚢 📩 👑 🥬 🕸		
ROBOT を終了する (ENDRBT)		
選択項目を入力して、実行キーを押してください。		
End タイプ		

ROBOT を起動するために、Mapping の初期画面で、"ROBOT" → "ROBOT を起動する"を選択して、実行キーを押し、次の画面で"ログの開始"に "\*NO" を指定して実行します。ログを取得する状態で ROBOT を稼働させると、ログの保管サイズが巨大化し、それによって突然 Mapping の処理が停止する可能性があるからです。
 ▲ - 5250 ティスフレ1

![](_page_31_Picture_7.jpeg)

![](_page_32_Picture_0.jpeg)

9. ログを削除するメニューを使用すると、日数を指定してそれ以上古いログを削除することができま す。デフォルトで表示されている"\*NOMAX"は機能しないので必ず日数を指定してください。全ての ログを削除するには、値に "0" を指定して実行する他に、下記のコマンドを使用します。 CL RPEM MAPRETLOG

	– 🗆 ×
ファイル 編集 表示 通信 アクラン ワイアウ ヘルフ - 「「「「「「」」」」 (***************************	
Mapping(M) 操作(E) ROBOT(B) メール(A) M-Connect(0) コマンド(C)	
R0B0T を起動する(A)       Files J         R0B0T を終了する(E)       Progs J         0UTQ の状態を表示する(Q)       R0B0T ログを表示する(L)         R0B0T ログを削除する(C)       R0B0T の設定を印刷する(R)         R0B0T の状態を表示する(J)       R0B0T の状態を表示する(J)	ЧАР.4ØØ ЧАР.4ØØ
Version 10.4.2.39554	
Developed by Mapping Suite - (C) 2019	
F1=Help F3=Exit F12=Cancel	
	60 (606
MA* A MY 央致 干用	087 030
	▲   <u> </u>
マティー 2200 J1 スノレ1 ファイル 編集 表示 通信 アクション ウインドウ ヘルブ	~
Pi li li 🛧 🛃 🥥 💷 🦏 🐺 🕮 📟 💥 🍰 🚢 💩 👑 👂 📀	
ROBOT ログを削除する (MAPCLRLOG)	
選択項目を入力して,実行キーを押してください。	
× 日以上古いメッセージを削除 ★NOMAX –1-00000 ★NOMAX	
F3= 終了 F4=ポワリポn F5= 最新表示 F12= 取り消し F13= この画面の使用法 F24= キーの続き	終り
MA* A MW 英数 半角	Ø5/Ø37
	▲ <u> </u>

![](_page_33_Picture_0.jpeg)

#### 4.3 ROBOT の設定を修正する

1. OUTQ 関連付けの修正を行うには、"OUTQ 関連付けの操作"画面で、対象となる関連付けに対し て"2= 編集"を指定します。修正を行ったら、実行キーを押して終了します。その後、"F3"キーを押し て終了します。

🜉 A - 5250 ディスプレイ	- 🗆 X
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ	
🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🕢 💷 🧌 🧊 🚟 🖾 📟 💥 🍰 🚢 🍯 🤔	
MAPD009 00170 関連付けの操作	- the t
	21/05/03 17:05:03
選択後、実行キーを押してください 2= 編集 4= 削除 5= 元の OUTQ 詳細 6= 出力先 OUTQ 詳細 Opt Outq Splf nbr OUTQ Splf nbr DTAO Printer Splf Library Library Library 2 DEMOOUT 1> PRTØ1 8 MAPDTAQ _ TESTSPOOL 7> MVP 3 MAPDTAQ	Job User Page Ref Usr
2 <b>福集モード</b> 実行キーを押してください OUTQ OUTQ OUTQ OTAQ Origin Destination Librar Name <u>DEMODUT</u> → <u>PRT01 MAPDTAQ</u> Lib. <u>DEMOLIB QUSRSYS MAP400</u>	I     II       I     II       I     II       y     II       I     II       I     II       II     II       II     II
F1=Help F3=Exit F5=Refresh F8=Create F11=Details F	∎ II ■
™ A MM 央烈 丰円 16/1944	4
	▲ 🔽 10.0 r. z0.00-23 👸

