

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2019-79288  
(P2019-79288A)

(43) 公開日 令和1年5月23日(2019.5.23)

(51) Int.Cl.			F I			テーマコード (参考)		
G05B	23/02	(2006.01)	G05B	23/02	V	3C223		
G08B	29/16	(2006.01)	G08B	29/16		5C087		
G08B	29/02	(2006.01)	G08B	29/02				
H04B	1/74	(2006.01)	H04B	1/74				

審査請求 未請求 請求項の数 4 O L (全 11 頁)

(21) 出願番号	特願2017-205912 (P2017-205912)	(71) 出願人	000233826 能美防災株式会社 東京都千代田区九段南4丁目7番3号
(22) 出願日	平成29年10月25日(2017.10.25)	(74) 代理人	100110423 弁理士 曾我 道治
		(74) 代理人	100111648 弁理士 梶並 順
		(74) 代理人	100147566 弁理士 上田 俊一
		(74) 代理人	100161171 弁理士 吉田 潤一郎
		(74) 代理人	100188514 弁理士 松岡 隆裕
		(74) 代理人	100194939 弁理士 別所 公博

最終頁に続く

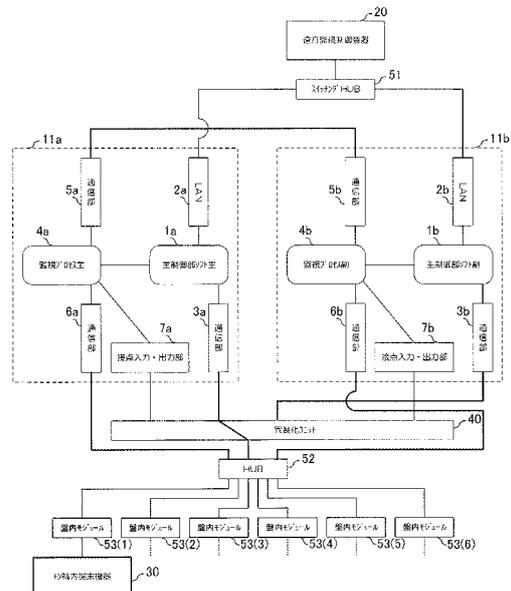
(54) 【発明の名称】 受信盤

(57) 【要約】

【課題】故障発生時のシステムダウンを回避することができる適切な冗長構成を備えた受信盤を得る。

【解決手段】2重化された第1の制御装置と第2の制御装置と、いずれかの制御装置を選択切り換え可能な冗長化ユニットとを備えた受信盤であって、第2の制御装置は、端末装置の監視・制御を実行する主制御実行部と、通常運用中の第1の制御装置に異常が発生していないかを監視する監視部とを有し、監視部は、第1の制御装置が通常運用中に、通常運用時における監視・制御を実行中の制御装置に固定で割り当てられる制御ノードの存在が確認できない場合には、第1の制御装置に異常が発生したと判断し、冗長化ユニットを切り換え制御し、第2の制御装置により通常運用時における複数の端末装置の監視・制御を継続させる。

【選択図】 図3



## 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

端末装置の監視・制御を実行するために 2 重化された第 1 の制御装置と第 2 の制御装置と、

前記第 1 の制御装置および前記第 2 の制御装置のいずれかに選択切り換えすることで、選択された制御装置により通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行させる冗長化ユニットと

を備えた受信盤であって、

前記第 2 の制御装置は、

前記端末装置の監視・制御を実行する主制御実行部と、

前記第 1 の制御装置が前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行している際に、前記第 1 の制御装置に異常が発生していないかを監視する監視部と

を有し、

前記第 1 の制御装置が前記通常運用時における監視・制御を実行している際に、前記監視部は、前記通常運用時における監視・制御を実行中の制御装置に固定で割り当てられる制御ノードの存在を確認し、前記制御ノードの存在が確認できない場合には、前記第 1 の制御装置に異常が発生したと判断し、前記第 1 の制御装置から前記第 2 の制御装置に選択切り換えするように前記冗長化ユニットを切り換え制御し、前記第 2 の制御装置により前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を継続させる

受信盤。

## 【請求項 2】

端末装置の監視・制御を実行するために 2 重化された第 1 の制御装置と第 2 の制御装置と、

前記第 1 の制御装置および前記第 2 の制御装置のいずれかに選択切り換えすることで、選択された制御装置により通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行させる冗長化ユニットと

を備えた受信盤であって、

前記第 2 の制御装置は、

前記端末装置の監視・制御を実行する主制御実行部と、

前記第 1 の制御装置が前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行している際に、前記第 1 の制御装置に異常が発生していないかを監視する監視部と

