

資料 A 用語集

移動体：	ビジョンシステム監視下の物体の総称。ロボット、歩行者、車、障害物である可能性がある。
移動体 ID：	TMS サーバが動的に発行する、移動体を一意に特定する番号である。
デバイス：	TMS サーバと通信するクライアントの総称。ロボットや、環境センサなどを指す。
デバイス ID：	デバイスを一意に特定する番号である。予め定義する必要がある。
ユーザ ID：	デバイスを使用するユーザの ID（現在 TMS の内部には使われていない）。
デバイス側ライブラリ：	デバイス側アプリケーションが TMS サーバの機能を利用するためのライブラリ。
TMS API：	デバイス側ライブラリが公開するインターフェースのこと。
イベント：	デバイス間通信の手段。デバイスが自由に定義できる外部イベントと、TMS が予約した内部イベントの 2 種類に分けられる。イベントが発行されると、自動的に購読者全員へ転送される。
タスク：	デバイス間通信の手段。タスクの発行者は受信者を明示的に指定する必要がある。
モジュール通知：	拡張モジュールが発行するイベント。自動的に購読者（デバイス）全員へ転送される。

資料 B デバイス側 API 一覧

クラス名	TmsSystem
概要	システム全般に関わる処理を管理するクラス

メソッド名	initialize	
機能	API 初期化処理。他の API を使用する前に、本関数を最初に呼び出す必要がある。	
シグネチャ	Java 版	int initialize()
	C++版	int initialize()
引数	--	
戻り値	ステータスコード	

メソッド名	destroy	
機能	API 終了処理。デバイス側アプリケーションを終了する前に、本関数を呼び出す必要がある。	
シグネチャ	Java 版	int destroy()
	C++版	int destroy()
引数	--	
戻り値	ステータスコード	

メソッド名	isInitialized	
機能	API 初期化されているかを確認する	
シグネチャ	Java 版	boolean isInitialized()
	C++版	bool isInitialized()
引数	--	
戻り値	初期化されているなら true、そうではなければ false	

メソッド名	detachCurrentThread	
機能	本関数を呼び出すスレッドから TMS API のリソースを解放する	
シグネチャ	Java 版	--
	C++版	int detachCurrentThread()
引数	--	
戻り値	ステータスコード	

クラス名	Auth
概要	認証機能を管理するクラス

メソッド名	getInstance		
機能	Auth クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	Auth getInstance (String deviceid, String userid, String password)	
	C++版	Auth::Ref getInstance(const string &deviceid, const string &userid, const string &password)	
引数	deviceid	デバイス ID	入力値
	userid	ユーザ ID	入力値
	password	パスワード	入力値
戻り値	Auth クラスのインスタンス		

メソッド名	login	
機能	ユーザの認証を行い、TMS との接続を開始する	
シグネチャー	Java 版	Token login()
	C++版	Auth::Token login()
引数	--	
戻り値	ログイン管理用の識別子	

メソッド名	logout	
機能	ユーザの解放を行い、TMS との接続を終了する	
シグネチャー	Java 版	int logout()
	C++版	int logout()
引数	--	
戻り値	ステータスコード	

クラス名	Event
概要	イベント機能を管理するクラス

メソッド名	getInstance		
機能	Event クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	Event getInstance (Auth.Token token)	
	C++版	Event::Ref getInstance (Auth::Token &token)	
引数	token	ログイン管理用の識別子	入力値
戻り値	Event クラスのインスタンス		

メソッド名	getEventList		
機能	イベント一覧を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getEventList(List<EventInfo> infos)	
	C++版	int getEventList(vector<EventInfo> &infos)	
引数	infos	イベント情報一覧	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	notifyEvent		
機能	イベントを購読者に通知する		
シグネチャー	Java 版	int notifyEvent(int eventid, String content)	
	C++版	int notifyEvent(int eventid, const string &detail)	
引数	eventid	イベント ID	入力値
	content	イベントの通知内容	入力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	registerEvent		
機能	イベントを登録する		
シグネチャー	Java 版	int registerEvent(int eventid)	
	C++版	int registerEvent(int eventid)	
引数	eventid	イベント ID	入力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	subscribeEvent		
機能	<p>イベントを購読する。</p> <p>イベントを受け取った場合、登録されているイベントハンドラが呼び出される。</p>		
シグネチャー	Java 版	int subscribeEvent(int eventId, CallbackHandler handler)	
	C++版	int subscribeEvent(int eventId, const CallbackHandler &handler)	
引数	eventId	イベント ID	入力値
	handler	イベントハンドラ	入力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	unregisterEvent		
機能	イベントの登録を取り消す		
シグネチャー	Java 版	int unregisterEvent(int eventId)	
	C++版	int unregisterEvent(int eventId)	
引数	eventId	イベント ID	入力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	unsubscribeEvent		
機能	イベントの購読を取り消す		
シグネチャー	Java 版	int unsubscribeEvent(int eventId)	
	C++版	int unsubscribeEvent(int eventId)	
引数	eventId	イベント ID	入力値
戻り値	ステータスコード		

クラス名	Location
概要	位置情報を管理するクラス

メソッド名	getInstance		
機能	Location クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	Location getInstance (Auth.Token token)	
	C++版	Location::Ref getInstance (Auth::Token &token)	
引数	token	ログイン管理用の識別子	入力値
戻り値	Location クラスのインスタンス		

メソッド名	createVisionID		
機能	移動体 ID の新規		
シグネチャー	Java 版	int createVisionID(VisionInfo info, boolean enableExistCheck, StringBuffer visionid)	
	C++版	int createVisionID(const VisionInfo &info, bool enableExistCheck, string &visionid)	
引数	info	移動体情報	入力値
	enableExistCheck	二重登録チェックフラグ	入力値
	visionid	移動体 ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	deleteVisionID		
機能	移動体 ID の解放		
シグネチャー	Java 版	int deleteVisionID(String visionid)	
	C++版	int deleteVisionID(const string &visionid)	
引数	visionid	移動体 ID	入力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getLocationInfoByRobotID		
機能	指定したロボットの位置情報を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getLocationInfoByRobotID(String robotid, LocationInfo info)	
	C++版	int getLocationInfoByRobotID(const string &robotid, LocationInfo &info)	
引数	robotid	ロボット ID	入力値
	info	位置情報	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getLocationInfoByVisionID		
機能	指定した移動体の位置情報を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getLocationInfoByVisionID(String visionid, LocationInfo info)	
	C++版	int getLocationInfoByVisionID(const string &visionid, LocationInfo &info)	
引数	visionid	移動体 ID	入力値
	info	位置情報	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getRobotIDByVisionID		
機能	移動体 ID よりロボット ID を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getRobotIDByVisionID(String visionid, StringBuffer robotid)	
	C++版	int getRobotIDByVisionID(const string &visionid, string &robotid)	
引数	visionid	移動体 ID	入力値
	robotid	ロボット ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getSurroundingInfo		
機能	指定範囲内の移動体情報を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getSurroundingInfo(double radius, List<VID_LocationInfo> infos)	
	C++版	int getSurroundingInfo(double radius, vector<VID_LocationInfo> &infos)	
引数	radius	範囲の半径	入力値