 "スプールとアクションの関連付け"を修正するには、対象の関連付けに対して"2= 編集"を指定した 後、修正箇所を書き換えます。その後、実行キーを押します。

ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ            ・         ・         ・	– 🗆 X								- 5250 ディスプレイ	🖳 A -
<ul> <li>              ●</li></ul>						ルプ	ウィンドウ へ	アクション	編集 表示 通信	ファイル
MAPE0008     スプールとアクションの関連付け     MAPPING     MAPPING       選択後、実行キーを押してください     21/05/03     17:09:45			) 🕐	🕹 🚢 (	<b>.</b>	🖾 🏢 💥	衛 👼 🛗	I 📀 🗉	) 🛱 🟦 🛃 🗟	e e
選択後、実行キーを押してください	PPING <del>MUSA</del> /05/03 17:09:45	関連付け MA 21	ションの関連	ルとアクミ	スプー				MAPDØØ8	
	90/90 17:90:40	41					してください	テキーを押し	選択後、実行	
1= 新規 2= 編集 4= 削除 8= 詳細 9= 追加 R=Find Det File — Hear John — Hear date Formtung Width Action Format San Int Del Sau Ent Dek	hk	l Ecement San Tet-Dal Sou Ent-D	<b>letion</b>	Width	R=Find Formtune	¥細 9= 追加	:削除 8= 計 	= 編集 4=	1= 新規 2 Opt_File	
טוריווים טאפו שאט טאפי שאנא יסויווגאוים חושנון אטנוסאן יסויואאנ שפע. ווניטבו שאיזוניוטא	μκ.		AGCION	muti	ronneype	USCI Wala	000	050	υμιτισ	
			нонг					-		
2 DEMOT *ALL *ALL *ALL *ALL *ALL *ALL BAYTOP BAYTOP MIRG			<u>nune</u> Baytop	- <u>*All</u> *All	* <u>ALL</u> *ALL	<u>*All</u>	<u>*ALL</u> *ALL	_ <u>*ALL</u> *ALL	2 ĐEMO 1	
<u>INVOICE *ALL *ALL SAMPLE *ALL *ALL *ALL MAPPING INVOICE 00010 C N N O O</u>		IG INVOICE ØØØ1Ø <mark>c</mark> n n o	MAPPING	*ALL	*ALL	SAMPLE	*ALL	*ALL	INVOICE	

![](_page_34_Picture_0.jpeg)

3. アクションの内容を修正するには、対象となるアクションに対して"5= コマンド行"を指定して実行キ ーを押します。

注) "2= 編集"は、アクションの説明内容を編集する時に使用します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ		_		$\times$
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ	ヘルプ			
🖷 🗄 🏠 🛧 🗄 🖉 🗏 🚳	🚆 📟 🧱 😹 👪 📥 📕 📄 📀			
MAPDØ1Ø 選択後、実行キーを押 2= 編集 3= 複写 Opt. Action	アクションと関連コマンドの操作 してください 4= 削除 5= コマンド行 Description 作成 変更	17	<del>:15:</del>	34
5 BAYTOP MAPPING MOVE NONE OPLTEST UĐCTEST	Create PDF->Print->Delete PDF MAPCPYSPLF Move Spool Do Nothing OPALE PDF Creation Test User Defined Characters Test			

表示された画面で、修正するコマンドに対して"2=編集"を指定して実行キーを押します。
 ■ A-5250 テ13714

![](_page_34_Picture_5.jpeg)

5. 表示された画面でコマンドの修正を行うか、F4 キーを押して表示される画面でコマンドの修正を行い ます。修正したら、実行キーを押して修正内容を反映させます。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-	$\times$
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ		 
🌇 🗈 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🦏 🐻 🚟 📨 📟 💥 🍰 🚢 📸 👑 🍺 📀		
MAPD011 アクションのコマンドの処理		
BAY 2 コマンドを編集する		
2		
<u>10 MAPCPYSPLF_SPLF(&amp;SPLF)_SPLNUM(&amp;SPLNUM)_JOB(&amp;JOB)_JOBN</u>	<u>IUM (&amp;JOE</u>	
<u>NUM) USER(&amp;USER) MAPNAM(&amp;MAPNAM) MAPSEQ(&amp;MAPSEQ) TYPL</u>	<u>.AN (*XPS</u>	
<u>) XPSCONVERT (*POF) XPSOUTFILE ('/home/map400/mapping/8</u>	OUT DES/	
&SPLF & JOBNUM & YYYYMMDD & HHMMSS.pdf') CP(1027)		

6. ROBOT の設定を修正した場合には、修正内容を反映させるために ROBOT の再起動が必要です。設 定を追加した場合には再起動は不要です。

![](_page_35_Picture_0.jpeg)

# 付録1アクションを実行する優先順位を調整する

#### 付録1-1 実行優先順位の意味

"スプールとアクションの関連付け"の画面で、"8= 詳細"を指定して実行キーを押すと、次のような画面 が表示されます。この中の"実行優先順位"の値によって、アクション(ROBOT による処理)が実行され る時の優先順位を指定することができます。