を有し、

前記第 1 の制御装置が前記通常運用時における監視・制御を実行している際に、前記監視部は、前記第 1 の制御装置との通信が途絶えた場合には、前記第 1 の制御装置に異常が発生したと判断し、前記第 1 の制御装置から前記第 2 の制御装置に選択切り換えするように前記冗長化ユニットを切り換え制御し、前記第 2 の制御装置により前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を継続させる

受信盤。

## 【請求項 3】

端末装置の監視・制御を実行するために 2 重化された第 1 の制御装置と第 2 の制御装置と、

前記第 1 の制御装置および前記第 2 の制御装置のいずれかに選択切り換えすることで、選択された制御装置により通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行させる冗長化ユニットと

を備えた受信盤であって、

前記第 2 の制御装置は、

前記端末装置の監視・制御を実行する主制御実行部と、

前記第 1 の制御装置が前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行している際に、前記第 1 の制御装置に異常が発生していないかを監視する監視部と

10

20

30

40

50

を有し、

前記第1の制御装置は、前記第1の制御装置が起動中に常時ONとなるようなON接点信号を出力し、

前記第1の制御装置が前記通常運用時における監視・制御を実行している際に、前記監視部は、前記第1の制御装置から出力された前記ON接点信号を入力接点信号として読み取り、前記入力接点信号がOFFである場合には、前記第1の制御装置に異常が発生したと判断し、前記第1の制御装置から前記第2の制御装置に選択切り換えするように前記冗長化ユニットを切り換え制御し、前記第2の制御装置により前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を継続させる

受信盤。

10

【請求項4】

端末装置の監視・制御を実行するために2重化された第1の制御装置と第2の制御装置と、

前記第1の制御装置および前記第2の制御装置のいずれかに選択切り換えすることで、選択された制御装置により通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行させる冗長化ユニットと

を備えた受信盤であって、

前記第2の制御装置は、

前記端末装置の監視・制御を実行する主制御実行部と、

前記第1の制御装置が前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を実行している際に、前記第1の制御装置に異常が発生していないかを監視する監視部と

20

を有し、

前記第1の制御装置が前記通常運用時における監視・制御を実行している際に、前記監視部は、

前記第1の制御装置との通信が途絶えた場合には、前記第1の制御装置に異常が発生したと判断し、前記第1の制御装置から前記第2の制御装置に選択切り換えするように前記冗長化ユニットを切り換え制御し、前記第2の制御装置により前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を継続させる第1の監視機能と、

前記通常運用時における監視・制御を実行中の制御装置に固定で割り当てられる制御ノードの存在を確認し、前記制御ノードの存在が確認できない場合には、前記第1の制御装置に異常が発生したと判断し、前記第1の制御装置から前記第2の制御装置に選択切り換えするように前記冗長化ユニットを切り換え制御し、前記第2の制御装置により前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を継続させる第2の監視機能と、

30

前記第1の制御装置は、前記第1の制御装置が起動中に常時ONとなるようなON接点信号を出力し、

前記第1の制御装置が起動中に常時ONとなる信号として前記第1の制御装置から出力されるON接点信号を入力接点信号として読み取り、前記入力接点信号がOFFである場合には、前記第1の制御装置に異常が発生したと判断し、前記第1の制御装置から前記第2の制御装置に選択切り換えするように前記冗長化ユニットを切り換え制御し、前記第2の制御装置により前記通常運用時における前記端末装置の監視・制御を継続させる第3の監視機能

40

の3つの監視機能のうち、2つ以上の監視機能を有し、前記2つ以上の監視機能の組合せに基づいて、前記第1の制御装置に異常が発生していないかを監視する

受信盤。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、端末機器の監視・制御を行うとともに、上位装置との間で監視・制御に関する情報をやり取りする受信盤に関し、特に防災システムに用いられる防災受信盤に関する

50

## 【背景技術】

## 【0002】

自動車専用道路等のトンネルには、トンネル内で発生する火災事故から人身および車両を守るため、非常用施設が設置されている。このような非常用施設としては、火災の監視と通報のために火災検知器、手動通報装置、非常電話が設けられている。また、火災の消火および延焼防止のために、消火栓装置が設けられ、さらに、トンネル躯体およびダクト内を火災から防護するために、水噴霧ヘッドから消火用水を散水させる水噴霧設備などが設置される。

## 【0003】

このように、トンネル内に設置された種々の端末機器を監視制御する防災受信盤を設けることで、トンネル防災システムを構築している従来技術がある（例えば、特許文献1参照）。

10

## 【先行技術文献】

## 【特許文献】

## 【0004】

【特許文献1】特開2002-246962号公報

## 【発明の概要】

## 【発明が解決しようとする課題】

## 【0005】

しかしながら、従来技術には、以下のような課題がある。

20

トンネルの防災システムに適用されるトンネル防災受信盤は、主制御機能をパソコンが担っており、1台のパソコンにて運用している。パソコンとしては、連続稼働が可能な工業用のものが用いられる。