	infos	移動体情報	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getVisionIDByRobotID		
機能	ロボット ID より移動体 ID を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getVisionIDByRobotID(String robotid, StringBuffer visionid)	
	C++版	int getVisionIDByRobotID(const string &robotid, string &visionid)	
引数	robotid	ロボット ID	入力値
	visionid	移動体 ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getVisionIDByVisionInfo		
機能	移動体情報より移動体 ID を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getVisionIDByVisionInfo(List<VisionInfo_Key> infos, List<List<String>> visionids)	
	C++版	int getVisionIDByVisionInfo(const vector<VisionInfo_Key> &infos, vector<vector<string>> &visionids)	
引数	infos	移動体情報	入力値
	visionids	移動体 ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getVisionInfoByVisionID		
機能	指定した移動体の情報を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getVisionInfoByVisionID(String visionid, VisionInfo info)	
	C++版	int getVisionInfoByVisionID(const string &visionid, VisionInfo &info)	
引数	visionid	移動体 ID	入力値
	info	移動体情報	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	setLocationInfoByRobotID		
機能	指定したロボットの位置情報を更新する		
シグネチャー	Java 版	int setLocationInfoByRobotID(String robotid, LocationInfo info)	
	C++版	int setLocationInfoByRobotID(const string &robotid, const LocationInfo &info)	
引数	robotid	ロボット ID	入力値
	info	位置情報	入力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	setVisionInfoByVisionID		
機能	指定した移動体の情報を更新する		
シグネチャー	Java 版	int setVisionInfoByVisionID(List<VID_VisionInfo> infos)	
	C++版	int setVisionInfoByVisionID(const vector<VID_VisionInfo> &infos)	
引数	infos	移動体情報	入力値
戻り値	ステータスコード		

クラス名	Module
概要	拡張モジュールを管理するクラス

メソッド名	getInstance		
機能	Module クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	Module getInstance (Auth.Token token)	
	C++版	Module::Ref getInstance (Auth::Token &token)	
引数	token	ログイン管理用の識別子	入力値
戻り値	Module クラスのインスタンス		

メソッド名	callFunction		
機能	指定モジュールの指定関数を呼び出す		
シグネチャー	Java 版	int callFunction(String moduleid, String func, String param, StringBuffer output)	
	C++版	int callFunction(const string &moduleid, const string &func, const string ¶m, string &output)	
引数	moduleid	モジュール ID	入力値
	func	関数名	入力値
	param	関数引数	入力値
	output	関数戻り値	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	setHandler		
機能	指定モジュールのモジュール通知を購読する。 モジュール通知を受け取った場合、登録されているハンドラが呼び出される。		
シグネチャー	Java 版	int setHandler(String moduleid, CallbackHandler handler)	
	C++版	Int setHandler(const string &moduleid, const CallbackHandler *handler)	
引数	moduleid	モジュール ID	入力値
	handler	ハンドラ	入力値
戻り値	ステータスコード		

クラス名	RobotExtend
概要	ロボット拡張機能を管理するクラス

メソッド名	getInstance		
機能	RobotExtend クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	RobotExtend getInstance (Auth.Token token)	
	C++版	RobotExtend::Ref getInstance (Auth::Token &token)	
引数	token	ログイン管理用の識別子	入力値
戻り値	RobotExtend クラスのインスタンス		

メソッド名	linkVision		
機能	ロボットと移動体との紐付けを行う		
シグネチャー	Java 版	int linkVision(LocationInfo info, StringBuffer visionid)	
	C++版	int linkVision(const LocationInfo &info, string &visionid)	
引数	info	ロボットの位置情報	入力値
	visionid	移動体 ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	sendInfo		
機能	ロボットの補助情報を更新する		
シグネチャー	Java 版	int sendInfo(RobotInfo info)	
	C++版	int sendInfo(const RobotInfo &info)	
引数	info	補助情報	入力値
戻り値	ステータスコード		

クラス名	Tag
概要	電子タグ情報を管理するクラス

メソッド名	getInstance		
機能	Tag クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	Tag getInstance (Auth.Token token)	
	C++版	Tag::Ref getInstance (Auth::Token &token)	
引数	token	ログイン管理用の識別子	入力値
戻り値	Tag クラスのインスタンス		

メソッド名	getTagIDByLocationInfo		
機能	位置情報よりタグ ID を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getTagIDByLocationInfo(List<TagLocationInfo_Key> infos, List<List<String>> tagids)	
	C++版	int getTagIDByLocationInfo (const vector<TagLocationInfo_Key> &infos, vector<vector<string> > &tagids)	
引数	infos	位置情報、検索キー情報	入力値
	tagids	タグ ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getTagIDByObjectInfo		
機能	品物情報よりタグ ID を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getTagIDByObjectInfo(List<TagObjectInfo_Key> infos, List<List<String>> tagids)	
	C++版	int getTagIDByObjectInfo (const vector<TagObjectInfo_Key> &infos, vector<vector<string> > &tagids)	
引数	infos	品物情報、検索キー情報	入力値
	tagids	タグ ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getTagIDByTaskInfo		
機能	タスク情報よりタグ ID を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getTagIDByTaskInfo(List<TagTaskInfo_Key> infos, List<List<String>> tagids)	
	C++版	int getTagIDByTaskInfo (const vector<TagTaskInfo_Key> &infos, vector<vector<string>> &tagids)	
引数	infos	タスク情報、検索キー情報	入力値
	tagids	タグ ID	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getTagInfo		
機能	タグ ID で品物・位置・タスク情報を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getTagInfo(List<String> tagids, List<TagInfo> taginfos)	
	C++版	int getTagInfo (const vector<string>& tagids, vector<TagInfo>& taginfos)	
引数	tagids	タグ ID	入力値
	taginfos	タグ情報	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	setTagInfo		
機能	指定タグ ID の品物・位置・タスク情報を更新する		
シグネチャー	Java 版	int setTagInfo(List<TagInfo> taginfos)	
	C++版	int setTagInfo (const vector<TagInfo> &taginfos)	
引数	taginfos	タグ ID、タグ情報	入力値
戻り値	ステータスコード		

