

DAQ-Middleware講習会 DAQコンポーネント開発

千代浩司

高エネルギー加速器研究機構

素粒子原子核研究所

もくじ

- ドキュメンテーション
- 開発環境セットアップ
- DAQコンポーネント作成方法
 - DAQコンポーネント状態遷移
 - コンポーネント間データフォーマット
 - エラー時の処理
 - InPort, OutPortの読み書き
 - 開発環境の使い方 (Makefile等)
 - デモ

ドキュメンテーション

- DAQ-Middleware 1.1.0 技術解説書
– 1.1.0が最新

<http://daqmw.kek.jp/docs/DAQ-Middleware-1.1.0-Tech.pdf>

- DAQ-Middleware 1.2.0開発マニュアル

<http://daqmw.kek.jp/docs/DAQ-Middleware-1.2.0-DevManual.pdf>

OS セットアップ

- Scientific Linuxの場合は"Software Development"を選択しておく

SCIENTIFIC LINUX

The default installation of Scientific Linux includes a set of software applicable for general internet usage. What additional tasks would you like your system to include support for?

- Office and Productivity
- Software Development
- Clustering

Please select any additional repositories that you want to use for software installation.

[+ Add additional software repositories](#)

You can further customize the software selection now, or after install via the software management application.

Customize later Customize now

[Release Notes](#) [Back](#) [Next](#)

Scientific Linux 5

SCIENTIFIC LINUX

Please pick the type of install for Scientific Linux. You can optionally select a different set of software now.

- Desktop
- Minimal Desktop
- Basic Server
- Database Server
- Web Server
- Virtual Host
- Software Development Workstation
- Web Development Workstation
- Minimal

Please select any additional repositories that you want to use for software installation.

- Scientific Linux
- Scientific Linux 6.1 - i386
- Scientific Linux 6.1 - i386 - security updates

[+ Add additional software repositories](#) [Modify repository](#)

You can further customize the software selection now, or after install via the software management application.

Customize later Customize now

[Back](#) [Next](#)

Scientific Linux 6

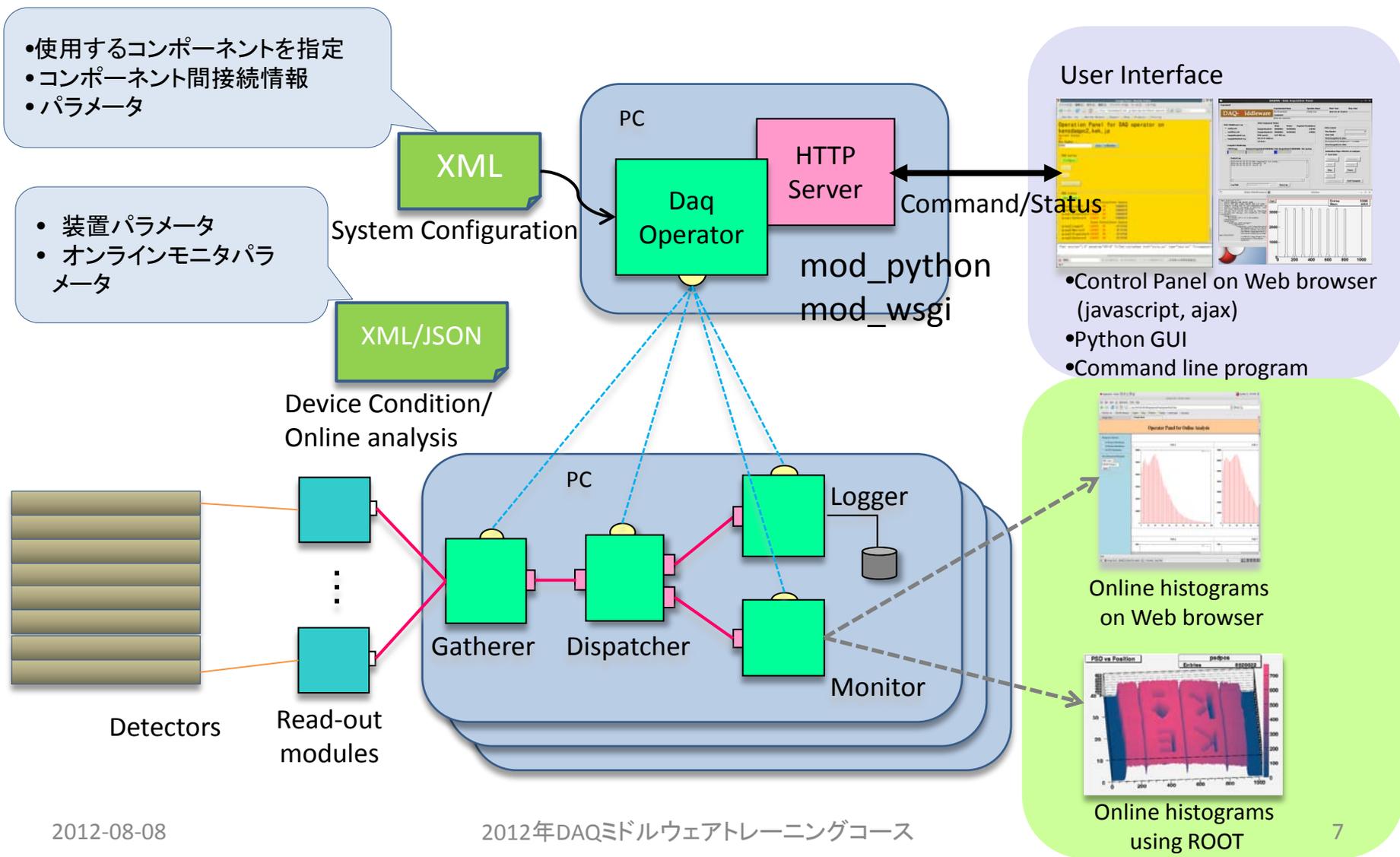
OS セットアップ (2)

- DAQコンポーネントのコンパイルで ~~uuid.h~~ libuuidがない (/usr/bin/ld: cannot find -luuid)と言われたら
 - yum install e2fsprogs-devel (SL 5.x)
(Software developmentを選ぶと自動で入る)
 - yum install libuuid-devel (SL 6.x)
(Software Developmentを選んでも自動で入らない)
- iptables (packet filtering firewall) をオフ
 - chkconfig iptables off; service iptables stop
- WebUIを使うときはSELinuxをオフ
 - Scientific Linux 5.xではインストール終了後、最初のブートでダイアログがでる。SL 6では出ない。
 - /etc/sysconfig/selinuxで SELINUX=enforcing → SELINUX=disabledに書き換えてリブート
 - 本来はSELinuxをオフにしなくてもよいはずだが