		_	· 🗆 🗙
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🗈 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🧌 🐺 🚟 🖾 🛲 💥 🍰 🚢 🎽 闄 📀			
MAPEOD8 スプールとアクションの関連付け	1	MAPPING 10 21/05/05 17	3 <del></del> : 27 : 22
選択後、実行キーを押してください			
ーー・ Opt Fill I Format Se I Mapping フォーマット <u>BAYTOP</u> II	ıq. Trt Đel Sav Fnt	Pbk	
シーケンス			
<u>8 90400</u> 「 <u>84710 904</u> _ <u>INVO</u>   出力用 OUTO <u>*DFT                                    </u>	1 <u>0110 C N N O</u>	<u>0</u>	
元のファイルを削除する _ 実行優先順位 _ 「 新しいスプールを保存する _ <u>MAPEMEDOLE</u> オーバーレイの書き込み フォントの書き込み			
F3=Exit F4=Prompt F10=View 2			I
F1=Help F3=Exit F5=Refresh F12=Cancel			
MA* A MN 英数 半角 Ø6/Ø47			
		- <b>-</b>	10:01:20:05:23

初期状態では、画面にあるように"MAPDMIDDLE"となっていますが、他に次のような値を選択できます。

- MAPDSPEED 実行優先順位:20 / 最大同時実行ジョブ数:1
- MAPDMIDDLE 実行優先順位:30/最大同時実行ジョブ数:5
- MAPDSLOW 実行優先順位:50 / 最大同時実行ジョブ数:10

例えば、ページ数の大きなスプールファイルと小さなスプールファイルに対して Mapping コマンドを 使って PDF ファイルに生成する場合、"MAPDMIDDLE"では同時に複数のジョブとして実行されます ので、全体の処理時間を短縮できます。しかし、ページ数の小さな PDF ファイルの方が処理時間は短 いので、生成後に印刷する場合にはスプールファイルの解放順と、印刷順が一致しない可能性が出てき ます。もし、解放順と出力順を一致させる必要がある場合には、優先順位を "MAPDSPEED" に設定し て、シングルタスクとするという使い方が考えられます。

![](_page_36_Picture_0.jpeg)

付録 1-2 MAPDSPEED の複製方法

スプールファイルの解放順と Mapping からの出力順を一致させるには、Priority を "MAPDSPEED" に 設定して、シングル・タスクとします。しかし、例えば、複数の拠点での出力に対して同 じ "MAPDSPEED" を指定すると、全拠点全体で処理がシングル・タスクとなってしまうため、ある拠 点の出力が終わらないと、他の拠点の出力が始まらないという現象を招く可能性があります。 そのような場合には、拠点数分の"MAPDSPEED" を別名で複製して、対象となる各拠点用の Mapping 処理に対して、それらを1対1でそれぞれ別の実行優先順位として指定することで解決できます。手順 は次の通りですが、作業する前に、必ず ROBOT を停止するようにご注意ください。

 ジョブ記述 "MAPDPEED" を複製するために、コマンドラインで "WRKJOBD" と入力して F4 キーを 押します。次の画面が表示されるので、ジョブ記述欄に "MAPDPEED"、ライブラリ欄に "MAP400"と 入力して、実行キーを押します。

![](_page_36_Picture_4.jpeg)

2. 次の画面が表示されるので、"MAPDPEED" に対して、"3"(コピー)を入力して、実行キーを押しま す。

	_	×
シティンシットハンショー ファイル 編集 表示 通信 アクション ウインドウ ヘルプ		~
🌇 🗈 🏦 🗶 🗄 🖉 🗊 🌍 🐻 🚟 🕺 🎟 💥 🍰 🚢 🚵 💾 🦻		
ジョブ記述の処理		
オプションを入力して,実行キーを押してください。 1= 作成 2= 変更 3= コピー 4= 削除 5= 表示		
ジョブ OPT記述 [bボ[メー テキスト		
<u>3</u> MAPDSPEED MAP400 Mappingsuite Jobd		

3. 次の画面が表示されるので、"TO ライブラリ" 欄に "MAP400"、"新しいオブジェクト" 欄 に "MAPDSPEED2" を入力して、実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🗈 🏦 🛨 🗄 🥥 💷 🧌 🐺 🚟 🖼 📖 💥 🍰 🚢 👹 🗒 🖉			
複製オブジェクト作成 (CRTĐUPOBJ)			
選択項目を入力して,実行キーを押してください。			
オブジェクト · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	.IB AME (P,	 *SYS	BAS

![](_page_37_Picture_0.jpeg)

4. 実行キーを押すと元の画面に戻ります。次に JOBQ "MAPQSPEED" を複製するために、"STRPDM"と 入力して、実行キーを押します。

![](_page_37_Picture_2.jpeg)