クラス名	Task
概要	タスク機能を管理するクラス

メソッド名	getInstance		
機能	Task クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	Task getInstance (Auth.Token token)	
	C++版	Task::Ref getInstance (Auth::Token &token)	
引数	token	ログイン管理用の識別子	入力値
戻り値	Task クラスのインスタンス		

メソッド名	sendTask		
機能	指定したデバイスへタスクを送信する		
シグネチャー	Java 版	int sendTask(String robotid, String task)	
	C++版	int sendTask(const string &robotid, const string &task)	
引数	robotid	デバイス ID	入力値
	task	タスクの通知内容	入力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	setTaskHandler		
機能	タスクハンドラを登録する。		
	タスクを受け取った場合、登録されているハンドラが呼び出される。		
シグネチャー	Java 版	int setTaskHandler(CallbackHandler handler)	
	C++版	int setTaskHandler(const CallbackHandler *handler)	
引数	handler	タスクハンドラ	入力値
戻り値	ステータスコード		

クラス名	Map
概要	地図情報を管理するクラス

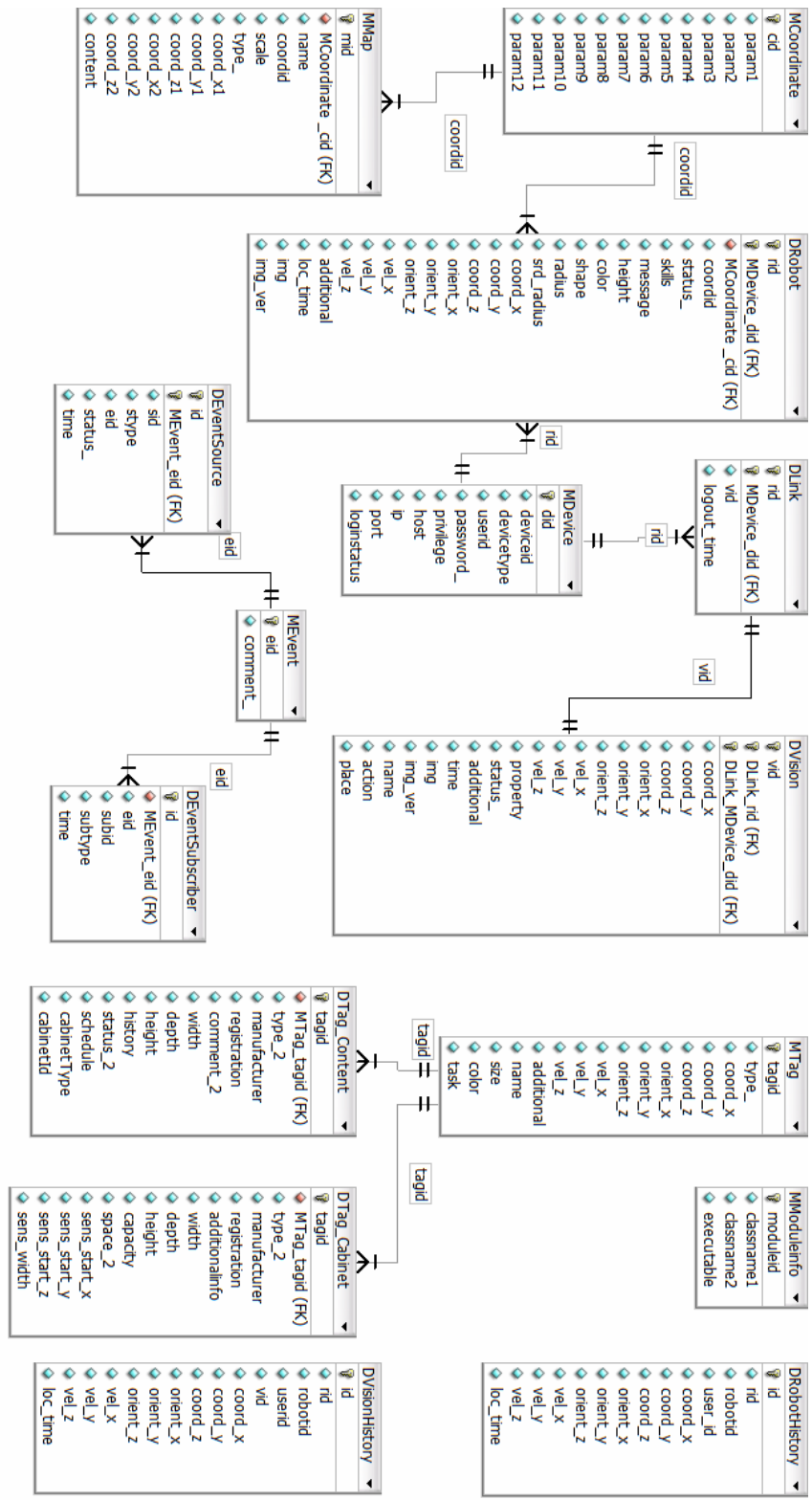
メソッド名	getInstance		
機能	Map クラスのインスタンスを取得する		
シグネチャー	Java 版	TmsMap getInstance (Auth.Token token)	
	C++版	TmsMap::Ref getInstance (Auth::Token &token)	
引数	token	ログイン管理用の識別子	入力値
戻り値	Map クラスのインスタンス		

メソッド名	getMapInfo		
機能	地図の詳細情報を取得する		
シグネチャー	Java 版	int getMapInfo(String mapid, MapInfo info)	
	C++版	int getMapInfo (const string &mapid, MapInfo &info)	
引数	mapid	地図 ID	入力値
	info	地図の詳細情報	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	getMapList		
機能	地図一覧情報の取得		
シグネチャー	Java 版	int getMapList(List<MapInfo> infos)	
	C++版	int getMapList (vector<MapInfo> &infos)	
引数	infos	地図一覧情報	出力値
戻り値	ステータスコード		