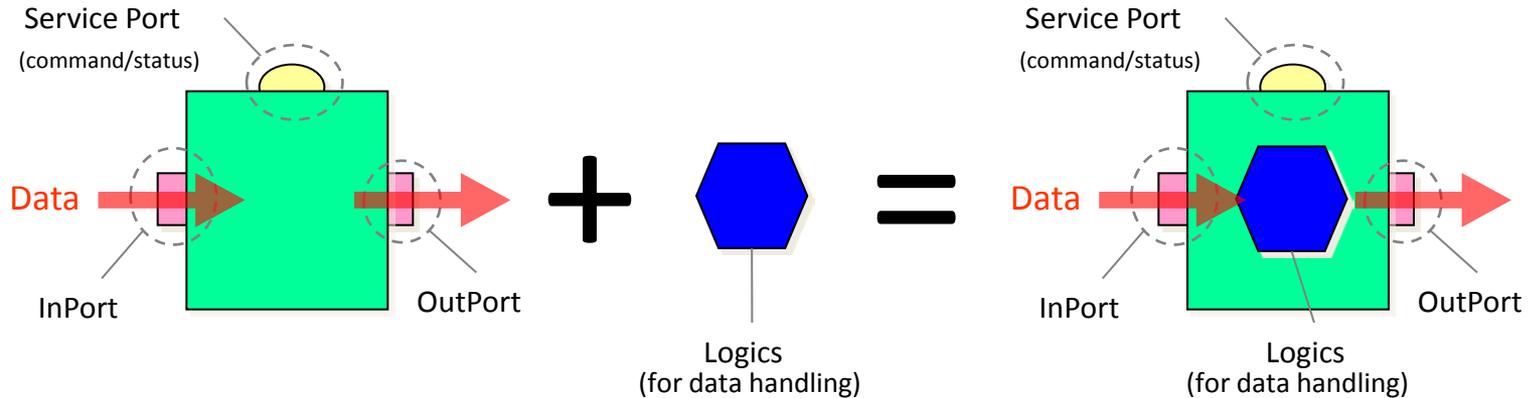
DAQ-Middlewareセットアップ

- Scientific Linux (CentOS, RHEL) 5.x、6.xの場合は
% wget http://daqmw.kek.jp/src/daqmw-rpm
% su
root# sh daqmw-rpm install
ファイル一覧: rpm -ql DAQ-Middleware
アンインストールは sh daqmw-rpm uninstall
- 配布しているVMwareイメージは上のコマンドで作成
- その他のOSの場合は、依存物をセットしたうえでソースからインストール
 - ubuntuについては今年パッケージを作成予定

DAQ-Middleware構成図



DAQコンポーネント

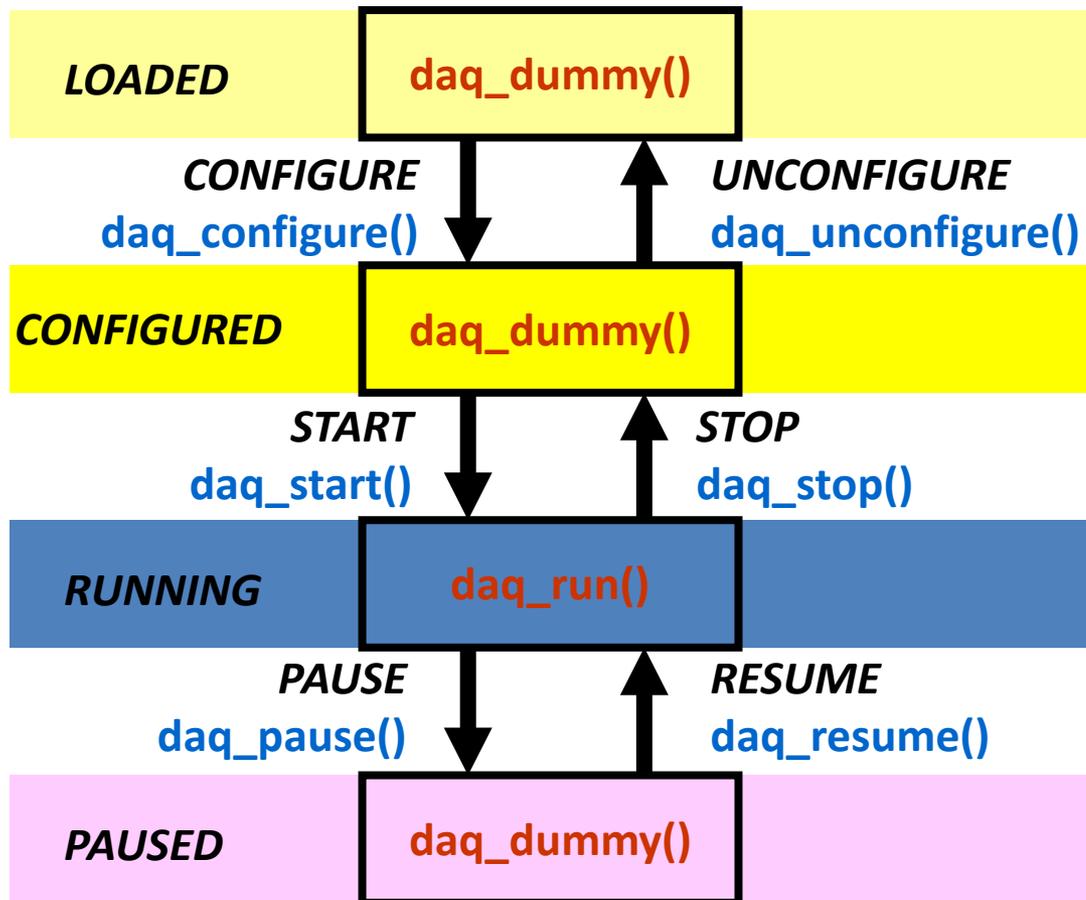


- DAQコンポーネントを組み合わせてDAQシステムを構築する
- データ転送機能、ランコントロール、システムコンフィギュレーション機能はDAQ-Middlewareで実装済み。
 - データを下流に送るにはOutPortに書く。
 - 上流からのデータを読むにはInPortを読む。
- ユーザーはコアロジックを実装することで新しいコンポーネントを作成できる。
コアロジックの例：
 - リードアウトモジュールからのデータの読み取りロジック
 - ヒストグラムの作成ロジック

DAQ-Middlewareを使った DAQシステム開発のながれ

- コンポーネント作成
- configuration fileの作成
- コンポーネント起動、DaqOperator起動
- DaqOperatorに対して指示をだす

コンポーネント状態遷移



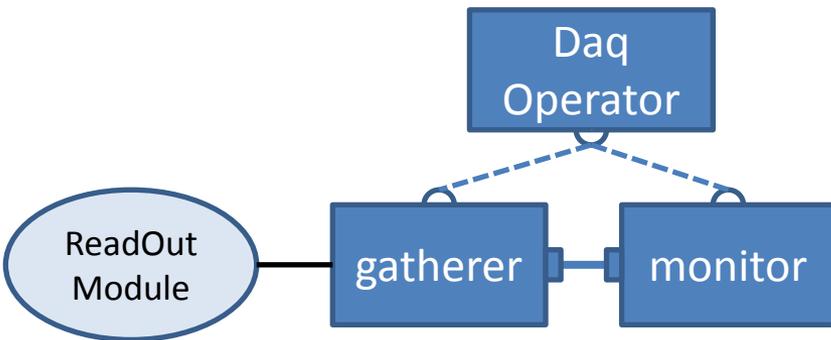
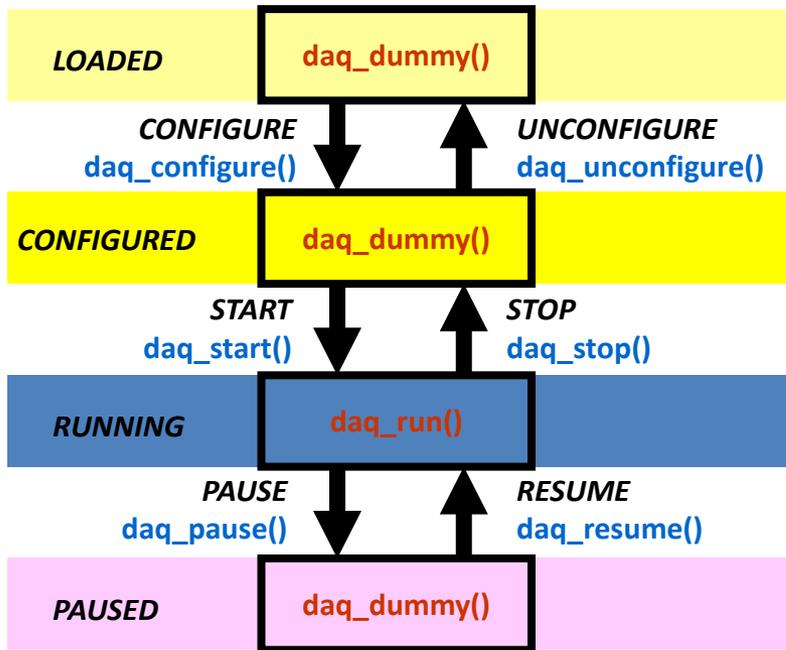
各状態(LOADED, CONFIGURED, RUNNING, PAUSED)にある間、対応する関数が繰り返し呼ばれる。

