



Robot PAR.T.N.e.R.

Manuale utilizzo
Versione 02



Torino, Aprile 2015

INDICE

1	INTRODUZIONE.....	3
1.1	SCOPO.....	3
2	ATTIVAZIONE ROBOPARTNER	3
2.1	ROBOPARTNER	3
2.1.1	Avviare il robot.....	3
2.1.2	Comunicargli i file da trasmettere	5
2.1.3	Dare il comando di invio.....	7
3	GESTIONE FILE SYSTEM	8
3.1	CONFIGURAZIONE.....	9
3.2	ASSISTENZA.....	10
3.3	ELIMINA FLUSSI IN CODA	11

1 Introduzione

1.1 Scopo

Il presente documento contiene le linee guida e le procedure che consentono all'operatore (utente MOBS) delegato dal responsabile della postazione di attivare il RobotPartner per l'invio e la ricezione dei dati relativi ai flussi della Mobilità Sanitaria tra enti, sia pubblici che privati, e la Regione Piemonte.

Il Robot PAR.T.N.e.R.

- utilizza un'interfaccia di tipo *drag&drop* per la selezione dei file da inviare; *drag&drop* di file afferenti diverse tipologie di flusso nella stessa selezione
- consente il monitoraggio e la previsione del completamento degli invii
- consente la reiterazione del *drag&drop* mentre il client è già in trasmissione
- consente l'invio massivo asincrono dei flussi
- consente la ricezione automatica degli esiti (quando disponibili).

Importante: si ricorda (come da comunicazione regionale del 17/3/2015 prot. 5596/A14080) che MOBSWeb

“resta il repository ufficiale per la ricerca, il monitoraggio dello stato di elaborazione e la gestione dei supporti (anche quelli inviati tramite ParTNEr), pertanto eventuali malfunzionamenti di “ParTNEr” non possono per alcuna ragione determinare variazioni alle scadenze di conferimento dei flussi definite dai calendari regionali”.

2 Attivazione RoboPartner

2.1 RoboPartner

Il Robot PAR.T.N.e.R. è un servizio che consente l'invio facilitato dei flussi, minimizzando l'interazione uomo macchina, mediante un meccanismo di invio asincrono.

Ne consegue l'ovvia utilità nell'invio massivo di flussi.

Per poterlo utilizzare occorre svolgere le seguenti attività:

- Predisporre la postazione configurando correttamente le impostazioni Java (si rimanda allo specifico manuale ***“Indicazioni per una corretta configurazione del browser”*** pubblicato alla sezione manuali del sito)
- Avviare il robot
- Comunicargli i file da trasmettere
- Etichettatura invii

Nel seguito vengono descritti i passi sopra elencati.

2.1.1 Avviare il robot

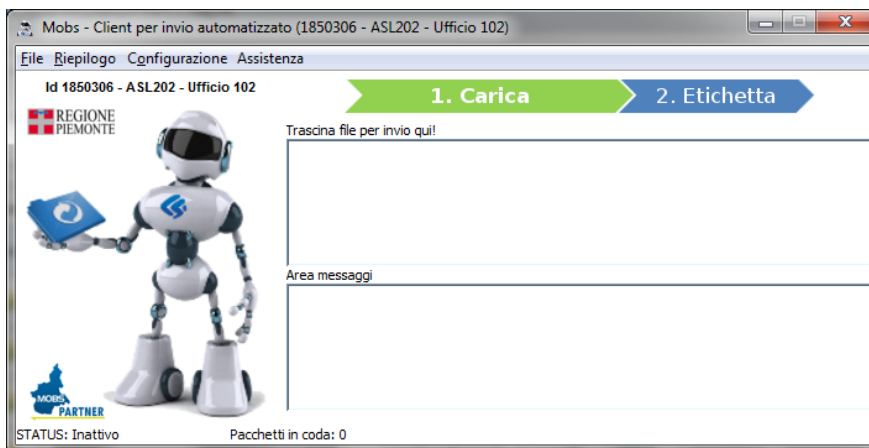
Il robotPartner può essere avviato facendo doppio-click sul file mobs-robot-jws.jnlp collocato nel posto scelto dall'utente.