- 🖳 A 5250 ディスプレイ × ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ Pi Pi 🏠 🛧 🛃 🕢 💷 🧌 🥘 🗱 🖼 📰 📖 💥 🍰 🚢 👘 🥬 プログラム開発管理機能(PDM) 次の1つを選択してください。 ライブラリーの処理 オブジェクトの処理 メンバーの処理 9. ユーザー定義オプションの処理 選択項日またはコマンド F9= コマンドの複写 F18= 省略時の値の変更 F3= 終了 F F12= 取り消し F4= プロンプト F10= コマンド入力 (C) COPYRIGHT IBM CORP. 1981, 2007. MA\* 英数 半角 20/008 MW A
- 6. 次の画面が表示されるので、"ライブラリー"欄に "MAP400"、オブジェクトの "名前"欄 に "MAPQSPEED" を入力して、実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-	×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウインドウ ヘルプ		
🌇 🗈 🏠 🛧 🛃 🥥 💷 🌎 🐺 🚟 🖾 🎟 💥 🍰 🚢 📥 📕 🍺 📀		
処理するオブジェクトの指定		
選択項目を入力して,実行キーを押してください。		
ライブラリー map400 *CURLIB, 名前		
オブジェクト: 名前 A.L. 名前, * 総称 * タイプ A.L. *TYPE		
属性................ <u>*ALL</u> *ALL,属性, * 総称 * *BLANK		

![](_page_38_Picture_0.jpeg)

7. 次の画面が表示されるので、"3"(コピー)を入力して、実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	_		$\times$
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🗈 🏚 🛧 🛃 🥥 💷 🧌 🦁 🚟 🖾 🎟 💥 🛃 🖿 谢 💾 📁 🌣			
PDM を使用したオブジェクトの処理	MU	SA	
ライブラリー <u>MAP400</u> 位置指定			
オプションを入力して,実行キーを押してください。 2= 変更 3= コピー 4= 削除 5= 表示 7= 名前の変更 8= 記述の表示 9= 保管 10= 復元 11= 移動			
OP▼ eボニ゙ウhn jbホ° 属性 mgヌn 3_ MAPQSPEED *JOBQ Mappingsuite JOBQ			

- 8. 次の画面が表示されるので、"受け入れライブラリー"欄に"MAP400"、"新しい名前"欄
  - に "MAPQSPEED2" を入力して、実行キーを押します。

🖳 A - 5250 รีา7.วีไป1	_		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖫 🛍 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🧌 🐺 🚟 🖼 🎫 🎎 🚢 📾 👑 📁 🍞			
オブジェクトのコピー			
取り出しライブラリー. : MAP400			
オブジェクトの受け入れライブラリー名を入力してください。			
受け入れライブラリー . : <u>MAP400 <del>く .</del></u>			
コピー済みのオブジェクト名の変更は,新しい名前を入力して実行キーを	押しる	ます。	
eポニ゚ゥhn jbポ 新しい名前 MAPQSPEED *J0BQ <u>MAPQSPEED2</u> <del>◆</del>			

9. 次に MAPDSPEED2 を MAPQSPEED2 に関連付けるため、"WRKJOBD" と入力して、F4 キーを押し ます。

■ A - 5250 ディスプレイ	-		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルブ			
🖷 🖻 🏠 🛧 🗄 🕗 💷 🦏 🐯 🛗 🖾 🎟 💥 🍰 🚢 🚵 🗒 🤣			
PDM を使用したオブジェクトの処理	WU	<del>GA</del>	
ライブラリー MAP400 位置指定			
オプションを入力して、実行キーを押してください。 2= 変更 3= コピー 4= 削除 5= 表示 7= 名前の変更 8= 記述の表示 9= 保管 10= 復元 11= 移動			
OPT eボニ゙ウhn jbホ° 属性 mgヌn MAPQSPEEÐ *JOBQ Mappingsuite JOBQ			
	4	&わし	J
パラメーターまたはコマンド ===> wrk iobd ◀━━			
	作成		
F9= コマンドの複写 F10= コマンド入力 F23=eポニュ〕続き F24=	=g- の	続き	
MAP400 のオフシェクト MAPUSPEEDZ ダイフ *JUBU か作成された。		0.44	+
MA* A MW 央叙 丰円		21/1	914 
	•   <b></b>  11	1 22 25	23 🕤

![](_page_39_Picture_0.jpeg)

10. 次のような画面が表示されるので、"ジョブ記述"欄に "MAPDSPEED2"、"ライブラリー"欄 に "MAP400"を入力して実行キーを押します。

![](_page_39_Picture_2.jpeg)

11. 次のような画面が表示されるので、"2"(変更)を入力して実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-	×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ		
🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🇌 🦉 🊟 🖾 🎟 💥 🍰 🚢 🚵 👑 🗒 🕸		
ジョブ記述の処理		
オプションを入力して,実行キーを押してください。 1= 作成 2= 変更 3= コピー 4= 削除 5= 表示		
ジョブ OPT 記述 [bボ[メー テキスト <u>2 MAPDSPEED2</u> MAP400 Mappingsuite Jobd		