メソッド名	setMapInfo		
機能	地図の詳細情報を更新する		
シグネチャー	Java 版	int setMapInfo(MapInfo info)	
	C++版	int setMapInfo (const MapInfo &info)	
引数	info	地図の詳細情報	入力値
戻り値	ステータスコード		

付録 C 環境情報 DB スキーマ



図付録-1 環境情報 DB の構成

1. デバイスマスタ

N _o	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	did	integer		●	内部管理 ID
2	deviceid	varchar	20		デバイス ID
3	devicetype	integer			デバイス種別
4	userid	varchar	20		ユーザ ID
5	password	varchar	20		パスワード
6	privilege	integer			権限
7	host	varchar	53		ホスト名
8	ip	varchar	39		IP アドレス
9	port	varchar	5		Web サービスのポート
10	loginstatus	integer			ログイン状態

2. イベントマスタ

N _o	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	eid	integer		●	イベント ID
2	comment	varchar	20		イベント説明

3. 地図マスタ

N _o	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	mid	integer		●	内部管理 ID
2	mapid	varchar	256		地図 ID
3	coordid	integer			座標系 ID
4	scale	integer			縮尺
5	type	integer			種類
6	coord_x1	double			地図左上起点 x 座標
7	coord_y1	double			地図左上起点 y 座標
8	coord_z1	double			地図左上起点 z 座標
9	coord_x2	double			地図右下終点 x 座標
10	coord_y2	double			地図右下終点 y 座標
11	coord_z2	double			地図右下終点 z 座標
12	content	mediumblob			バイナリデータ(サイズは最大 16M バイト)

4. タグ汎用情報マスタ

№	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	tagid	varchar	100	●	タグ ID
2	type	bit	64		タグ種類：下記各ビットの論理和 bit0:位置情報あり・なし bit1:物品情報あり・なし bit2：タスク情報あり・なし bit3：収納棚情報あり・なし bit4：収納物情報あり・なし ※通常は、収納棚用タグの場合は 1 1 (bit 01011)を、収納物用タグの場合は 1 9 (bit 10011)を設定
3	coord_x	double			位置情報（座標 X）
4	coord_y	double			位置情報（座標 Y）
5	coord_z	double			位置情報（座標 Z）
6	orient_x	double			位置情報（向き P）
7	orient_y	double			位置情報（向き R）
8	orient_z	double			位置情報（向き Y）
9	vel_x	double			位置情報（速度 X）
10	vel_y	double			位置情報（速度 Y）
11	vel_z	double			位置情報（速度 Z）
12	additional	varchar	256		位置情報（附加情報）
13	name	varchar	40		物品情報（名前）
14	size	varchar	40		物品情報（サイズ）
15	color	integer			物品情報（色）
16	task	varchar	256		タスク情報

5. 収納棚情報データ

No	項目名	データ型	桁数	PKEY	項目内容
1	tagid	varchar	100	●	タグ ID
2	type	integer			収納棚種別
3	manufacturer	varchar	40		メーカー
4	registration	datetime			登録日（使用開始日）
5	additionalInfo	varchar	256		附加情報
6	width	double			幅
7	depth	double			奥行き
8	height	double			高さ
9	capacity	integer			容量（個数、枚数）
10	space	integer			空き容量（個数、枚数）
11	sens_start_x	double			センシング開始位置（座標 X）
12	sens_start_y	double			センシング開始位置（座標 Y）
13	sens_start_z	double			センシング開始位置（座標 Z）
14	sens_width	double			センシング幅

6. 収納物情報データ

No	項目名	データ型	桁数	PKEY	項目内容
1	tagid	varchar	100	●	タグ ID
2	type	integer			収納物種別
3	manufacturer	varchar	40		メーカー
4	registration	datetime			登録日（使用開始日）
5	comment	varchar	256		説明
6	width	double			幅
7	depth	double			奥行き
8	height	double			高さ
9	history	datetime			使用履歴（最終使用日）
10	status	integer			状態
11	schedule	varchar	256		使用可となる予定・実績
12	cabinetType	integer			収納棚種別
13	cabinetId	varchar	100		収納棚 ID

7. ロボットデータ

N _o	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	rid	integer		●	ロボット内部管理番号
2	coordid	integer			座標系 ID
3	status	integer			状態 (wait : 0, busy : 1)
4	skills	varchar	256		技能
5	message	varchar	256		メッセージ
6	height	double			身長
7	color	integer			色
8	shape	varchar	100		形状
9	radius	double			安全半径
10	srd_radius	double			周囲半径
11	coord_x	double			座標 X
12	coord_y	double			座標 Y
13	coord_z	double			座標 Z
14	orient_x	double			向き P
15	orient_y	double			向き R
16	orient_z	double			向き Y
17	vel_x	double			速度 X
18	vel_y	double			速度 Y
19	vel_z	double			速度 Z
20	additional	varchar	256		附加情報
21	loc_time	datetime			採取時刻
22	img	blob			画像バイナリデータ (サイズは最大 64K バイト)
23	img_ver	integer			画像バージョン

8. 移動体データ

N _o	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	vid	integer		●	ビジョン ID (移動体 ID)
2	status	integer			状態
3	property	integer			属性
4	coord_x	double			座標 X
5	coord_y	double			座標 Y
6	coord_z	double			座標 Z
7	orient_x	double			向き P
8	orient_y	double			向き R
9	orient_z	double			向き Y
10	vel_x	double			速度 X
11	vel_y	double			速度 Y
12	vel_z	double			速度 Z
13	additional	varchar	256		追加情報
14	time	datetime			採取時刻
15	img	blob			画像バイナリデータ (サイズは最大 64K バイト)
16	img_ver	integer			画像バージョン
17	name	varchar	40		名前
18	action	varchar	40		動作
19	place	varchar	40		場所 (ベッド、居間など)

9. 紐付けデータ

N _o	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	rid	integer		●	ロボット内部管理 ID
2	vid	integer			ビジョン ID
3	logout_time	datetime			ロボット前回ログアウト時刻

10. モジュールマスタ

N _o	項 目 名	データ型	桁数	PKEY	項 目 内 容
1	moduleid	varchar	32	●	モジュール ID
2	classname1	varchar	256		受付クラス名
3	executable	integer			モジュール状態 : 0:使用不可, 1:使用可