N.B. Occorre ricordarsi dove viene collocato tale file perché sarà attraverso di esso che il robot, una volta chiuso, sarà ri-avviato.

Ogni operatore (utente MOBS), delegato ad operare su una determinata postazione, deve fare riferimento al suo responsabile di postazione al quale richiedere la chiave di sessione per poter utilizzare la specifica istanza del robot. Nel caso in cui la sessione applicativa rimanga per troppo tempo inattiva occorrerà rinnovare tale chiave di sessione o crearne una nuova.

All'atto dell'immissione della chiave di sessione il robot è già avviato e pronto per inviare i flussi.

Viene presenta la seguente videata attraverso la quale il delegato può inviare i flussi:



L'area superiore, etichetta [Trascina file per invio qui] è l'area di trasmissione, nella quale trascinare con *drag&drop* i file da accodare per l'invio.

In quella inferiore, etichetta [Area messaggi] appariranno le eventuali segnalazioni su anomalie riscontrate in fase di accodamento e trasmissione flussi.

2.1.2 Comunicargli i file da trasmettere

I flussi da trasmettere vanno comunicati al robot trascinandoli (drag&drop dal proprio gestione risorse) nella finestra superiore, quella con l’etichetta [Trascina file per invio qui].

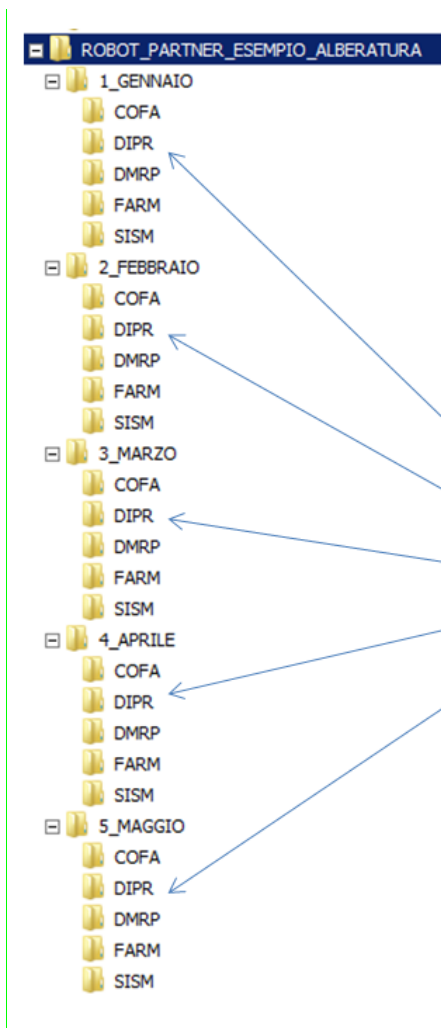
N.B. I file che l’utente vuole trasmettere verranno trasferiti al sistema solo se completamente corretti.

Le limitazioni rispetto agli oggetti che possono essere trascinati nell’area di invio del Robot sono:

- Sul numero dei file (max 50, ad ogni trascinamento)
- Sul numero delle cartelle (max 5 per livello, max 2 livelli di profondità ad ogni trascinamento)

Nota: Robot definisce in che ordine inviare i file per blocco di trascinamento.

L’ordine di invio dei file coinvolti da ogni singolo blocco è alfabetico.



Esempio di organizzazione dell’alberatura del file system locale per ROBOT Partner.

