

# 機能仕様書

## IP Route Viewer RTC

Ver. 1.0

(株) 東日本計算センター

調査ロボット用有線ネットワークシステム

改版履歴

Ver	改版日	内容
1.0	2016/03/31	新規作成

## 目次

1.	はじめに .....	1
1.1.	対象読者 .....	1
1.2.	適応範囲 .....	1
1.3.	開発環境及び使用機器 .....	1
1.4.	関連資料 .....	2
2.	R T C仕様.....	2
2.1.	モジュール名 .....	2
2.2.	機能概要 .....	2
2.3.	主なエラー .....	2
2.4.	動作条件 .....	2
2.5.	コンポーネント図 .....	3
2.6.	ポート情報.....	4
2.7.	コンフィギュレーション情報.....	4
2.8.	サービスポート I/F仕様.....	5
3.	参考.....	6
3.1.	処理フロー .....	6

## 1. はじめに

### 1.1. 対象読者

本書は RT ミドルウェア、RT コンポーネント（以下、RTC）に関する基本的な知識を有する利用者を対象としている。RT ミドルウェア、RTC については以下に示した Web ページを参照。

<http://www.openrtm.org/openrtm/ja/>

### 1.2. 適応範囲

本書は調査ロボット用有線ネットワークシステムで使用する IP 経路テーブル情報の表示を行うモジュールについて記述した文章である。

### 1.3. 開発環境及び使用機器

開発環境を以下に記載する。

言語・環境		バージョン	補足
OS	Windows 8.1	8.1	-
CPU	Core i7 4710MQ (Haswell Refresh) / 2.5GHz / 4 コア HT	-	-
開発言語	Python	-	-
コンパイラ	-	-	-
RT ミドルウェア	OpenRTM-aist-Python	1.1.0	-
依存ライブラリ	Tck/Tk	8.5	-

使用機器を以下に記載する。

No	使用機器	個数	補足
1	Windows 8.1 Pro Note PC	1	-

#### 1. 4. 関連資料

関連資料は以下を参照

No	資料名	備考
-	-	-

## 2. RTC仕様

#### 2. 1. モジュール名

IP Route Viewer RTC のモジュール名は、” IPRouteViewer” とする。

#### 2. 2. 機能概要

本モジュールは、調査用ロボットから送信される IP 経路テーブル情報の表示を行う。通信経路が途絶して孤立したロボットを検知した場合、ロボット名を赤字で表示し明示する。

#### 2. 3. 主なエラー

本モジュールでのエラーおよび、その際にコンソール画面上に表示するメッセージを以下の表に記載する。

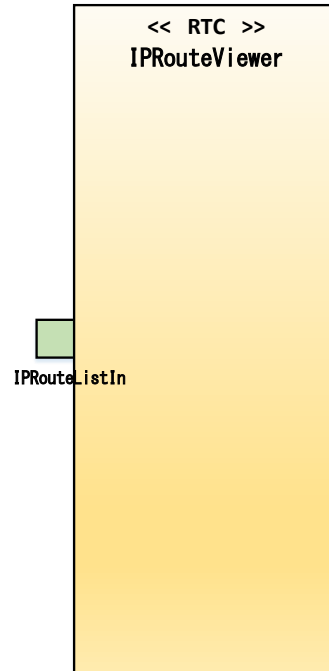
No	状態	エラーメッセージ
1	Aborting への状態変化検出	ERROR: detected an Aborting state

#### 2. 4. 動作条件

本モジュールは、2 秒周期で動作する。

調査ロボット用有線ネットワークシステム

2.5. コンポーネント図



## 調査ロボット用有線ネットワークシステム

### 2.6. ポート情報

#### A) データポート (InPort)

ポート名称	型	説明
IPRouteListIn	IPRoutingIF::TimedRouteList	IP 経路テーブル情報

#### B) データポート (OutPort)

ポート名称	型	説明
-	-	-

#### C) サービスポート (Provider)

ポート名称	インターフェース名	説明
-	-	-

#### D) サービスポート (Consumer)

ポート名称	インターフェース名	説明
-	-	-

### 2.7. コンフィギュレーション情報

コンフィギュレーション名	デフォルト値	説明
-	-	-

調査ロボット用有線ネットワークシステム

2.8. サービスポート I/F 仕様

<b>関数名</b>	-			
<b>引数</b>	<b>名称</b>	<b>型</b>	<b>I/O</b>	<b>説明</b>
	-	-	-	-
<b>戻り値</b>	<b>値</b>			<b>説明</b>
	-			-
	-			-
<b>説明</b>	-			



### 3. 参考

#### 3.1. 処理フロー

IP Route Viewer RTC の処理フローを記載する。

