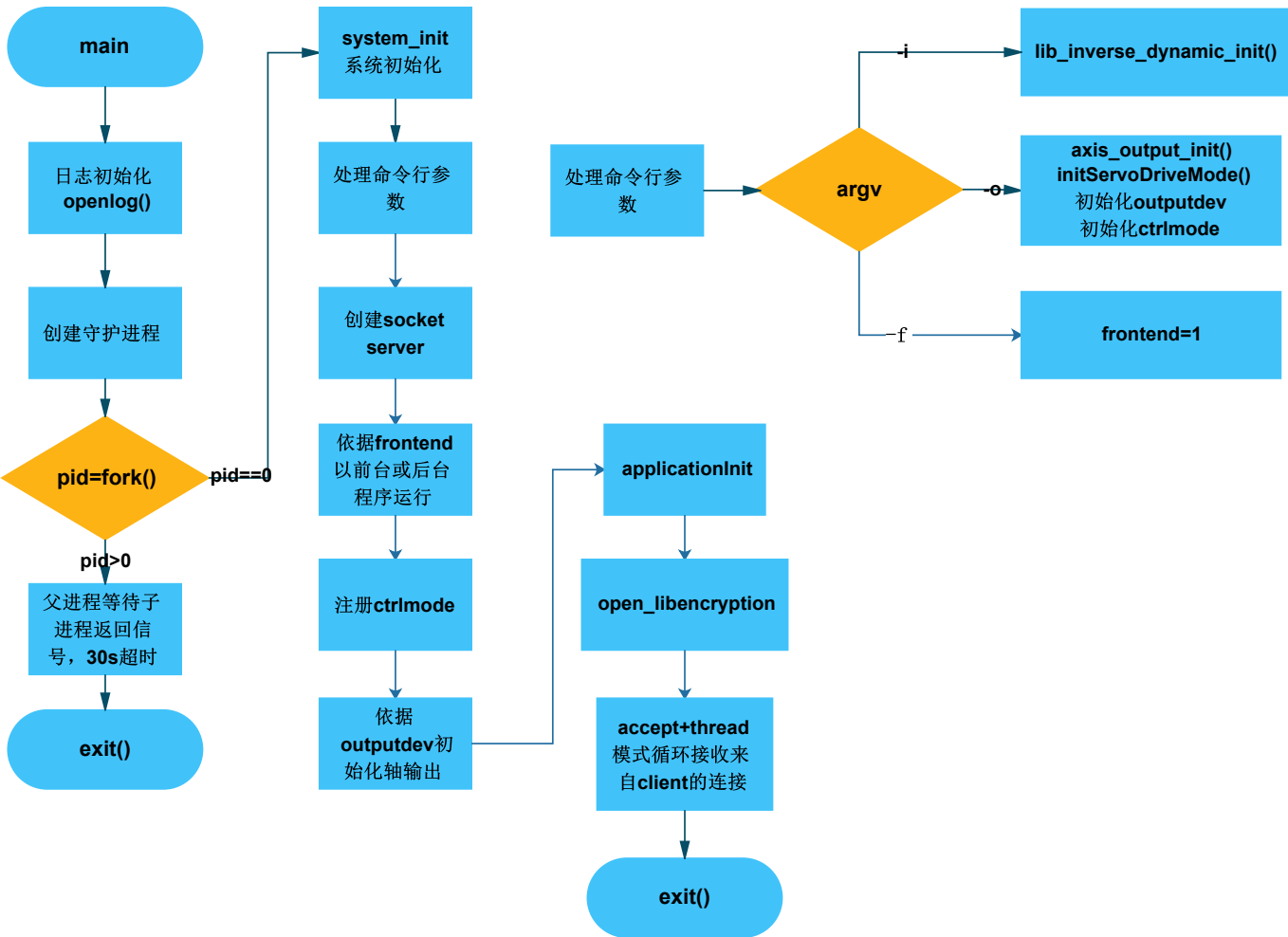


Mcserver Init Flow

Mcserver 初始化流程

0 初始化流程图



1 日志系统初始化

Log写入/var/log/messages

2 守护进程

mcserver默认后台运行，启动时追加-f参数可以使其以前台模式启动

mcserver使用linux上常见的Double Fork方式创建守护进程

- 创建pipe进行父子进程间的通信
- 子进程成功进入daemon状态后，通过pipe发送已启动信息给父进程
- 同时父进程以30s的超时时间来接收此信息，并依据结果退出
- 子进程接管后续所有初始化流程

3 系统初始化

- 模拟io初始化
- 共享内存环境初始化
- crc校验初始化
- 配置信息初始化
- parameters信息初始化
- nvram初始化
- 注册中断信号

4 处理命令行参数

序号	选项	说明
1	-a	模拟IO设置
2	-c	配置文件选项
3	-d	Debug模式
4	-e	控制模式设置
5	-f	运行模式
6	-h	打印列表
7	-i	运动学相关设置
8	-o	输出设备相关设置
9	-p	监听端口选项
10	-n	nvram设备

5 创建socket网络监听

默认监听端口8055，可通过-p选项更改

6 注册控制模式

将控制模式写入共享内存

7 业务初始化

业务归属	业务名称	业务类型	plugin
robot	ExtAxis	外部轴	否
robot	robotresource	共享内存数据	否
robot	instruction_exec	程序执行	否
robot	interpolation	插补	否
ext_device	keyence	keyence	否
ext_device	robotiq	robotiq	librobotiq.so
robot	manual	手动插补	否
robot	axis_output_later	轴输出	rbtnpga_pos.so ethercat_pos.so
robot	check_thread	执行	
robot	userdata	用户数据	libuserframe.so
robot	tooldata	工具数据	libautoset_tool.so
robot	interference	干扰区	
robot	trackdata	跟踪数据	
robot	visiondata	视觉数据	
robot	lasertrackdata	激光跟踪	
robot	bookprog_data	预定程序	
/	remote_server	远程模式	
/	udp		libudpcomm.so
/	iobus		libiobus.so
/	technic		
/	plc_socket		
ext_device	setup_script_data	安装脚本	
/	pallet		

8 加密业务

业务归属	业务名称	业务类型	plugin
/	encryption	加密	libfilereadwrite.so

9 启动socket循环监听

Socket网络服务采用多线程模型，即为每次socket连接创建单独线程进行处理