Si noti la gerarchia:

- competenza (es. Gennaio)
- famiglia flusso (es. DIPR)
- file dei vari flussi della famiglia DIPR

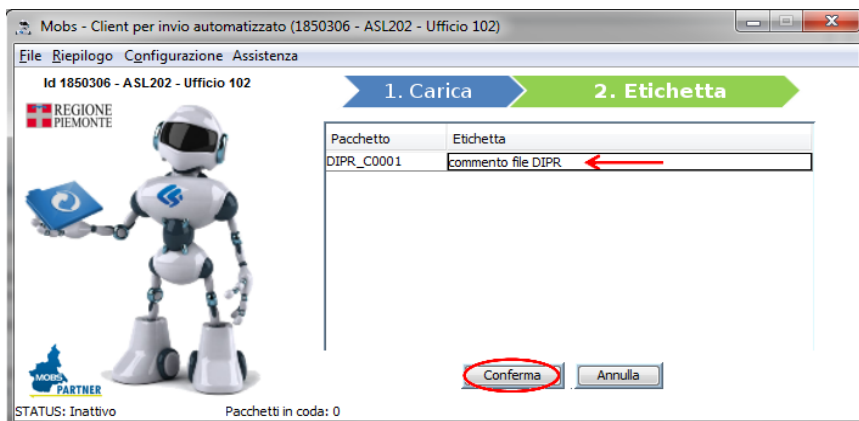
Nome File	
DIPR_B0001_01.txt	
DIPR_C0001_02.txt	DIPR_C0001_01.txt
DIPR_C2001_02.txt	DIPR_C2001_01.txt
DIPR_C4001_01.txt	
DIPR_C5001_01.txt	
DIPR_D0001_01.txt	DIPR_D0001_02.txt
DIPR_E0001_01.txt	DIPR_E0001_02.txt
DIPR_F0002_01.txt	DIPR_F0002_02.txt
DIPR_S0002_01.txt	DIPR_S0002_02.txt

Ogni mese è sufficiente trascinare la cartella / le cartelle relative alla competenza che si desidera inviare



A seconda della modalità di trascinamento utilizzata vengono proposte delle etichette/commenti di default: i file contenuti nelle cartelle avranno come etichetta proposta il nome delle cartelle padre (nel caso di più cartelle padre, i nomi verranno concatenati), mentre i file trascinati singolarmente, al di fuori delle cartelle, non avranno alcuna etichetta proposta.

Se i file trascinati sono corretti viene presentata la maschera, mostrata di seguito, che permette di inserire per ogni file un'etichetta/commento.



Il pulsante [**Conferma**] completa l'accodamento. Il pulsante [Annulla] annulla l'inserimento in coda e si ritorna alla schermata di invio flussi.

In ogni caso gli utenti potranno:

- Modificare/Aggiungere le etichette proposte
- Confermare quello che viene già proposto come etichetta

Il robot potrebbe rifiutare alcuni flussi per le seguenti motivazioni:

- mancato rispetto della nomenclatura dei file
- mancanza di allegati per uno o più flussi (nel caso di flussi pluri-allegato)
- utente non abilitato alla trasmissione del flusso

L'etichetta/commento inserita apparirà nel campo Note della videata principale dell'applicativo MOBS (etichetta [**Archivio**]) e serve per individuare tale file in mezzo agli altri come mostrato di seguito:

Utente: DAVIDE ROI Ente: CSI esci x

MOBS - Gestore Flussi Sanità

Archivio Nuovo invio ricerca Backoffice

Help Contatti

Archivio dati

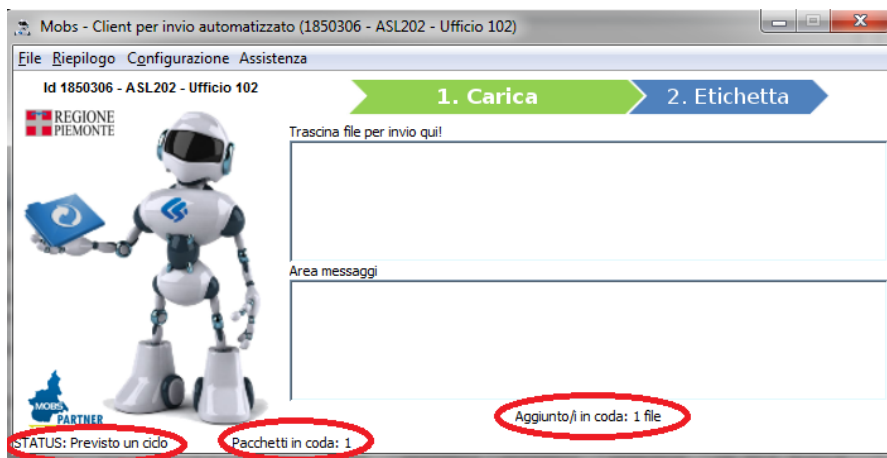
Azienda: 202 - 202 - ASL TO 2 - Torino 2