11. ロボット位置履歴データ

No	項目名	データ型	桁数	PKEY	項目内容
1	id	bigint		●	履歴 ID
2	rid	integer			ロボット内部管理 ID
3	robotid	varchar	20		ロボット ID
4	userid	varchar	20		ユーザ ID
5	coord_x	double			座標 X
6	coord_y	double			座標 Y
7	coord_z	double			座標 Z
8	orient_x	double			向き P
9	orient_y	double			向き R
10	orient_z	double			向き Y
11	vel_x	double			速度 X
12	vel_y	double			速度 Y
13	vel_z	double			速度 Z
14	loc_time	datetime			採取時刻

12. 移動体位置履歴データ

No	項目名	データ型	桁数	PKEY	項目内容
1	id	bigint		●	履歴 ID
2	rid	integer			ロボット内部管理 ID
3	robotid	varchar	20		ロボット ID
4	userid	varchar	20		ユーザ ID
5	vid	integer			ビジョン ID (移動体 ID)
6	coord_x	double			座標 X
7	coord_y	double			座標 Y
8	coord_z	double			座標 Z
9	orient_x	double			向き P
10	orient_y	double			向き R
11	orient_z	double			向き Y
12	vel_x	double			速度 X
13	vel_y	double			速度 Y
14	vel_z	double			速度 Z
15	loc_time	datetime			採取時刻

13. イベント登録データ

No	項目名	データ型	桁数	PKEY	項目内容
1	id	integer		●	内部管理 ID
2	sid	integer			イベント登録元内部管理 ID
3	stype	integer			イベント登録元種類 (0:センサー,1:ロボット)
4	eid	integer			イベント ID
5	status	integer			状態 (0:イベント検出不可,1:イベント検出可能)
6	time	datetime			最後更新時刻

14. イベント購読データ

No	項目名	データ型	桁数	PKEY	項目内容
1	id	integer		●	内部管理 ID
2	eid	integer			イベント ID
3	subid	integer			イベント購読元内部管理 ID
4	subtype	integer			イベント購読元種類 (0:ロボット,1:センサー)
5	time	datetime			最後更新時刻

15. 座標系マスタ

No	項目名	データ型	桁数	PKEY	項目内容
1	cid	integer		●	内部管理 ID
2	param1	double			座標変換式パラメータ 1
3	param2	double			座標変換式パラメータ 2
4	param3	double			座標変換式パラメータ 3
5	param4	double			座標変換式パラメータ 4
6	param5	double			座標変換式パラメータ 5
7	param6	double			座標変換式パラメータ 6
8	param7	double			座標変換式パラメータ 7
9	param8	double			座標変換式パラメータ 8
10	param9	double			座標変換式パラメータ 9
11	param10	double			座標変換式パラメータ 10
12	param11	double			座標変換式パラメータ 11
13	param12	double			座標変換式パラメータ 12

付録 D デバイス側 API ⇔ TMS サーバ通信電文仕様

1. Auth # login ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:login>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:Password>	パスワード	
<ns1:Hostname>	デバイスのホスト名	
<ns1:Ip>	デバイスの IP アドレス	
<ns1:Port>	デバイス側 Web Service ポート番号	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:login>	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

2. Auth # logout ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:logout>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:Password>	パスワード	
<ns1:ModuleIds>	--	該当デバイスが拡張モジュール 通知を購読した場合、その拡張モ ジュールの一覧
<ns1:ModuleId>	拡張モジュール ID	拡張モジュールの個数分繰り返 し
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:logout>	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

3. Tag # getTagInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getTagInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:TagId>	タグ ID	タグ ID の個数分
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getTagInfo>>	--	Web Service 名
<ns1:TagInfo>	--	取得タグ情報の個数分繰り返し
<ns1:TagId>	タグ ID	
<ns1:TagObjectInfo>	--	品物情報が存在する場合のみ
<ns1:Name>	名前	
<ns1:Color>	色	
<ns1:Size>	サイズ	
<ns1:CabinetObjectInfo>	--	収納棚情報が存在する場合のみ
<ns1:CabinetType>	収納棚種別	
<ns1:Manufacturer>	メーカー	
<ns1:Registration>	登録日	
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
<ns1:Width>	幅	
<ns1:Depth>	奥行き	
<ns1:Height>	高さ	
<ns1:Capacity>	容量	
<ns1:Space>	空き容量	
<ns1:Sens_start_x>	センシング開始位置 (座標 X)	
<ns1:Sens_start_y>	センシング開始位置 (座標 Y)	

			Y)	
		<ns1:Sens_start_z>	センシング開始位置(座標 Z)	
		<ns1:Sens_width>	センシング幅	
		<ns1:ContentIds>	--	
		<ns1:ContentId>	収納物 ID	収納物の個数分繰り返し
		<ns1:ContentObjectInfo>	--	収納物情報が存在する場合のみ
		<ns1:Type>	収納物種別	
		<ns1:Manufacturer>	メーカー	
		<ns1:Registration>	登録日	
		<ns1:Comment>	説明	
		<ns1:Width>	幅	
		<ns1:Depth>	奥行き	
		<ns1:Height>	高さ	
		<ns1:History>	使用履歴	
		<ns1:Status>	使用可否	
		<ns1:Schedule>	使用予定	
		<ns1:CabinetType>	収納棚種別	
		<ns1:CabinetId>	収納棚 ID	
		<ns1:TagLocationInfo>	--	位置情報が存在する場合のみ
		<ns1:CoordX>	座標 X	
		<ns1:CoordY>	座標 Y	
		<ns1:CoordZ>	座標 Z	
		<ns1:OrientP>	向き P	
		<ns1:OrientR>	向き R	
		<ns1:OrientY>	向き Y	
		<ns1:VelocityX>	速度 X	
		<ns1:VelocityY>	速度 Y	
		<ns1:VelocityZ>	速度 Z	
		<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
		<ns1:LocType>	位置種別	
		<ns1:TagTaskInfo>	--	タスク情報が存在する場合のみ
		<ns1:Task>	タスク内容	
		<ns1:Status>	ステータスコード	

4. Tag # setTagInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setTagInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:TagInfo>	--	タグ情報の個数分繰り返し
<ns1:TagId>	タグ ID	
<ns1:TagObjectInfo>	--	品物情報が存在する場合のみ
<ns1:Name>	名前	
<ns1:Color>	色	
<ns1:Size>	サイズ	
<ns1:CabinetObjectInfo>	--	収納棚情報が存在する場合のみ
<ns1:CabinetType>	収納棚種別	
<ns1:Manufacturer>	メーカー	
<ns1:Registration>	登録日	
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
<ns1:Width>	幅	
<ns1:Depth>	奥行き	
<ns1:Height>	高さ	
<ns1:Capacity>	容量	
<ns1:Space>	空き容量	
<ns1:Sens_start_x>	センシング開始位置 (座標 X)	
<ns1:Sens_start_y>	センシング開始位置 (座標 Y)	
<ns1:Sens_start_z>	センシング開始位置 (座標 Z)	
<ns1:Sens_width>	センシング幅	
<ns1:ContentIds>	--	