12. 次のような画面が表示されるので、"ジョブ待ち行列"欄に "MAPQSPEED2"、"ライブラリー"欄に "MAP400" を入力して、実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-	$\times$
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ		
🖷 🖻 🏦 🛧 🛃 🥥 🗐 🦏 🐺 📟 🎟 💥 🍰 🚢 🚵 👑 🃁 🌣		
ジョブ記述変更 (CHGJOBD)		
選択項目を入力して,実行キーを押してください。		
ジョブ記述	CURLIB	
bla [メー......... <u>MAP400</u> 名前,*LIBL,* ジョブ優先順位(JOBQ での).. <u>5</u> 1−9, *SAME 出力優先順位(0UT0 での) 51−9, *SAME	CURLIB	
田月復光順位(6010~60)) · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	KUSRPRF KUSRPRF	
b标[メー 名前,*LIBL,* テキスト '記述 ' <u>'Mappingsuite Jobd'</u>	CURLIB	

![](_page_40_Picture_0.jpeg)

13. 新しく定義した "MAPDSPEED2" を ROBOT 上で宣言します。"WRKSBSD" と入力して F4 キーを押 します。

![](_page_40_Picture_2.jpeg)

14. 次のような画面が表示されるので、"サブシステム記述"欄に "MAPSROBOT"、"ライブラリー"欄 に "MAP400" を入力して実行キーを押します。

	🖳 A - 5250 ディスプレイ	—	$\times$
	ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ		
	Pi 🛍 🏦 🛨 🗄 🥥 💷 🧌 🤯 🚟 🖾 🎟 💥 🝰 🚢 👗 🗒 🧊 🕸		
	サブシステム記述処理 (WRKSBSD)		
	選択項目を入力して、実行キーを押してください。		
	サブシステム記述 <u>mapsrobot</u> 名前,総称*, *AL [bポ[メー <u>map400</u> 名前, *LIBL, *CUR	L LIB.	
15.	次のような画面が表示されるので、"5"(表示)を入力して実行キーを押します。		
	💷 A - 5250 ディスプレイ	_	×

■ A - 5250 ディスプレイ –	×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ	
약 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	
サブシステム記述の処理	
オプションを入力して、実行キーを押してください。 1= 作成 2= 変更 4= 削除 5= 表示 8= サブシステム・ジョブの処理 9=ナボニヌmw の開始 10= サブシステムの終了	
OPT ナボニヌmw [bボ[メー テキスト	
5_ MAPSROBOT MAP400	

![](_page_41_Picture_0.jpeg)

16. 次のような画面が表示されるので、"6"(ジョブ待ち行列項目)を入力して実行キーを押します。

	_		~
	_		^
サブンステム記述表示			
ナポニヌmw 記述 : MAPSROBOT [bポ[メー: MAP400 状況 :	非	舌動	
次の 1 つを選択してください。			
<ol> <li>操作属性</li> <li>プール定義</li> <li>自動開始ジョブ項目</li> <li>ワークステーション名項目</li> <li>ワークステーション・タイプ項目</li> <li>ジョブ待ち行列項目</li> <li>経路指定項目</li> <li>通信項目</li> <li>リモート・ロケーション名項目</li> <li>10. 事前開始ジョブ項目</li> </ol>			
選択項目またはコマンド ===> <u>6</u>	4	売く .	
 F3= 終了 F4= プロンプト F9= コマンドの複写 F12= 取り消し			
	• -	21/	′ <b>ØØ8</b> 523 <b>∰</b>

17. 次のような画面が表示されます。この画面では SEQ 番号が、例えば、"25" が未使用であることが確認 できます。そこで、"25" を "MAPDSPEED2" に割り当てることにします。そのため、実行キーを押し て画面を閉じます。

🖳 A - 5250 -	ディスプレイ											- 🗆	$\times$
ファイル 編集	表示 通信 アクション ウ	ィンドウ ヘルプ											
Fe 🖻	1 🛃 🕑 🗐 🐐	) 😽 🔡 📟 💥	📩 📕 📩 🚽	1 🕖 🔇	ð								
		ジ	ョブ待ちネ	亍列項	目の	の表示	÷						
									シス・	テム		HUCA	
サフシ	レステム記述	: MAPSROB	OT 컨	犬況:		非活	動						
SEQ	_°₁ <b>ホ</b> °		最大			優先	<b>順</b> 位(	- F	る最一	大数			
NBR	待ち行列	[bħ° [メ–	活動	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
10	MAPOROBOT	MAP4ØØ	*NOMAX	*	*	*	*	*	*	*	*	*	
20	MAPQFIND	MAP4ØØ	1	*		*	*		*	*	*	*	
30	MAPQSPEED	MAP4ØØ	1	*		*	*	*	*	*	¥	*	
40	MAPQMIÐÐLE	MAP4ØØ	5	*	ж	*	*	*	*	*	*	*	
5Ø	MAPQSLOW	MAP4ØØ	10	*	ж	¥	¥	¥	*		¥	*	
6Ø	MAPQSMTP	MAP4ØØ	1	*		¥	*		¥		¥	*	
70	MAPQSMTP2	MAP4ØØ	3	*		*	*		*	¥	¥	*	
8Ø	MAPQTCPIP	MAP4ØØ	3	*		¥	*		*		¥	*	
												終わり	
続行す	トるには、 <u>実</u> 行	テキーを押し	てくださし	۱.									
F3= 糸	冬了 F12= 耳	反り消し											
MA*	A	MW	英数 半角	有								Ø1/	<i>′</i> ØØ1
											<u>▲</u>   <u></u>	<b>T</b> [10.01.20.01	23 🕤

