

2단계: 디렉토리 구조

전체 트리

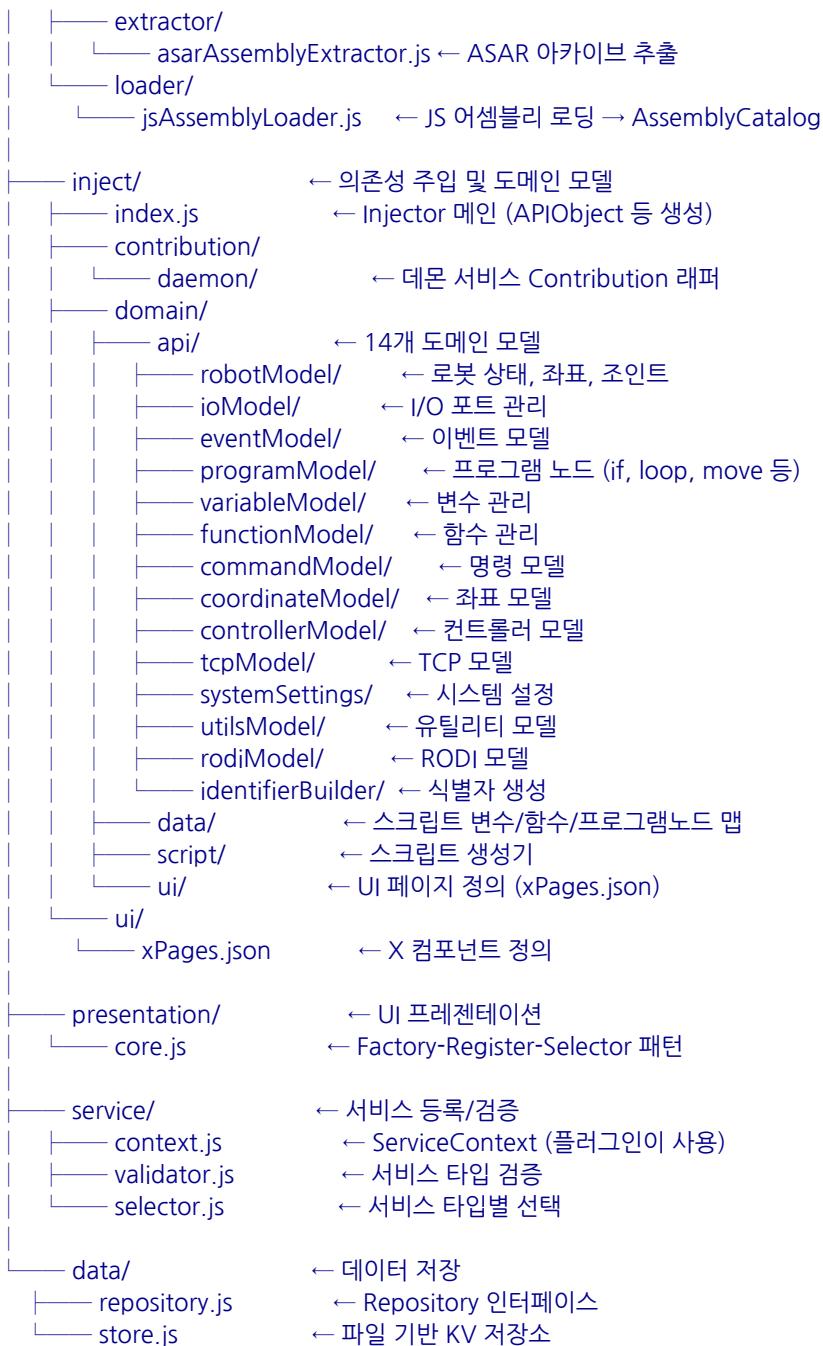
```
rodi-x-svc/
├── bin/
│   └── rodi-x-svc.js      ← 서비스 진입점 (부트스트랩)
├── index.js              ← 로봇 API 초기화 및 시뮬레이션 모드 설정
├── config/
│   ├── framework.json     ← MQTT, 로깅, 이벤트 토픽 설정
│   └── runtime.json        ← Python/Java 런타임 경로
├── modules/               ← 서비스 자체 코드
│   ├── applicationContext/  ← [핵심] 플러그인 관리 컨테이너
│   ├── interface/          ← [핵심] 외부 이벤트 ↔ 내부 커맨드 어댑터
│   ├── internalService/    ← [핵심] 비즈니스 서비스 (페이지, 데몬)
│   ├── exceptionHandler/   ← 플러그인 에러 핸들링
│   ├── logger/              ← 로깅 (Winston + IPC)
│   ├── checker/             ← 시스템 파일/라이선스 검증
│   ├── utils/                ← 유ти리티 함수
│   └── test/                 ← 테스트용 가상 호출자
├── externals/             ← Git 서브모듈 (다른 서비스와 공유)
│   ├── core-framework/     ← DI 컨테이너, 이벤트, MQTT 매니저
│   ├── persisted-domain/   ← 데이터 영속성 레이어
│   ├── robot-api/          ← 로봇 하드웨어 API (ClinkAPI)
│   ├── ui-api/              ← UI 인터랙션 API (다이얼로그, 알림)
│   ├── script-interpreter/  ← 스크립트 실행 엔진
│   └── data-migration/      ← 데이터 마이그레이션
├── docs/                  ← 문서
├── utils/                  ← INtime 라이선스 파일
├── event_list              ← 이벤트 목록 정의
└── package.json            ← 릴리즈 노트
```