状態遷移するときは状態遷移関数が呼ばれる。

状態遷移できるようにするためには、daq_run()等は永遠にそのなかでブロックしてはだめ。
(例: Gathererのソケットプログラムでtimeoutつきにする必要がある)

各関数を実装することでDAQコンポーネントを完成させる。

コンポーネント状態遷移



Gatherer

- `daq_start()`: リードアウトモジュールに接続
- `daq_run()`: リードアウトモジュールからデータを読んで後段コンポーネントにデータを送る
- `daq_stop()`: リードアウトモジュールから切断。

Monitor

- `daq_start()`: ヒストグラムデータの作成
- `daq_run()`: 上流コンポーネントからデータをうけとり、デコードしてヒストグラムデータをアップデートする。定期的にヒストグラム図を書く
- `daq_stop()`: 最終データを使ってヒストグラム図を書く

1コンポーネントに必要なソースファイル

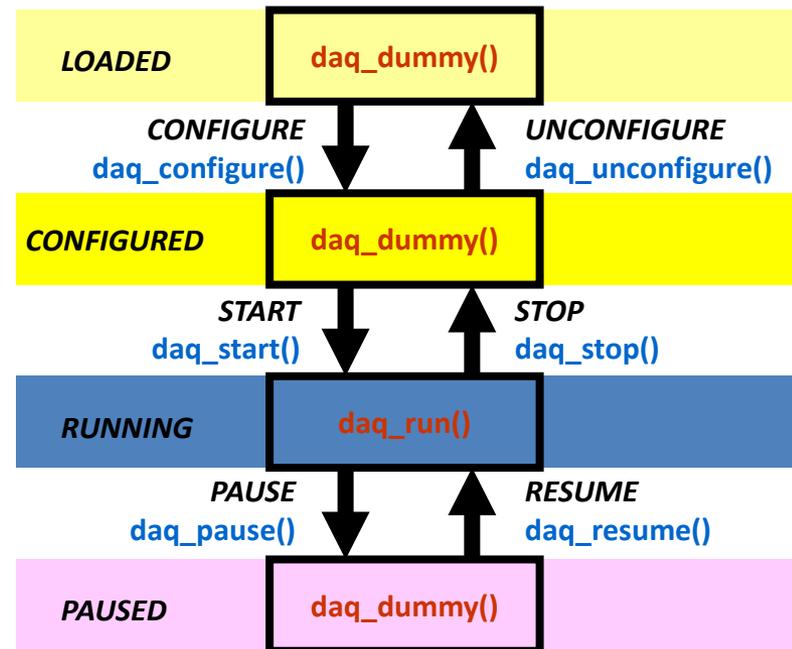
Skeletonという名前のコンポーネントの場合

- Skeleton.h (DaqComponentBaseを継承。Skeletonクラス)
- Skeleton.cpp (各状態ロジックを実装)
- SkeletonComp.cpp (main())がここにある。変更が必要ない場合が多い)
- Makefile
- その他分離したくなったファイル
 - 例: Monitorのイベントデータデコード関数
 - Loggerのファイルopen, closeの部分

コンポーネント実装方法

各メソッドを実装することでコンポーネントを作成する

- `daq_configure()`
- `daq_start()`
- `daq_run()`
- `daq_stop()`
- `daq_unconfigure()`
- `daq_pause()`



コンポーネント間のデータフォーマット



Component Header



Data Byte Sizeには下流コンポーネントに何バイトのイベントデータを送ろうとしたかを入れる

下流側ではDataByteSizeを読んでデータが全部読めたかどうか判断する

Component Footer



Sequence Numberにデータを送るのは何回目かを入れる

下流側では受け取った回数を自分で数えておいて、Sequence Numberとあうかどうか確認する

コンポーネント間のデータフォーマット

Header Magic	Header Magic	Reserved	Reserved	Data Byte Size	Data Byte Size	Data Byte Size	Data Byte Size
Footer Magic	Footer Magic	Reserved	Reserved	Seq. Num	Seq. Num	Seq. Num	Seq. Num

Reservedのバイト(全部で4バイト)はユーザが使用してもよい。

例: イベントデータフォーマットにモジュール番号を入れるところがないのでそれを入れるなど。

ReservedだとDAQ-Middleware側で今後なにかに使うような意味になるので UserData等適当な言葉に置き換えるかもしれません。

コンポーネント間データフォーマット 関連メソッド

- `inc_sequence_num()`
- `reset_sequence_num()`
- `get_sequence_num()`

- `set_header(unsigned char *header, unsigned int data_byte_size)`
- `set_footer(unsigned char *footer)`

- `check_header(unsigned char *header, unsigned received_byte)`
- `check_footer(unsigned char *footer)`
- `check_header_footer(const RTC::TimedOctetSeq& in_data, unsigned int block_byte_size)`

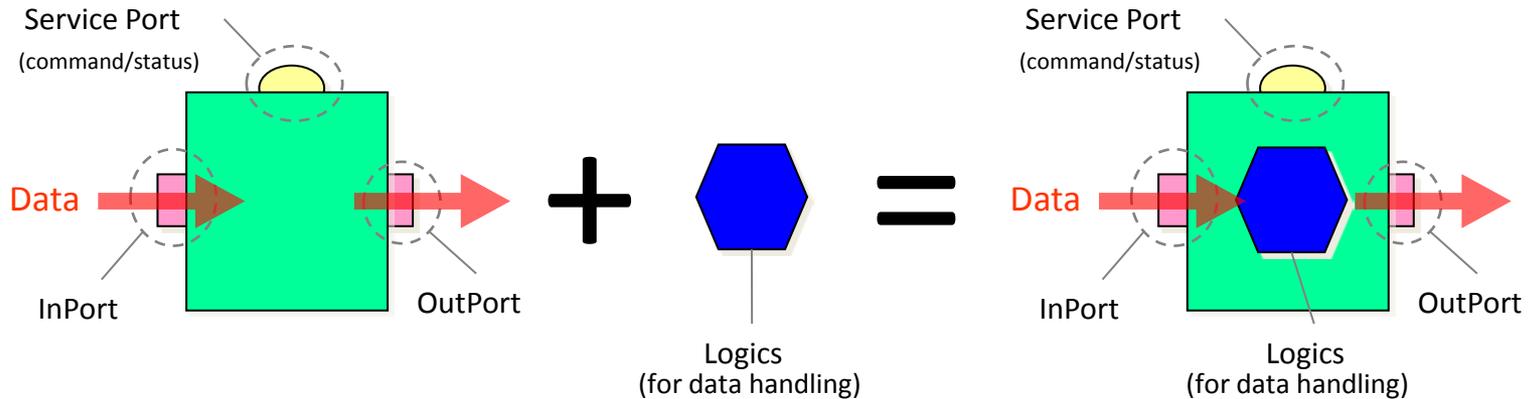
Header Magic	Header Magic	Reserved	Reserved	Data Byte Size	Data Byte Size	Data Byte Size	Data Byte Size
Footer Magic	Footer Magic	Reserved	Reserved	Seq. Num	Seq. Num	Seq. Num	Seq. Num