1-20 di 152 risultati visualizza 20 risultati per pagina pagina 1 di 8 vai < > pagina 1 di 8

Modificare Controllo	Codice supporto	Flusso	Azienda	Tipologia	Data invio	Stato elaborazione	Note	Note annullamento
annulla supporto	A03948	DMRP / B0 / 002	202	INVIO	30/08/2013 18:25:35	validato	CONTRATTI GENNAIO al 30_8_13	
				NOTIFICA	30/08/2013 18:32:24			
non annullabile	A03947	DMRP / A0 / 001	202	INVIO	30/08/2013 18:24:29	processato scaricato	CONSUMI LUGLIO al 30_8_13	
				NOTIFICA	30/08/2013 18:25:15			
				RESTITUZIONE	17/09/2013 15:33:34			
non annullabile	A03946	DMRP / B0 / 002	202	INVIO	29/08/2013 16:12:12	processato scaricato	CONTRATTI_LUGLIO AL 29_8_13	
				NOTIFICA	29/08/2013 16:15:32			
				RESTITUZIONE	19/09/2013 13:57:59			
non annullabile	A03945	DMRP / A0 / 001	202	INVIO	29/08/2013 16:09:55	processato scaricato	CONSUMI_LUGLIO AL 29_8_2013	
				NOTIFICA	29/08/2013 16:10:27			
				RESTITUZIONE	30/08/2013 15:12:18			
non annullabile	A03944	DMRP / A0 / 001	202	INVIO	29/08/2013 16:08:16	processato scaricato	CONSUMI_STORNO GENNAIO_APRILE AL 29_8_2013	
				NOTIFICA	29/08/2013 16:10:24			
				RESTITUZIONE	30/08/2013			

2.1.3 Dare il comando di invio

Una volta inserite le etichette/commenti, alla pressione del bottone [**Conferma**] i pacchetti vengono collocati in una coda di invio che il robot si incarica di gestire e successivamente viene presentata la finestra dove poter inserire altri eventuali pacchetti per un successivo invio.

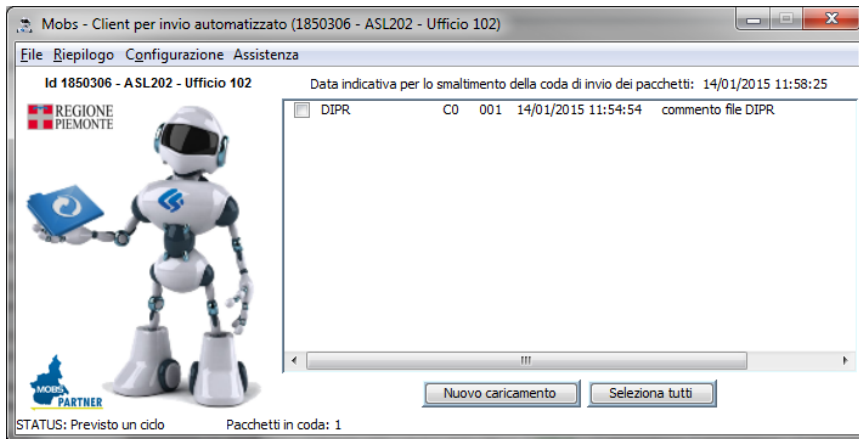


Tale videata contiene, in basso, alcune informazioni di riepilogo:

1. Il numero di pacchetti aggiunti alla coda di invio;
2. Il numero di pacchetti presenti nella coda di invio.

3. STATUS – il numero di cicli di invio successivi previsti (i pacchetti in attesa di invio partono a blocchi di grandezza limitata).