![](_page_42_Picture_0.jpeg)

18. 次の画面に戻りますので、"ADDJOBQE"と入力して、F4 キーを押します。

![](_page_42_Picture_2.jpeg)

- 19. 次のような画面が表示されるので、それぞれの欄に次の値を入力して、実行キーを押します。
  - サブシステム記述: MAPSROBOT (ライブラリ: MAP400)
  - ジョブ待ち行列: MAPQSPEED2 (ライブラリ: MAP400)
  - 活動ジョブの最大数:1
  - ▶ 順序番号:25

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-	
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウインドウ ヘルプ		
🖫 🛍 🏦 🛧 🛃 🕗 💷 🧌 🥅 🚟 📟 🎟 💥 🍰 🚢 👪 📕 🍺 🃀		
ジョブ待ち行列項目追加 (ADDJOBQE)		
選択項目を入力して,実行キーを押してください。		
サブシステム記述	URLIB URLIB	
古動ショノの最大数		
最大活動優先順位3 <u>*NOMAX</u> Ø−99, *NOMAX 最大活動優先順位4 <u>*NOMAX</u> Ø−99, *NOMAX 最大活動優先順位5 <u>*NOMAX</u> Ø−99, *NOMAX 最大活動優先順位6		
最大活動優先順位 7 <u>*NOMAX</u> Ø−99, *NOMAX 最大活動優先順位 8 <u>*NOMAX</u> Ø−99, *NOMAX 最大活動優先順位 8 <u>*NOMAX</u> Ø−99, *NOMAX 最大活動優先順位 9 <u>*NOMAX</u> Ø−99, *NOMAX		
F3= 終了 F4=ポワ]ポn F5= 最新表示 F12= 取り消し F13= この画面の使用法 F24= キーの続き		終り
	- <b>-</b> [;	10/039 20.00:23

![](_page_43_Picture_0.jpeg)

20. 次の画面に戻ります。正しく設定できたかを確認するために、"WRKSBSD" と入力して F4 キーを押し ます

τy.				
🖳 A - 5250 ディスプレイ		_		×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ				
🌇 🗈 🏦 🛧 🛃 🥥 💷 🦏 🐺 🚟 📨 🎫 💥 🍰 🚢 👗 🗒 🗒 📀				
サブシステム記述表示				
システム システム	<b>A</b> 1			
テホ ニヌmw 記述 : MAPSRUBUT [bホ [メー: MAP400 状況:		非沽!	虭	
次の 1 つを選択してください。				
1. 操作属性				
3. 目期開始ンヨノ県日 4. ロークステーションタ項日				
4. ノークスノーション石垣日 5. ワークステーション・タイプ頂日				
0. ジョブ待ち行列項目				
7. 経路指定項目 7. 2010 2010 2010 2010 2010 2010 2010 201				
8. 通信項目				
9. リモート・ロケーション名項目				
10. 争則開始ショフ項目				
		結	<	
選択項目またはコマンド		426	••••	
===> <u>WRKSBSD</u>				
F3= 終了 F4= フロンフト F9= コマンドの複写 F12= 取り消し ライブラリー MAP400 のサブシステム記述 MAPSROBOT が変更された。				
MA* A MW 英数 半角			21/	Ø14
	•	<b></b> 10.	ບ 1.20.0ນີ້	23 🕤

- 21. 次の画面が表示されるので、"サブシステム記述"欄に "MAPSROBOT"、"ライブラリ"欄に "MAP400" を入力して実行キーを押します。
- 22. 次の画面が表示されるので、"5"(表示)を入力して実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ –	×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ	
🖷 🗈 🏚 🛧 🛃 🥥 🗐 🦏 🐻 📾 📟 💥 📩 🚢 👗 🗒 🦻	
サブシステム記述の処理	
オプションを入力して,実行キーを押してください。 1= 作成 2= 変更 4= 削除 5= 表示 8= サブシステム・ジョブの処理 9=ナポニヌmw の開始 10= サブシステムの終了	
OPT ナボニヌmw [bボ[メー テキスト	
5 MAPSROBOT MAP4ØØ	