エラー時の対処

- 致命的エラーが起こったらfatal_error_report()を使ってDaqOperatorへ通知する。
 - fatal_error_report()内で例外がthrowされる
- DAQ-Middlewareで定義しているものとユーザーが定義できるものがある。

```
fatal_error_report(USER_DEFINED_ERROR1,  
    "cannot connect to readout module");
```
- DaqOpertorに通知されたあとの動作は上位のフレームワークあるいは人が対処する(ランを停止する、再スタートするなど)

InPort, OutPort操作



Skeleton.h:

private:

```
TimedOctetSeq      m_in_data;
InPort<TimedOctetSeq> m_InPort;
```

```
TimedOctetSeq      m_out_data;
OutPort<TimedOctetSeq> m_OutPort;
```

Skeleton.cpp

// Ctor

```
Skeleton::Skeleton(RTC::Manager* manager)
: DAQMW::DaqComponentBase(manager),
  m_InPort("skeleton_in", m_in_data),
  m_OutPort("skeleton_out", m_out_data),
```

InPort操作

```
bool rv = m_InPort.read()
```

- 読んだデータはm_in_data.data配列にデータが入る
- length = m_in_data.data.length() で長さ
(Component Header, Footerを含めた長さ)
- 戻り値: true, false
- falseの場合は check_inPort_status(m_InPort)でInPortの状態を確認する。

check_inPort_statusの戻り値

- BUF_TIMEOUT: 通常リトライするようにコードを書く
- BUF_FATAL: 通常fatal_error_report()でエラーを報告

OutPort操作

```
bool rv = m_OutPort.write()
```

- `m_out_data.data.length(length)`でデータ長を指定
(Component Header, Footerを含めた長さ)
- 送るデータは`m_out_data.data`配列に書く
(Component Header, Footerを含める)
- `m_OutPort.write()`でデータが送られる。
- 戻り値: `true, false`
- `false`の場合は`check_outPort_status(m_OutPort)`でOutPortの状態を確認する。

`check_inPort_status`の戻り値

- `BUF_TIMEOUT`: 通常リトライするようにコードを書く
- `BUF_FATAL`: 通常`fatal_error_report()`でエラーを報告

DaqOperator

- 通常DaqOperatorは変更する必要はない。
- /usr/libexec/daqmw/DaqOperatorにバイナリがある。

DaqOperatorからコンポーネントに パラメータを送る

- config.xmlの<params>に書くとそのパラメータがconfigure時に各コンポーネントに送られる
- 各コンポーネントにはNVLListで送られるので送られてきたものを順次読む

```
<!-- sample.xml -->
<components>
  <component cid="SampleReader0">
    :
    :
    <params>
      <param pid="srcAddr">127.0.0.1</param>
      <param pid="srcPort">2222</param>
    </params>
```

新規に開発するには

- 似たようなものから改造する
 - SampleReader (リードアウトモジュールからネットワーク経由で読みとり)
 - SampleMonitor (ROOTでヒストグラムを作って画面に表示する)
 - SampleLogger (ディスクにデータを保存。1GBおきに別ファイルに保存する)
- newcompを使う

開発環境

- newcomp
 - 新規コンポーネント開発開始用テンプレート作成ツール
 - C++のテンプレートではありません
- Makefile
 - g++ SampleReader.cppでは済まない。コマンドラインからコンパイルコマンドを打つのはほぼ不可能
 - 単純なプログラムでもMakefileを使いますよね
 - あんまりぐちゃぐちゃ書かなくても済むようにしてみた
 - 労力を省くためのMakefileに労力を使うのは変

newcomp

- newcomp MyMonitor
 - MyMonitorディレクトリを作成
 - Makefile、MyMonitor.h、MyMonitor.cpp、MyMonitorComp.cppのひな形を作る
 - インクルードガード、コンポーネント名はMYMONITOR、MyMonitorになる(ケースマッチで引数から取得)
 - InPort 1 個、OutPort 1 個、実装すべきメソッド(ほぼ空)のものができる(ポート名はmysource_in, mysource_out)
- Source型、Sink型はオプションがある
 - newcomp -t source MyReader
 - newcomp -t sink MyMonitor
 - それぞれInPort, OutPortは必要なものだけ作る。
- newcomp -h で簡単なヘルプがでる。

newcomp -h

Usage: newcomp [-c] [-f] [-t component_type] NewCompName

Create skeleton component files with NewCompName in NewCompName directory.
If this directory does not exist, it will be created automatically
unless -c option is specified.

Please specify NewCompName as you need.

If you issue "newcomp NewGatherer", following files will be created:

NewGatherer/
NewGatherer/Makefile
NewGatherer/NewGatherer.h
NewGatherer/NewGatherer.cpp
NewGatherer/NewGathererComp.cpp

You may specify component type as -t option. Valid component types are:

null
sink
source

Other option:

-c Don't create directory but create component files in the current directory
-f Overwrite existing file(s)

newcomp -t source MyReader

```
//MyReader.h
```

```
private:
```

```
    TimedOctetSeq      m_out_data;
```

```
    OutPort<TimedOctetSeq> m_OutPort;
```

```
// MyReader.cpp Ctor
```

```
MyReader::MyReader(RTC::Manager* manager)
```

```
    : DAQMW::DaqComponentBase(manager),
```

```
      m_OutPort("myreader_out", m_out_data),
```

newcomp -t sink MyMonitor

```
//MyMonitor.h
```

```
private:
```

```
    TimedOctetSeq    m_in_data;
```

```
    InPort<TimedOctetSeq> m_InPort;
```

```
//MyMonitor.cpp Ctor
```

```
MyMonitor::MyMonitor(RTC::Manager* manager)
```

```
    : DAQMW::DaqComponentBase(manager),
```

```
      m_InPort("mymonitor_in", m_in_data),
```

newcompで入るロジック置き場

- source, sinkそれぞれ典型的な使い方はこうだろうと思ったものの空のものが入っている。
- source: `read_data_from_detectors()`
- sink: `online_analyze()`

newcompでできるMakefileの使い方

- 雛型が作るMakefileに
 - ソースファイルが増えたら `SRCS +=` として追加する。
 - インクルードファイルのディレクトリは `CPPFLAGS +=` で追加する。
 - ライブラリファイルは
`LDLIBS += -L/path/to/lib -lmylib`
で追加する。
 - あとはincludeしている`comp.mk`と`implicit rule`が面倒をみる。

newcompでできるMakefile

```
COMP_NAME = MyMonitor
```

```
all: $(COMP_NAME)Comp
```

```
SRCS += $(COMP_NAME).cpp
```

```
SRCS += $(COMP_NAME)Comp.cpp
```

```
# sample install target
```

```
#
```

```
# MODE = 0755
```

```
# BINDIR = /tmp/mybinary
```

```
#
```

```
# install: $(COMP_NAME)Comp
```

```
#     mkdir -p $(BINDIR)
```

```
#     install -m $(MODE) $(COMP_NAME)Comp $(BINDIR)
```

```
include /usr/share/daqmw/mk/comp.mk
```