In qualunque momento, comunque, dalla voce di menù [Riepilogo] del robot è possibile fare click su [Elenco file da inviare] ottenendo la lista dei pacchetti presenti nella coda di invio.



La pressione del bottone [**Nuovo caricamento**] conduce alla finestra di inserimento dei pacchetti per un successivo nuovo invio.

La pressione del bottone [**Seleziona tutti**] permette di selezionare tutti i file presenti nella schermata.

3 Gestione File System

Il file system del robot si compone delle seguenti cartelle:

- Appoggio Invii
- Restituzioni
- Storico log
- Log

La cartella ‘*Appoggio Invii*’ contiene la copia dei file trascinati dall’operatore per l’invio. I file contenuti in questa cartella, una volta trasmessi, vengono cancellati. Si ricorda che l’applicazione non rimuove i file originali dalla cartella dalla quale è stata effettuata l’operazione di Drag. Tale operazione eventualmente è a carico dell’utente.

N.B. Non è consigliabile apportare modifiche alla cartella di ‘*Appoggio Invii*’ poiché qualsiasi sua alterazione potrebbe compromettere il corretto funzionamento del robot.

La cartella ‘*Restituzioni*’ si compone di 3 sottocartelle:

1. Invii
2. Notifiche
3. Restituzioni

Nella cartella *Invii* saranno presenti il flusso inviato e le relative informazioni principali. La presenza del flusso nella cartella conferma la ricezione del file da parte del sistema.

Nella cartella *Notifiche* saranno presenti il flusso inviato e le informazioni riguardanti l'esecuzione dei controlli formali. La notifica permette all'utente di verificare che l'invio effettuato è stato validato. Al suo interno la notifica contiene l'informazione sul numero di elementi inviati (Per i file XML sarà il n.ro di schede, per quelli TXT il n.ro di record).

La cartella *Restituzioni* contiene i dati restituiti e le informazioni relative agli esiti dell'elaborazione del flusso-dati inviato. Nella cartella *Restituzioni* saranno presenti:

- tutti i file di restituzione di Mobs dei supporti inviati dalla postazione del RobotPartner,
- la cartella “*erroriGrammatica*” che conterrà le pre-validazioni grammaticali (vedi paragrafo 4),
- la cartella “*conversioniTxtToXml*” che conterrà le conversioni txt to xml (vedi paragrafo 5).

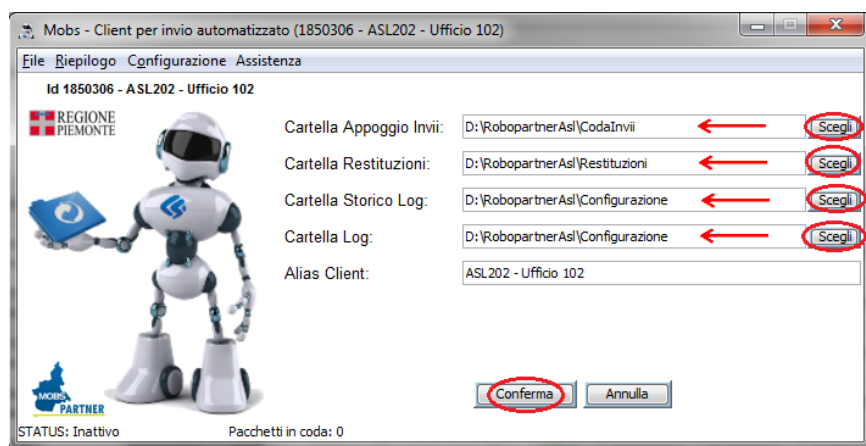
N.B. Si ricorda che i flussi associati a famiglie libere non hanno messaggi di restituzione.

La cartella ‘*Storico log*’ contiene lo storico dei log prodotti dal robot a partire dalla prima installazione.

La cartella ‘*Log*’ contiene i log odierni prodotti dal robot.