				<ns1:ContentId>	収納物 ID	収納物の個数分繰り返す
				<ns1:ContentObjectInfo>	--	収納物情報が存在する場合のみ
				<ns1:Type>	収納物種別	
				<ns1:Manufacturer>	メーカー	
				<ns1:Registration>	登録日	
				<ns1:Comment>	説明	
				<ns1:Width>	幅	
				<ns1:Depth>	奥行き	
				<ns1:Height>	高さ	
				<ns1:History>	使用履歴	
				<ns1:Status>	使用可否	
				<ns1:Schedule>	使用予定	
				<ns1:CabinetType>	収納棚種別	
				<ns1:CabinetId>	収納棚 ID	
				<ns1:TagLocationInfo>	--	位置情報が存在する場合のみ
				<ns1:CoordX>	座標 X	
				<ns1:CoordY>	座標 Y	
				<ns1:CoordZ>	座標 Z	
				<ns1:OrientP>	向き P	
				<ns1:OrientR>	向き R	
				<ns1:OrientY>	向き Y	
				<ns1:VelocityX>	速度 X	
				<ns1:VelocityY>	速度 Y	
				<ns1:VelocityZ>	速度 Z	
				<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
				<ns1:LocType>	位置種別	
				<ns1:TagTaskInfo>	--	タスク情報が存在する場合のみ
				<ns1:Task>	タスク内容	
応答 (TMS ⇒ デバイス)						
				<soapenv:Envelope>	--	
				<soapenv:Body>	--	
				<ns1: setTagInfo >	--	Web Service 名
				<ns1:Status>	ステータスコ ード	

5. Tag # getTagIDByLocationInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getTagIDByLocationInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:TagLocationInfo_Keys>	--	検索条件一覧
<ns1:TagLocationInfo_Key>	--	検索条件の個数分繰り返し
<ns1:TagLocationInfo>	--	検索対象となる位置情報
<ns1:CoordX>	座標 X	選択項目
<ns1:CoordY>	座標 Y	同上
<ns1:CoordZ>	座標 Z	同上
<ns1:OrientP>	向き P	同上
<ns1:OrientR>	向き R	同上
<ns1:OrientY>	向き Y	同上
<ns1:VelocityX>	速度 X	同上
<ns1:VelocityY>	速度 Y	同上
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	同上
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	同上
<ns1:LocType>	位置種別	同上
<ns1:Keys>	検索キー	検索キーとなる位置情報の項目名の一覧 (カンマ区切り)
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getTagIDByLocationInfo>	--	Web Service 名
<ns1:ResultTagIds>	--	検索結果一覧
TagIds	--	一つの検索条件に対応する検索結果の一覧、検索条件の個数分繰り返し
TagId	タグ ID	一つの検索条件に対応する検索結果の個数分繰り返し
<ns1:Status>	ステータスコード	

6. Tag # getTagIDByObjectInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1: getTagIDByObjectInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:TagObjectInfo_Keys>	--	検索条件一覧
<ns1:TagObjectInfo_Key>	--	検索条件の個数分繰り返し
<ns1:TagObjectInfo>	--	検索対象となる品物情報
<ns1:Name>	名前	選択項目
<ns1:Color>	色	同上
<ns1:Size>	サイズ	同上
<ns1:ContentObjectInfo>	--	収納物情報が存在する場合のみ
<ns1:Type>	収納物種別	選択項目
<ns1:Manufacturer>	メーカー	同上
<ns1:Registration>	登録日	同上
<ns1:Comment>	説明	同上
<ns1:Width>	幅	同上
<ns1:Depth>	奥行き	同上
<ns1:Height>	高さ	同上
<ns1:History>	使用履歴	同上
<ns1:Status>	使用可否	同上
<ns1:Schedule>	使用予定	同上
<ns1:CabinetType>	収納棚種別	同上
<ns1:CabinetId>	収納棚 ID	同上
<ns1:CabinetObjectInfo>	--	収納棚情報が存在する場合のみ
<ns1:CabinetType>	収納棚種別	選択項目
<ns1:Manufacturer>	メーカー	同上
<ns1:Registration>	登録日	同上
<ns1:AdditionalInfo>	附加情報	同上
<ns1:Width>	幅	同上
<ns1:Depth>	奥行き	同上

						<ns1:Height>	高さ	同上
						<ns1:Capacity>	容量	同上
						<ns1:Space>	空き容量	同上
						<ns1:Sens_start_x>	センシング 開始位置 (座 標 X)	同上
						<ns1:Sens_start_y>	センシング 開始位置 (座 標 Y)	同上
						<ns1:Sens_start_z>	センシング 開始位置 (座 標 Z)	同上
						<ns1:Sens_width>	センシング 幅	同上
						<ns1:ContentIds>	--	同上
						<ns1:ContentId>	収納物 ID	収納物の個数分繰り返し
<ns1:Keys>		検索キー	検索キーとなる品物情報の項目名 の一覧（カンマ区切り）					
応答 (TMS ⇒ デバイス)								
<soapenv:Envelope>		--						
<soapenv:Body>		--						
<ns1:getTagIDByObjectInfo>		--	Web Service 名					
<ns1:ResultTagIds>		--	検索結果一覧					
TagIds		--	一つの検索条件に対応する検索結 果の一覧、検索条件の個数分繰り返 し					
TagId		タグ ID	一つの検索条件に対応する検索結 果の個数分繰り返し					
<ns1:Status>		ステータス コード						

7. Tag # getTagIDByTaskInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getTagIDByTaskInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:TagTaskInfo_Keys>	--	検索条件一覧
<ns1:TagTaskInfo_Key>	--	検索条件の個数分繰り返し
<ns1:TagTaskInfo>	--	検索対象となるタスク情報
<ns1:Task>	タスク内容	選択項目
<ns1:Keys>	検索キー	検索キーとなるタスク情報の項目名の一覧（カンマ区切り）
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getTagIDByTaskInfo >	--	Web Service 名
<ns1:ResultTagIds>	--	検索結果一覧
TagIds	--	一つの検索条件に対応する検索結果の一覧、検索条件の個数分繰り返し
TagId	タグ ID	一つの検索条件に対応する検索結果の個数分繰り返し
<ns1:Status>	ステータスコード	