Makefile一般論 (implicit rule)

- hello.cがあったらMakefileなしでも
make hello
でOK
- CFLAGS:
- CXXFLAGS:
- CPPFLAGS:
- LDLIBS: GNU make。 * BSDではLDADD

Makefile一般論(implicit rule, LDLIBS)

```
PROG = sample
```

```
CFLAGS = -g -O0 -Wall
```

```
LDLIBS += -lm
```

```
all: ${PROG}
```

```
clean:
```

```
    rm -f *.o ${PROG}
```

```
% make
```

```
cc -g -O0 -Wall sample.c -lm -o sample
```

GNU Make

- Linuxにたいいてい採用されているGNU Makeだと object ファイルを追加していくようだ

```
all: hello
```

```
OBJS += hello.o
```

```
OBJS += options.o
```

```
OBJS += help.o
```

```
hello: $(OBJS)
```

Makefile

- DAQ-Middlewareで提供するMakefileは、以前はOBS += でオブジェクトファイル名を指定する方式だった。が、あるとき:
- ファイルが増えてきてMakefileをアップデートするときviで

```
:r! ls -1 *.c
```

して(あるいはlsの出力をコピーアンドペーストして)

```
aaa.c  
bbb.c  
ccc.c
```

ソースファイルを並べて、この先頭にOBS += を追加。そのあと.cを.oに変更するつもりで、忘れていて

```
make clean
```

でソースが消えた!(というか自分で消したんだが)
- 対策: SRCS += でソースを追加する方式に変更(ファイル名をコピーで済むように変更した)
- 教訓: 典型的な使われ方を考えてみる。

Makefile

自動生成されるファイルの対処

- Makefile
- Skeleton.h
- Skeleton.cpp
- SkeletonComp.cpp

makeしたら自動生成でこれより多い数のソースができる。

自動生成されるファイル群はautogenディレクトリへ押し込め。

DAQシステムの起動

- コンフィギュレーションファイルを書く
 - 今はまだGUIがありません(すみません)
 - サンプルをコピーして手で編集
 - だいたいここで間違いが入ることが多いです
/usr/share/daqmw/examples/以下にあるサンプルコンポーネントのコンフィギュレーションは全部/usr/share/daqmw/conf/にある。
- システム統括はDaqOperatorが行いますが、各コンポーネントは既に起動している必要があります
- コンポーネントの起動方法
 - 手でコマンドラインから起動
 - ネットワークブート
 - コンフィギュレーションファイルにexecPathがあるからこれを読んでプログラムが起動 (run.pyの目的その1)

run.py

- 開発中は
 - DaqOperatorをコンソールモードで
 - 各コンポーネントはlocal計算機で起動することが多いかと思うのでここではこの方法だけを扱います

コマンド: `run.py -c -l config.xml`

-c: console modeでDaqOperatorを起動

-l: ローカル計算機で各コンポーネントを起動

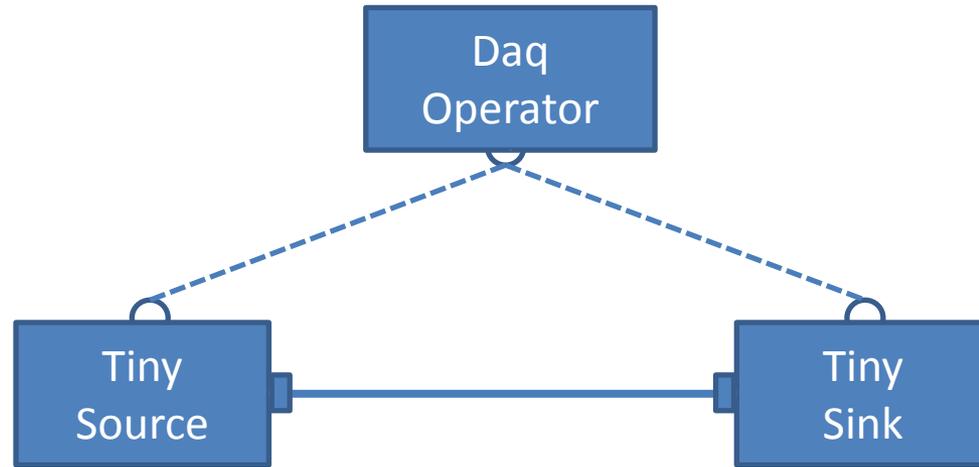
run.py -c -l config.xml 動作説明

- xmllintで引数で指定されたconfig.xmlのvalidationを実行 (config.xmlのスキーマは /usr/share/daqmw/conf/config.xsd)
- ネームサーバーの起動
- config.xml内のexecPathからコンポーネントパス名を取得してそれらを起動
- 最後にDaqOperatorをコンソールモードで起動し、run.pyはDaqOperatorが終了するのを待つ。
- コンソールモードで起動したDaqOperatorの動作：
 - コンソールモードで起動したDaqOperatorへの支持は端末(コンソール)経由でキーボードから手入力 (httpではない)
 - DaqOperatorはコンソールモードで起動すると端末に各コンポーネントが扱ったバイト数を表示

開発マニュアルでの例題

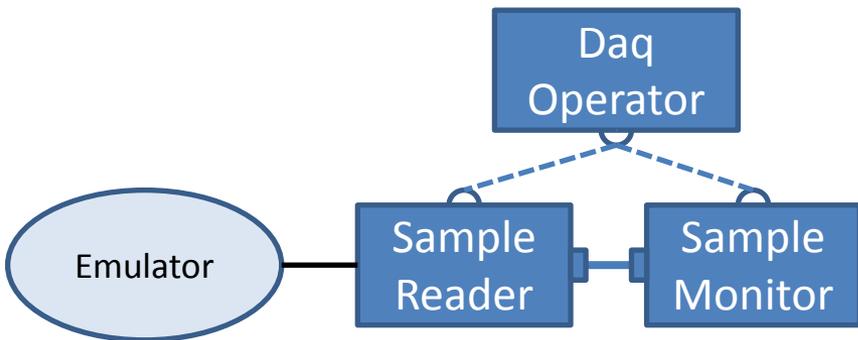
- いずれもソース、コンフィギュレーションファイルは /usr/share/daqmw/examples/, /usr/share/daqmw/conf/ の下にあります。
- Skeletonコンポーネントでの状態遷移の確認 (24ページ)
- コンポーネント間のデータ通信 (28ページ)
- エミュレータからのデータを読んでROOTでヒストグラムを書くシステムの開発 (32ページ)
- 上のシステムのコンディションデータベース化(59ページ)

コンポーネント間のデータ通信 (28ページ)