![](_page_44_Picture_0.jpeg)

23. 次の画面が表示されるので、"6"(ジョブ待ち行列項目)を入力して実行キーを押します。

🖳 A - 5250 ディスプレイ	-	- 🗆	×
ファイル 編集 表示 通信 アクション ウィンドウ ヘルプ			
🖷 🗈 🏦 🛧 🛃 🕗 💷 🦏 🐺 🚟 📨 🎟 💥 🍰 🚢 👗 🗒 🗒 🤣			
サブシステム記述表示			
ンステム ナボニヌmw 記述 : MAPSR0B0T [bポ[メー: MAP400 状況 :	: 非	活動	
次の 1 つを選択してください。			
<ol> <li>操作属性</li> <li>プール定義</li> <li>自動開始ジョブ項目</li> <li>ワークステーション名項目</li> <li>ワークステーション・タイプ項目</li> <li>ジョブ待ち行列項目</li> <li>経路指定項目</li> <li>通信項目</li> <li>リモート・ロケーション名項目</li> <li>事前開始ジョブ項目</li> </ol>			
選択項目またはコマンド ===> 6		続く	
F3= 終了 F4= プロンプト F9= コマンドの複写 F12= 取り消し			
MA* A MW 英数 半角		21	/008
	<b>▲  </b>	10.01.20	2523 🕤

24. 次のような画面が表示されて、"MAPQSPEED2" が "25" に追加されたことを確認できます。

🖳 A - 5250 <del>5</del>	ティスプレイ											- U	×
ファイル 編集	表示 通信 アクション ウ	ィンドウ ヘルプ											
Fe fe fe	1 🛃 🖯 🗐 🏦	) 💀 🔡 📧 🏢 💥	8 🔳 📩 🚽	1	2								
		ジ	ョブ待ち行	「列耳	目の	の表示							
									シス・	テム		HUCA	
サブシ	~ステム記述	: MAPSROB	OT 원	い況	:	非活	動						
0-0	-						ر الدر الحر	- ·	7 8	1 ML			
SEQ	二 1 元		<b>夏</b> 乙			躗 先	貝位の	こよ	る最い	大釵			
NBR	待ち行列	[bボ[メー	活動	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
10	MAPQROBOT	MAP4ØØ	*NOMAX	*	*	*	*	*	*	¥	*	*	
<ul> <li>∼ 20</li> </ul>	MAPQFINÐ	MAP4ØØ	1	*	*	*	*	*	*	¥	*	*	
25	MAP0SPEED2	MAP400	1	*	*	*	*	*	*	*	*	*	
30	MAPOSPEED	MAP4ØØ	1	*	*	*	*	*	*	*	*	*	
40	MAPOMIDDLE	MAP400	5	*	*	*	*	*	*	*	*	*	
50	MAPOSLOW	MAP4ØØ	10	*	*	*	*	*	*	*	¥	*	
60	MAPOSMTP	MAP400	1	*	*	*	*	*	*	ж	*	*	
70	MAPOSMTP2	ΜΔΡ4ØØ	3	*	*	*	*	*	*	*	*	*	
80	MADOTODID	MAD400	3	*	*	*	*	*	*	*	*	*	
00	MARGEOFIE	עעדקאוו	0										

![](_page_45_Picture_0.jpeg)

25. Mapping メニュー画面にて、"14. オペレーション・メニュー"→"3. スプール・ファイルとアクション間の関連定義"を選択し、該当する関連定義に対して、"8"(詳細)を入力します。次のような画面が表示されるので、"Priority"欄に"MAPDSPEED2"を入力して、実行キーかF3キーを押して終了します。

				_		×
MPD008 スプールとアクションの関連付け 選択後、実行キーを押してください				MAPPING 21/07/25	<b>H</b> WSA 12:58:19	
1=       Opt Fil       Mapping フォーマット       BAYTOP         シーケンス       *MRG (BAYTOP)       -         *ALL       処理モード       -         8 0EM0       ・       *DFT         - INVO       出力用 OUTO       **DFT         ブファイルを削除する       -       実行優先順位         ボしいスプールを保存する       -         オーパーレイの書き込み       -         フォントの書き込み       -         F1=Help       F3=Exit       F5=Refresh         F1=Help       F3=Exit       F5=Refresh	t Đel	Sav  -   <u> </u>	Fnt 0	Pbk 0		
₩× A WY 英数半角 15/047						
				· -	10.00.200.8	5:23 🕤

26. ROBOT を開始します。

![](_page_46_Picture_0.jpeg)