8. TmsMap # setMapInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setMapInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:MapInfo>	--	地図情報
<ns1:MapId>	地図 ID	
<ns1:CoordId>	座標系 ID	
<ns1:Scale>	縮尺	
<ns1:Type>	種類	
<ns1:StartX>	地図左上起点 x 座標	
<ns1:StartY>	地図左上起点 y 座標	
<ns1:StartZ>	地図左上起点 z 座標	
<ns1:EndX>	地図右下終点 x 座標	
<ns1:EndY>	地図右下終点 y 座標	
<ns1:EndZ>	地図右下終点 z 座標	
<ns1:Content>	地図バイナリデータ	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setMapInfo>	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

9. TmsMap # getMapInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getMapInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:MapId>	地図 ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getMapInfo>	--	Web Service 名
<ns1:MapInfo>		地図情報
<ns1:MapId>	地図 ID	
<ns1:CoordId>	座標系 ID	
<ns1:Scale>	縮尺	
<ns1:Type>	種類	
<ns1:StartX>	地図左上起点 x 座標	
<ns1:StartY>	地図左上起点 y 座標	
<ns1:StartZ>	地図左上起点 z 座標	
<ns1:EndX>	地図右下終点 x 座標	
<ns1:EndY>	地図右下終点 y 座標	
<ns1:EndZ>	地図右下終点 z 座標	
<ns1:Content>	地図バイナリデータ	
<ns1:Status>	ステータスコード	

10. TmsMap # getMapList ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getMapList>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getMapList>	--	Web Service 名
<ns1:MapInfo>		地図情報の個数分繰り返し
<ns1:MapId>	地図 ID	
<ns1:Status>	ステータスコード	

11. Location # setLocationInfoByRobotID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setLocationInfoByRobotID>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:RobotId>	ロボット ID	
<ns1:LocationInfo>	--	位置情報
<ns1:CoordX>	座標 X	選択項目
<ns1:CoordY>	座標 Y	同上
<ns1:CoordZ>	座標 Z	同上
<ns1:OrientP>	向き P	同上
<ns1:OrientR>	向き R	同上
<ns1:OrientY>	向き Y	同上
<ns1:VelocityX>	速度 X	同上
<ns1:VelocityY>	速度 Y	同上
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	同上
<ns1:AdditionalInfo>	附加情報	同上
<ns1:Time>	時刻	同上
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setLocationInfoByRobotID>	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

12. Location # getLocationInfoByRobotID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1: getLocationInfoByRobotID >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:RobotId>	ロボット ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1: getLocationInfoByRobotID >	--	Web Service 名
<ns1:LocationInfo>	--	位置情報
<ns1:CoordX>	座標 X	
<ns1:CoordY>	座標 Y	
<ns1:CoordZ>	座標 Z	
<ns1:OrientP>	向き P	
<ns1:OrientR>	向き R	
<ns1:OrientY>	向き Y	
<ns1:VelocityX>	速度 X	
<ns1:VelocityY>	速度 Y	
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
<ns1:Time>	時刻	
<ns1:Status>	ステータスコード	

13. Location # setVisionInfoByVisionID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setVisionInfoByVisionID>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
	--	移動体情報の個数分繰り返し
<ns1:VID_VisionInfo>	--	
<ns1:Vid>	移動体 ID	
<ns1:VisionInfo>	移動体情報	
<ns1:CoordX>	座標 X	選択項目
<ns1:CoordY>	座標 Y	同上
<ns1:CoordZ>	座標 Z	同上
<ns1:OrientP>	向き P	同上
<ns1:OrientR>	向き R	同上
<ns1:OrientY>	向き Y	同上
<ns1:VelocityX>	速度 X	同上
<ns1:VelocityY>	速度 Y	同上
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	同上
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	同上
<ns1:Time>	時刻	同上
<ns1:Property>	属性	同上
<ns1:Status>	状態	同上
<ns1:Name>	名前	同上
<ns1:Action>	動作	同上
<ns1:Location>	場所	同上
<ns1:Image>	画像	同上
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setVisionInfoByVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

14. Location # getLocationInfoByVisionID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getLocationInfoByVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:VisionId>	移動体 ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getLocationInfoByVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:LocationInfo>	--	位置情報
<ns1:CoordX>	座標 X	
<ns1:CoordY>	座標 Y	
<ns1:CoordZ>	座標 Z	
<ns1:OrientP>	向き P	
<ns1:OrientR>	向き R	
<ns1:OrientY>	向き Y	
<ns1:VelocityX>	速度 X	
<ns1:VelocityY>	速度 Y	
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
<ns1:Time>	時刻	
<ns1:Status>	ステータスコード	

15. Location # getVisionInfoByVisionID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getVisionInfoByVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:VisionId>	移動体 ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getVisionInfoByVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:VisionInfo>	--	移動体情報
<ns1:CoordX>	座標 X	
<ns1:CoordY>	座標 Y	
<ns1:CoordZ>	座標 Z	
<ns1:OrientP>	向き P	
<ns1:OrientR>	向き R	
<ns1:OrientY>	向き Y	
<ns1:VelocityX>	速度 X	
<ns1:VelocityY>	速度 Y	
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
<ns1:Time>	時刻	
<ns1:Property>	属性	
<ns1:Status>	状態	
<ns1:Name>	名前	
<ns1:Action>	動作	
<ns1:Location>	場所	
<ns1:Image>	画像	
<ns1:Status>	ステータスコード	

16. Location # getVisionIDByVisionInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getVisionIDByVisionInfo >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:VisionInfo_Keys>	--	検索条件一覧
<ns1:VisionInfo_Key>	--	検索条件の個数分繰り返し
<ns1:VisionInfo>	--	検索対象となる移動体情報
<ns1:CoordX>	座標 X	選択項目
<ns1:CoordY>	座標 Y	同上
<ns1:CoordZ>	座標 Z	同上
<ns1:OrientP>	向き P	同上
<ns1:OrientR>	向き R	同上
<ns1:OrientY>	向き Y	同上
<ns1:VelocityX>	速度 X	同上
<ns1:VelocityY>	速度 Y	同上
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	同上
<ns1:AdditionalInfo>	附加情報	同上
<ns1:Time>	時刻	同上
<ns1:Property>	属性	同上
<ns1:Status>	状態	同上
<ns1:Name>	名前	同上
<ns1:Action>	動作	同上
<ns1:Location>	場所	同上
<ns1:Keys>	検索キー	検索キーとなる移動体情報の項目名の一覧 (カンマ区切り)
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getVisionIDByVisionInfo >	--	Web Service 名
<ns1:ResultVisionIds>	--	検索結果一覧
VisionIds	--	一つの検索条件に対応する検索結