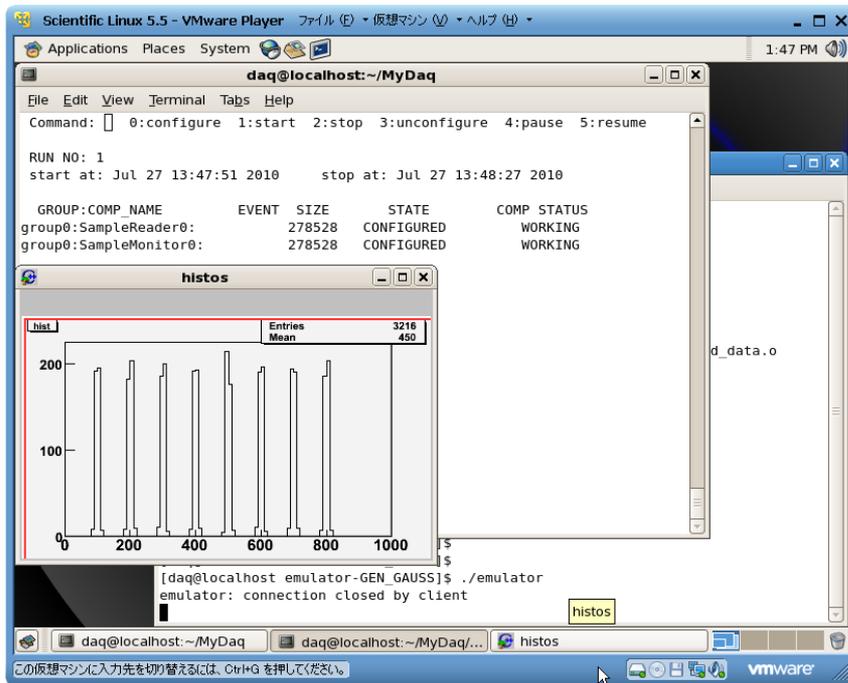


- TinySourceは適当に数値を入れておく
- TinySinkは受け取ったデータを標準エラーに出力する
- `run.py -cl tiny.xml` で起動したコンポーネントのエラーログは `/tmp/daqmw/log.CompName` (CompNameはコンポーネント名) に出力される (TinySinkのログは `/tmp/daqmw/log.TinySink` に出力される)

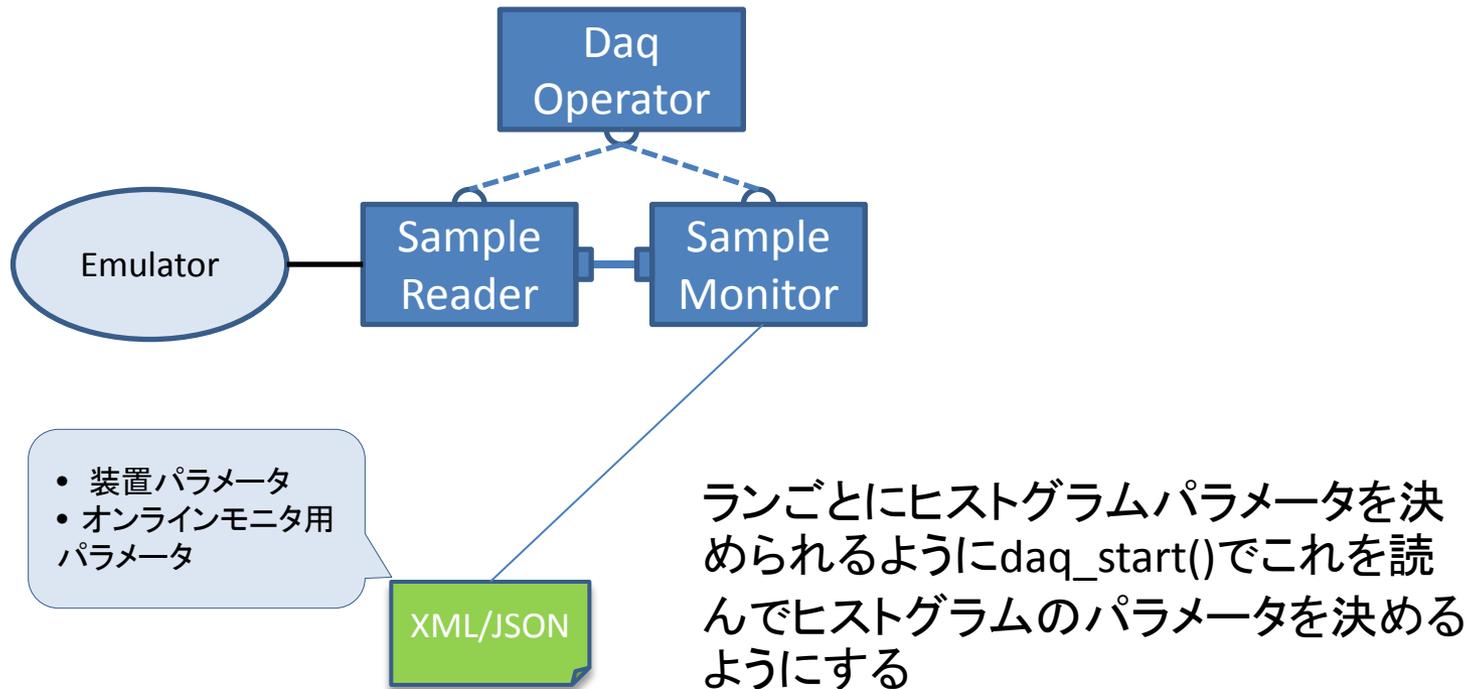
SampleReader, SampleMonitor



- Emulatorからのデータを読んでROOTでヒストグラムを書く



Conditionデータベース



デモ

データソースの準備

- Emulatorを作るとか実機を用意するとか
- 今回はemulatorを使います。
- `/usr/bin/daqmw-emulator`

Emulatorの仕様

- ./emulator [-t tx_bytes/s] [-b buf_bytes] [-h ip_address]
- デフォルトは -t 8k -b 1k (8kB/sec, 1回1kB)
- 数値はm, kのサフィックスが使える
- 指定された転送レートをできるだけ守るようにデータを送る
- 送ってくるデータフォーマット:

Magic	Format Version	Module Number	Reserved	Event Data	Event Data	Event Data	Event Data
-------	----------------	---------------	----------	------------	------------	------------	------------

Magic: 0x5a

Format Version: 0x01

Module Number: 0x00 – 0x07

Event Data: 適当にガウシアン風。100, 200, 300, ... 800にピークがある。
1000倍した整数値で送ってくる。ネットワークバイトオーダー。

Emulatorの転送レートアルゴリズム

- cstream
<http://www.cons.org/cracauer/cstream.html>
のアルゴリズムをそのまま使用
- スタート時刻をgettimeofday()で取得
- 一定バイト数write()
- 書き終わったらgettimeofday()で時刻を取得
- スタート時刻からの時間経過がわかるのでこれまでの転送レートがわかる
- 書きすぎだったら、どのくらいsleep()したら指定された転送レートに合わせられるか計算できるのでそのぶんsleep()する
- 書きすぎてなかったらsleep()なしにwrite()する。

Emulatorの注意

- 指定された(あるいはデフォルトの)転送レートを守るように作ったのでどの実験のデータフローともまったく異なったデータフローになっているはずで実用の意味はあまりないと思う。

デモ (1)

- 起動して nc で読んでみる

daqmw-emulator

別の端末で

nc localhost 2222 > data

数秒後Ctrl-Cで停止させて

hexdump -vC data

でダンプして中身を見る。

```
% hexdump -vC data | head
00000000 5a 01 00 00 00 01 91 03 5a 01 01 00 00 03 0f 8f |Z.....Z.....|
00000010 5a 01 02 00 00 04 93 0a 5a 01 03 00 00 06 39 8f |Z.....Z.....9.|
00000020 5a 01 04 00 00 07 b1 8c 5a 01 05 00 00 09 27 4f |Z.....Z.....'0|
00000030 5a 01 06 00 00 0a 96 e1 5a 01 07 00 00 0c 25 fb |Z.....Z.....%.|
00000040 5a 01 00 00 00 01 9b 46 5a 01 01 00 00 03 13 62 |Z.....FZ.....b|
00000050 5a 01 02 00 00 04 b3 a8 5a 01 03 00 00 06 16 cf |Z.....Z.....|
00000060 5a 01 04 00 00 07 85 c2 5a 01 05 00 00 09 27 52 |Z.....Z.....'R|
00000070 5a 01 06 00 00 0a a5 e1 5a 01 07 00 00 0c 44 cd |Z.....Z.....D.|
00000080 5a 01 00 00 00 01 63 fb 5a 01 01 00 00 03 06 2a |Z.....c.Z.....*|
00000090 5a 01 02 00 00 04 a0 d9 5a 01 03 00 00 06 1a c0 |Z.....Z.....|
```