3.1 Configurazione

La variazione sia delle cartelle dov'era previsto inizialmente fossero collocati gli invii e le restituzioni, sia dell'alias, sia dei log, avviene attraverso la voce di menù [Configurazione] ed il click su [Configura cartelle ed Alias].



Una volta effettuate le variazioni desiderate le si rende effettive attraverso la pressione del bottone [Conferma].

Da notare che la modifica delle cartelle è possibile solo se non ci sono flussi nella coda degli invii.

3.2 Assistenza

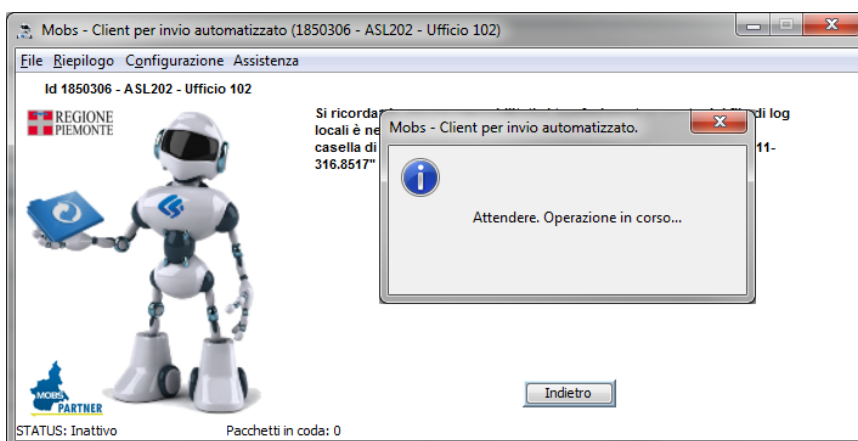
Attraverso la voce di menù [Assistenza] del robot è possibile inviare i file di log relativi al robot qualora si verificasse un qualche malfunzionamento o per altre esigenze. Naturalmente per poter trasferire da remoto i file di log è necessario essere abilitati a farlo contattando l'assistenza del CSI.



Dopo essere stati abilitati a poter inviare i file di log comparirà la seguente schermata:



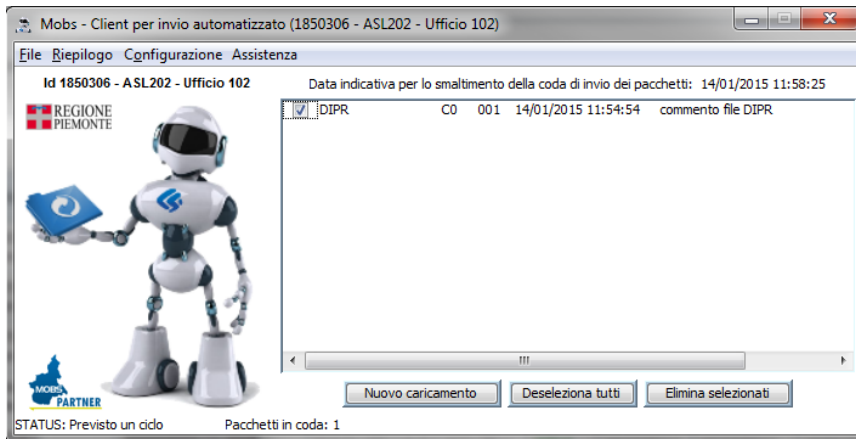
La pressione del bottone [**Conferma e invia log locale**] consentirà l'invio dei file di log (parziali e consolidati) e la comparsa dell'immagine seguente:



I file di log consolidati sono tutti quei file prodotti dal robot appartenenti a date inferiori rispetto a quella di invio del log, copiati in apposite cartelle e firmati MD5.

3.3 Elimina flussi in coda

Accodati i file per la trasmissione è possibile, per esigenze particolari prima che i flussi siano effettivamente inviati, eliminarne quelli selezionati.



La pressione del bottone [**Elimina selezionati**] ne consente l'eliminazione dalla coda evitando che tali file siano trasmessi.