#### 付録 2 ROBOT 変数

#### 付録 2-1 Mapping コマンド共通に使用できる ROBOT 変数

- ・ &SPLF:スプールファイル名
- ・ &SPLNUM(または&CLSPLNUM5):スプールファイル番号
   注) CL プログラムの CALL コマンドを使用する場合は、"&SPLNUM"の代わり
   に"&CLSPLNUM5"を使用してください。例えば、スプールファイル番号の値が"1"の場
   合、"&SPLNUM"では"bbbbb1"("b"は空白文字)となりますが、"&CLSPLNUM5"では"000001"
   となるからです。
- &JOB:ジョブ名
- ► &JOBNUM:ジョブ番号
- ・ &USER : ユーザー名
- ▶ & OUTDES: 出力先 OUTQ 名
- ・ &LIBDES : 出力先 OUTQ のあるライブラリ名
- ▶ &OUTORI: 入力 OUTQ 名
- ・ &LIBORI:入力 OUTQ のあるライブラリ名
- ・ &YYYYMMDD: 実行時の年(西暦4桁)月(2桁)日(2桁)
- ・ &HHMMSS: 実行時の時(2桁)分(2桁)秒(2桁)
- ・ & SPLDATE: スプールファイルの作成された年(西暦4桁)月(2桁)日(2桁)
- ・ & SPLTIME: スプールファイルの作成された時(2桁)分(2桁)秒(2桁)

#### 付録2-2スプールファイルの属性に使用できる ROBOT 変数

- ・ &SPLJOBID:スプールファイルをオープンしたジョブの ID
- ・ &SPLFID:スプールファイルの内部 ID
- ▶ &FORMTYPE:用紙タイプ
- ・ &SPLUSRDTA: ユーザーデータ
- ・ &STATUS:スプールファイルの状況
- ・ &SCHEDULE:ファイルが使用可能になる時点(\*JOBEND, \*FILEEND, \*IMMED)
- ・ &HOLD:書き出し前のファイルの保留
- ・ &SAVE:保管ファイル
- ・ &TOTALPAGE:ページ数
- &STARTPAGE:印刷開始ページ
- ・ & ENDPAGE: 印刷終了ページ
- ▶ &RSTPRT:再印刷ページ
- ・ &COPIES : コピー枚数
- &LPI:1インチ当たりの行数
- &CPI:1インチ当たりの桁数

![](_page_47_Picture_0.jpeg)

- ▶ & PRIORITY : 編集優先順位
- &DEVFILE:使用されている装置名
- ・ &DEVLIB:使用されている装置のライブラリ名
- ・ &PGM:スプールファイルを開いたプログラム名
- ・ &PGMLIB: スプールファイルを開いたプログラムのライブラリ名
- ・ &ACCOUNT:スプールファイルを開いたジョブの会計コード
- &PRTTXT:各ページの最下段に印刷される文字
- ・ & RCDLEN:1行当たりの最大文字数
- ・ &USRDFNDTA:ユーザー定義のテキスト

#### 付録 2-3 MAPCPYSPLF コマンドに使用できる ROBOT 変数

- ・ &MAPNAM: Mapping フォーマット名
- &MAPSEQ:シーケンス番号、若しくは\*MRG
- ・ &MAPMOD:処理モードの値
- ・ &MAPSUP:対象となったスプールファイルを削除するかしないかの指定
- ・ &MAPSAV: 生成したスプールファイルを保存するかどうかの指定
- ・ &SNDFDP:オーバーレイの書き込みを行うかどうかの指定
- ・ &SNDPOL:フォントの書き込みを行うかどうかの指定

#### 付録 2-4 MAPSORTPAG コマンドに使用できる ROBOT 変数

- ・ &KEYLINE : Index の行番号
- ・ &KEYCOL : Index の開始桁番号
- ・ &KEYLGN : Index の桁数
- ・ &CREATE:コマンドの実行後、分割や並べ替えた結果となるスプールを生成するかどうか
- &NEWSPLF: 生成するスプール名
- ・ &NAME:スプールのページをソートするために使用するデータベース名
- &MBROPT:ソートしたスプールを追加するか置き換えるかの指定(\*ADDAUTO, \*ADD, \*REPLACE, \*NONE)
- &NUMSPL:ソート、分割したスプールに対するスプール番号
- ・ &CONTROL: ソートしたスプールを分割するかどうかの指定
- &USRDTA: ユーザーデータ
- ・ &KEYLINE2:2番目の Index の行番号
- ・ &KEYCOL2:2番目の Index の開始桁番号
- ・ &KEYLGN2:2番目の Index の桁数
- ・ &HLDSPL:ソート、分割したスプールを保留状態とするかどうか
- ・ &SPLHEIGHT:ソート、分割したスプールの高さ(行数)
- ・ &SPLWIDTH:ソート、分割したスプールの幅(桁数)
- ・ &OVRFLW:ソート、分割したスプールのオーバーフロー行数 終わり