デモ (2)

SampleReader, SampleMonitor

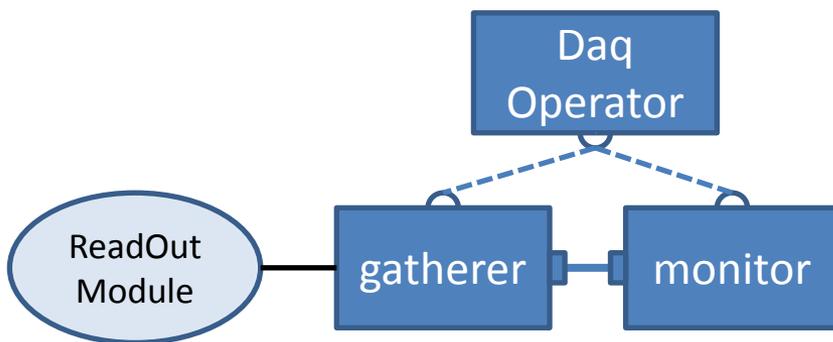
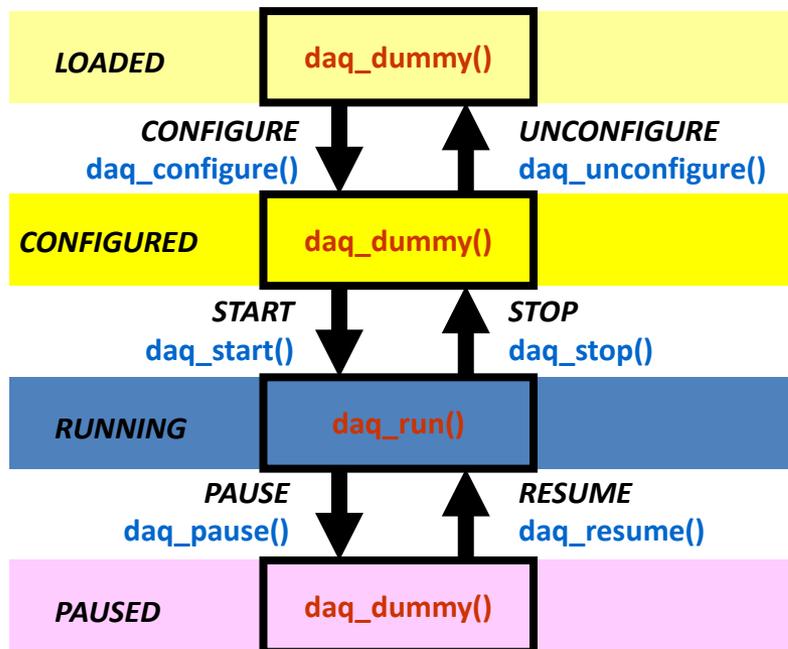
- `cd ~/MyDaq`
- `cp -r /usr/share/daqmw/examples/SampleReader .`
- `cp -r /usr/share/daqmw/examples/SampleMonitor .`
- `cd SampleReader`
- `make`
- `cd ..`
- `cd SampleMonitor`
- `cd ..`
- `cp /usr/share/daqmw/conf/sample.xml`
- `run.py -cl sample.xml`

Web UI

- SampleReaderとSampleMonitorをWeb UI (DAQ-Middlewareで配布しているサンプル実装)で動かす。

SampleReader, Monitorのコード解説

SampleReader, Monitorの仕様



Gatherer (SampleReader)

daq_configure(): リードアウトモジュールのIPアドレス、ポートを取得 (DAQ-Operatorからふってくる)

daq_start(): リードアウトモジュールに接続

daq_run(): リードアウトモジュールからデータを読んで後段コンポーネントにデータを送る

daq_stop(): リードアウトモジュールから切断。

Monitor (SampleMonitor)

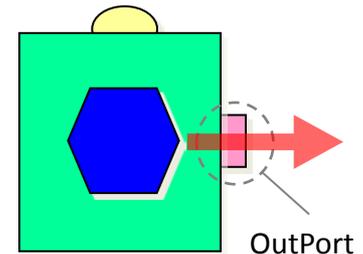
daq_start(): ヒストグラムデータの作成

daq_run(): 上流コンポーネントからデータをうけとり、デコードしてヒストグラムデータをアップデートする。定期的にヒストグラム図を書く

daq_stop(): 最終データを使ってヒストグラム図を書く

SampleReader (SampleReader.h、cpp)

```
// SampleReader.h
class SampleReader
    : public DAQMW::DaqComponentBase
{
private:
    TimedOctetSeq      m_out_data;
    OutPort<TimedOctetSeq> m_OutPort;
```



```
// SampleReader.cpp
SampleReader::SampleReader(RTC::Manager* manager)
    : DAQMW::DaqComponentBase(manager),
      m_OutPort("samplerreader_out", m_out_data),
      m_sock(0),
      m_recv_byte_size(0),
      m_out_status(BUF_SUCCESS),
```

SampleReader (SampleReader.cpp)

daq_configure() パラメータの取得

```
int SampleReader::daq_configure()
{
    std::cerr << "*** SampleReader::configure" << std::endl;

    ::NVList* paramList;
    paramList = m_daq_service0.getCompParams();
    parse_params(paramList);

    return 0;
}
```

SampleReader - daq_configure()

```
<!-- config.xml -->
<params>
  <param pid="srcAddr">127.0.0.1</param>
  <param pid="srcPort">2222</param>
</params>
```

```
int SampleReader::parse_params(::NVList* list)
{
  int len = (*list).length();
  for (int i = 0; i < len; i+=2) {
    std::string sname = (std::string)(*list)[i].value;
    std::string svalue = (std::string)(*list)[i+1].value;
    if ( sname == "srcAddr" ) {
      m_srcAddr = svalue;
    }
    if ( sname == "srcPort" ) {
      char* offset;
      m_srcPort = (int)strtol(svalue.c_str(), &offset, 10);
    }
  }
}
```



SampleReader - daq_start()

```
int SampleReader::daq_start()
{
    m_out_status = BUF_SUCCESS;

    // リードアウトモジュールに接続
    try {
        // Create socket and connect to data server.
        m_sock = new DAQMW::Sock();
        m_sock->connect(m_srcAddr, m_srcPort);
    } catch (DAQMW::SockException& e) {
        std::cerr << "Sock Fatal Error : " << e.what() << std::endl;
        fatal_error_report(USER_DEFINED_ERROR1, "SOCKET FATAL ERROR");
    } catch (...) {
        std::cerr << "Sock Fatal Error : Unknown" << std::endl;
        fatal_error_report(USER_DEFINED_ERROR1, "SOCKET FATAL ERROR");
    }
}
```