					果の一覧、検索条件の個数分繰り返し
				VisionId	移動体 ID
					一つの検索条件に対応する検索結果の個数分繰り返し
			<ns1:Status>	ステータスコード	

17. Location # getVisionIDByRobotID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getVisionIDByRobotID >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:RobotID>	ロボット ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getVisionIDByRobotID >	--	Web Service 名
<ns1:VisionId >	移動体 ID	
<ns1:Status>	ステータスコード	

18. Location # getRobotIDByVisionID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getRobotIDByVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:VisionId>	移動体 ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getRobotIDByVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:RobotId>	ロボット ID	
<ns1:Status>	ステータスコード	

19. Location # getSurroundingInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getSurroundingInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:Radius>	周囲半径	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getSurroundingInfo>	--	Web Service 名
<ns1:VID_LocationInfos>	--	移動体の個数分繰り返し
<ns1:VID_LocationInfo>	--	移動体情報
<ns1:Vid >	移動体 ID	
<ns1:LocationInfo>	--	位置情報
<ns1:CoordX>	座標 X	
<ns1:CoordY>	座標 Y	
<ns1:CoordZ>	座標 Z	
<ns1:OrientP>	向き P	
<ns1:OrientR>	向き R	
<ns1:OrientY>	向き Y	
<ns1:VelocityX>	速度 X	
<ns1:VelocityY>	速度 Y	
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	
<ns1:Time>	時刻	
<ns1:Status>	ステータスコード	

20. Location # createVisionID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:createVisionID>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:VisionInfo>	--	移動体情報
<ns1:CoordX>	座標 X	選択項目
<ns1:CoordY>	座標 Y	同上
<ns1:CoordZ>	座標 Z	同上
<ns1:OrientP>	向き P	同上
<ns1:OrientR>	向き R	同上
<ns1:OrientY>	向き Y	同上
<ns1:VelocityX>	速度 X	同上
<ns1:VelocityY>	速度 Y	同上
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	同上
<ns1:AdditionalInfo>	附加情報	同上
<ns1:Time>	時刻	同上
<ns1:Property>	属性	同上
<ns1:Status>	状態	同上
<ns1:Name>	名前	同上
<ns1:Action>	動作	同上
<ns1:Location>	場所	同上
<ns1:Image>	画像	同上
<ns1:EnableExistCheck>	重複チェックフラグ	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:createVisionID>	--	Web Service 名
<ns1:VisionId>	移動体 ID	
<ns1:Status>	ステータスコード	

21. Location # deleteVisionID ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:deleteVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:VisionId>	--	移動体 ID
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:deleteVisionID >	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

22. RobotExtend # sendInfo ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:sendInfo>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:RobotInfo>	--	ロボット情報
<ns1:Height >	高さ	選択項目
<ns1:Color >	色	同上
<ns1:Radius >	半径	同上
<ns1:Status >	状態	同上
<ns1:Skills >	--	技能一覧 (選択項目)
<ns1:Skill>	技能	技能の数分で繰り返し
<ns1:CoordinateID >	希望座標系 ID	選択項目
<ns1:Message >	メッセージ	同上
<ns1:Image >	画像	同上
<ns1:Shape >	形状	同上
<ns1:SrdRadius >	デフォルト周囲半径	同上
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:sendInfo>	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

23. RobotExtend # linkVision ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:linkVision >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:LocationInfo >	--	位置情報
<ns1:CoordX>	座標 X	選択項目
<ns1:CoordY>	座標 Y	同上
<ns1:CoordZ>	座標 Z	同上
<ns1:OrientP>	向き P	同上
<ns1:OrientR>	向き R	同上
<ns1:OrientY>	向き Y	同上
<ns1:VelocityX>	速度 X	同上
<ns1:VelocityY>	速度 Y	同上
<ns1:VelocityZ>	速度 Z	同上
<ns1:AdditionalInfo>	追加情報	同上
<ns1:Time>	時刻	同上
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:linkVision >	--	Web Service 名
<ns1:VisionId>	移動体 ID	
<ns1:Status>	ステータスコード	

24. Task # setTaskHandler ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setTaskHandler >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:EventId>	イベント ID	-1 で固定
<ns1:IsSubscribe>	購読・購読取消フラグ	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:setTaskHandler >	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

25. Task # sendTask ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:sendTask >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:EventId>	イベント ID	-1 で固定
<ns1:RobotId>	ロボット ID	送信先
<ns1:Task>	タスク内容	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:sendTask >	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

26. Event # registerEvent (), Event # unregisterEvent ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:registerEvent >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:EventId>	イベント ID	
<ns1:IsRegister>	登録・登録取消フラグ	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:registerEvent >	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

27. Event # notifyEvent ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:notifyEvent>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:EventId>	イベント ID	
<ns1:Content>	イベント内容	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:notifyEvent >	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

28. Event # subscribeEvent (), Event # unsubscribeEvent ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:registerEvent >	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
<ns1:EventId>	イベント ID	
<ns1:IsSubscribe>	購読・購読取消フラグ	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:registerEvent >	--	Web Service 名
<ns1:Status>	ステータスコード	

29. Event # getEventList ()

キー	値	備考
リクエスト (デバイス ⇒ TMS)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getEventList>	--	Web Service 名
<ns1:DeviceId>	デバイス ID	
<ns1:UserId>	ユーザ ID	
応答 (TMS ⇒ デバイス)		
<soapenv:Envelope>	--	
<soapenv:Body>	--	
<ns1:getEventList>	--	Web Service 名
<ns1:EventInfos>	--	イベント情報一覧
<ns1:EventInfo>	--	イベント回数分繰り返す
<ns1:Id>	イベント ID	
<ns1:Comment>	備考	
<ns1:Status>	状態	発行元が存在するかを示す
<ns1:Status>	ステータスコード	