modules/ 상세 구조

applicationContext/ (플러그인 관리 컨테이너)

이 프로젝트에서 가장 중요한 모듈입니다. 플러그인의 로딩부터 실행까지 전체를 관리합니다.

```
applicationContext/
├── index.js              ← 메인: 컨테이너 초기화, 어셈블리 로딩
└── assembly/              ← 플러그인 발견 및 로딩
    └── assemblyDirectoryInfo.js  ← 디렉토리에서 .asar/.js 어셈블리 탐색
```



interface/ (이벤트 ↔ 커맨드 어댑터)

외부(MQTT)와 내부(비즈니스 로직)를 연결하는 브릿지 역할입니다.



데이터 흐름: MQTT 이벤트 → **sdkService** (구독) → **sdkCommand[이벤트명]** (핸들러 실행) → 결과 콜백

internalService/ (비즈니스 서비스)

플러그인의 각 서비스 타입에 대한 실행 및 관리를 담당합니다.

```

internalService/
|   page/           ← 페이지 관련 서비스
|   |   pageDispatcher.js    ← 페이지 열기/닫기/이벤트 라우팅
|   |   extensionPageService.js ← Extension 서비스 실행/관리
|   |   programNodePageService.js ← ProgramNode 서비스 실행/관리
|   |   widgetNodePageService.js ← Widget 서비스 실행/관리
|
|   daemon/
|   |   index.js          ← Daemon 서비스 실행/관리
|
|   interop/          ← 서비스 간 통신
|   |   serviceInfoProvider.js ← 서비스 메타데이터 제공
|   |   marshal/           ← 직렬화/역직렬화
|   |       extensionMarshal.js
|   |       programMarshal.js
|   |       daemonMarshal.js
|   |       widgetMarshal.js
|   |       scriptMarshal.js

```

externals/ 상세

externals/는 Git 서브모듈로, 다른 rodi 서비스들과 공유하는 코드입니다.

서브모듈	핵심 파일	역할
----- ----- -----		
core-framework	index.js , modules/	DI 컨테이너, ModuleProvider, EventManager(MQTT), TopologyManager
persisted-domain	persistedDomain.js	설정, 변수, 좌표, 로봇모델 등의 영속화
robot-api	index.js , clink_api.js	ClinkAPI 래퍼, 로봇 DLL 호출, 시뮬레이션 DLL 전환
ui-api	index.js , userInteraction/	메시지 다이얼로그, 브라우저, 알림 UI
script-interpreter	interpreter.js , executor.js	플러그인 스크립트 분석/실행/검증
data-migration	data/ , program/ , system/	데이터 버전 마이그레이션

> 주의: externals 코드를 수정하면 다른 서비스에도 영향을 줍니다. 변경 전 반드시 영향 범위를 확인하세요.

주요 파일 빠른 참조

"이 기능을 수정하려면 어디를 봐야 하는가?"

수정 대상	파일 위치
----- -----	
MQTT 이벤트 토픽 추가/수정	config/framework.json
새 커맨드 핸들러 추가	modules/interface/sdkCommand.js
커맨드 이벤트 구독 추가	modules/interface/sdkService.js

플러그인 로딩 로직	[modules/applicationContext/assembly/](#)
페이지 열기/닫기 로직	[modules/internalService/page/pageDispatcher.js](#)
데몬 서비스 관리	[modules/internalService/daemon/index.js](#)
도메인 모델 (로봇, IO 등)	[modules/applicationContext/inject/domain/api/](#)
에러 핸들링	[modules/exceptionHandler/XPluginExceptionHandler.js](#)
DI 컨테이너/모듈 등록	[bin/rodi-x-svc.js](#) (moduleProvider 등록부)
시뮬레이션 모드 전환	[index.js](#)
서비스 디스커버리(토플로지)	[externals/core-framework/modules/topologyManager.js](#)

다음 단계

파일 배치를 파악했으면, [3단계: 아키텍처](#)에서 이 파일들이 어떤 설계 원칙으로 연결되어 있는지 살펴봅니다.