SampleReader - daq_run()

```
int SampleReader::daq_run()
{
    if (check_trans_lock()) { // check if stop command has come
        set_trans_unlock(); // transit to CONFIGURED state
        return 0;
    }

    if (m_out_status == BUF_SUCCESS) { // previous OutPort.write() successfully done
        int ret = read_data_from_detectors();
        if (ret > 0) {
            m_rcv_byte_size = ret;
            set_data(m_rcv_byte_size); // set data to OutPort Buffer
        }
    }

    if (write_OutPort() < 0) {
        ; // Timeout. do nothing.
    }
    else { // OutPort write successfully done
        inc_sequence_num(); // increase sequence num.
        inc_total_data_size(m_rcv_byte_size); // increase total data byte size
    }

    return 0;
}
```

SampleReader - daq_run()

```
int SampleReader::read_data_from_detectors()
{
    int received_data_size = 0;

    /// read 1024 byte data from data server
    int status = m_sock->readAll(m_data, SEND_BUFFER_SIZE);
    // 書き方はいろいろあるがここでは先にエラーチェックを書いた
    if (status == DAQMW::Sock::ERROR_FATAL) {
        std::cerr << "### ERROR: m_sock->readAll" << std::endl;
        fatal_error_report(USER_DEFINED_ERROR1, "SOCKET FATAL ERROR");
    }
    else if (status == DAQMW::Sock::ERROR_TIMEOUT) {
        std::cerr << "### Timeout: m_sock->readAll" << std::endl;
        fatal_error_report(USER_DEFINED_ERROR2, "SOCKET TIMEOUT");
    }
    else {
        received_data_size = SEND_BUFFER_SIZE;
    }

    return received_data_size;
}
```

SampleMonitor - SampleData.h

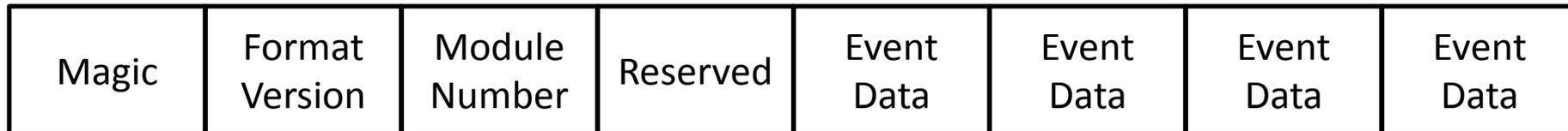
```
#ifndef SAMPLEDATA_H
#define SAMPLEDATA_H

const int ONE_EVENT_SIZE = 8;

struct sampleData {
    unsigned char magic;
    unsigned char format_ver;
    unsigned char module_num;
    unsigned char reserved;
    unsigned int data;
};

#endif
```

データフォーマット構造体を定義。
デコードしたらすぐにこの構造体に
代入して、変数名で処理できるようにする。



SampleMonitor.h

```
////////// ROOT Histogram //////////  
    TCanvas *m_canvas;  
    TH1F     *m_hist;  
    int      m_bin;  
    double   m_min;  
    double   m_max;  
    int      m_monitor_update_rate;  
    unsigned char m_recv_data[4096];  
    unsigned int m_event_byte_size;  
    struct sampleData m_sampleData;  
  
    bool m_debug;  
};
```

SampleMonitor.cpp - daq_dummy()

```
int SampleMonitor::daq_dummy()
{
    if (m_canvas) {
        m_canvas->Update();
        // daq_dummy() will be invoked again after 10 msec.
        // This sleep reduces X servers' load.
        sleep(1);
    }

    return 0;
}
```

SampleMonitor - daq_configure()

```
int SampleMonitor::daq_configure()
{
    ::NVList* paramList;
    paramList = m_daq_service0.getCompParams();
    parse_params(paramList);

    return 0;
}
```

config.xml

SampleMonitorのparamsは
空なのでなにもしていない。

```
int SampleMonitor::parse_params(::NVList* list)
{
    int len = (*list).length();
    for (int i = 0; i < len; i+=2) {
        std::string sname = (std::string)(*list)[i].value;
        std::string svalue = (std::string)(*list)[i+1].value;

        std::cerr << "sname: " << sname << " ";
        std::cerr << "value: " << svalue << std::endl;
    }

    return 0;
}
```

SampleMonitor - daq_start()

```
int SampleMonitor::daq_start()
{
    m_in_status = BUF_SUCCESS;

    /////////////////////////////////////////////////// CANVAS FOR HISTOS ///////////////////////////////////////////////////
    if (m_canvas) {
        delete m_canvas;
        m_canvas = 0;
    }
    m_canvas = new TCanvas("c1", "histos", 0, 0, 600, 400);

    /////////////////////////////////////////////////// HISTOS ///////////////////////////////////////////////////
    if (m_hist) {
        delete m_hist;
        m_hist = 0;
    }

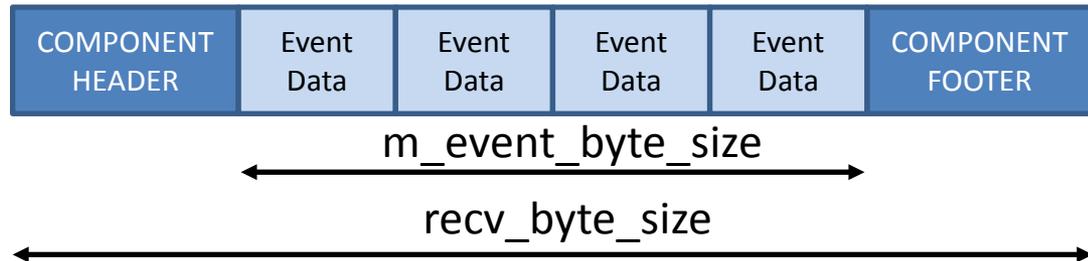
    int m_hist_bin = 100;
    double m_hist_min = 0.0;
    double m_hist_max = 1000.0;

    m_hist = new TH1F("hist", "hist", m_hist_bin, m_hist_min, m_hist_max);

    return 0;
}
```

ヒストグラムデータ
生成

SampleReader - daq_run()



```
int SampleMonitor::daq_run()
{
    unsigned int recv_byte_size = read_InPort();
    if (recv_byte_size == 0) { // Timeout 読むデータがなかった
        return 0;
    }

    check_header_footer(m_in_data, recv_byte_size); // check header and footer
    m_event_byte_size = get_event_size(recv_byte_size);

    //////////// Write component main logic here. ////////////
    memcpy(&m_recv_data[0], &m_in_data.data[HEADER_BYTE_SIZE], m_event_byte_size);

    fill_data(&m_recv_data[0], m_event_byte_size);

    if (m_monitor_update_rate == 0) {
        m_monitor_update_rate = 1000;
    }

    unsigned long sequence_num = get_sequence_num();
    if ((sequence_num % m_monitor_update_rate) == 0) {
        m_hist->Draw();
        m_canvas->Update();
    }
}
```

SampleMonitor - fill_data()

```
int SampleMonitor::fill_data(const unsigned char* mydata, const int size)
{
    for (int i = 0; i < size/(int)ONE_EVENT_SIZE; i++) {
        decode_data(mydata);
        float fdata = m_sampleData.data/1000.0; // 1000 times value is received
        m_hist->Fill(fdata);

        mydata+=ONE_EVENT_SIZE;
    }
    return 0;
}
```

SampleMonitor - decode_data()

```
int SampleMonitor::decode_data(const unsigned char* mydata)
{
    m_sampleData.magic          = mydata[0];
    m_sampleData.format_ver     = mydata[1];
    m_sampleData.module_num     = mydata[2];
    m_sampleData.reserved       = mydata[3];
    unsigned int netdata        = *(unsigned int*)&mydata[4];
    m_sampleData.data           = ntohl(netdata);
}
```