## 【0006】

しかしながら、パソコンは、ハードディスク故障、マザーボード故障などのハードウェア故障、およびOSのフリーズ、アプリケーションエラーなどのソフトウェア故障、といった様々な故障が考えられる。なお、以下の説明において、このようなハードウェアの故障あるいはソフトウェアの故障がパソコンに発生した状態を、「異常発生時」と称することもある。このような異常発生時には、主制御機能を担っているパソコンがダウンすることになり、トンネル防災受信盤の機能が停止し、トンネル防災システムの運用に支障をきたす。

30

## 【0007】

そして、このような異常発生時には、主制御部の修理、交換等を迅速に実施して対応していた。

## 【0008】

本発明は、前記のような課題を解決するためになされたものであり、異常発生時のシステムダウンを回避することができる適切な冗長構成を備えた受信盤を得ることを目的とする。

## 【課題を解決するための手段】

## 【0009】

40

本発明に係る受信盤は、端末装置の監視・制御を実行するために2重化された第1の制御装置と第2の制御装置と、第1の制御装置および第2の制御装置のいずれかに選択切り換えすることで、選択された制御装置により通常運用時における端末装置の監視・制御を実行させる冗長化ユニットとを備えた受信盤であって、第2の制御装置は、端末装置の監視・制御を実行する主制御実行部と、第1の制御装置が通常運用時における端末装置の監視・制御を実行している際に、第1の制御装置に異常が発生していないかを監視する監視部とを有し、第1の制御装置が通常運用時における監視・制御を実行している際に、監視部は、第1の制御装置との通信が途絶えた場合には、第1の制御装置に異常が発生したと判断し、第1の制御装置から第2の制御装置に選択切り換えするように冗長化ユニットを切り換え制御し、第2の制御装置により通常運用時における端末装置の監視・制御を継続

50

させる第1の監視機能と、通常運用時における監視・制御を実行中の制御装置に固定で割り当てられる制御ノードの存在を確認し、制御ノードの存在が確認できない場合には、第1の制御装置に異常が発生したと判断し、第1の制御装置から第2の制御装置に選択切り換えするように冗長化ユニットを切り換え制御し、第2の制御装置により通常運用時における端末装置の監視・制御を継続させる第2の監視機能と、第1の制御装置は、第1の制御装置が起動中に常時ONとなるようなON接点信号を出力し、第1の制御装置が起動中に常時ONとなる信号として第1の制御装置から出力されるON接点信号を入力接点信号として読み取り、入力接点信号がOFFである場合には、第1の制御装置に異常が発生したと判断し、第1の制御装置から第2の制御装置に選択切り換えするように冗長化ユニットを切り換え制御し、第2の制御装置により通常運用時における端末装置の監視・制御を継続させる第3の監視機能の3つの監視機能のうち、少なくともいずれか1つの監視機能を有するものである。

10

**【発明の効果】****【0010】**

本発明によれば、通常運用として動作している主制御部パソコンに異常が発生したことを、3種の監視機能の少なくとも1つに基づいて判断でき、異常発生時においても、バックアップ用の主制御部パソコンに切り換えることで、システムの継続運転を可能とする構成を備えている。この結果、異常発生時のシステムダウンを回避することができる適切な冗長構成を備えた受信盤を得ることができる。

**【図面の簡単な説明】**

20

**【0011】**

【図1】主制御部パソコンが冗長化されていない従来 of トンネル防災システムの概略構成を示す説明図である。

【図2】本発明の実施の形態1に係る、主制御部パソコンが冗長化されたトンネル防災システムの概略構成を示す説明図である。

【図3】本発明の実施の形態1に係る、主制御部パソコンが冗長化されたトンネル防災システムの詳細構成を示す説明図である。

**【発明を実施するための形態】****【0012】**

以下、本発明の受信盤につき、図面を用いて説明する。

30

本発明は、主制御部パソコンを2重化した際に、それぞれの主制御部パソコンが、相手側の主制御部パソコンの状態を3種類の手法の少なくともいずれか1つの手法により監視することで、種々の異常発生に対し、システムがダウンすることを回避し、監視・制御の継続を可能とすることを技術的特徴とするものである。そこで、このような技術的特徴を備えた受信盤について、特に、トンネル内の火災等を監視する防災受信盤を具体例として、実施の形態を用いて、以下に詳細に説明する。

**【0013】**

実施の形態1 .

本発明の具体的な構成を説明する前に、従来技術である防災受信盤の概略構成と、本発明に係る防災受信盤の概略構成を、図面を用いて説明する。なお、以下の説明では、防災受信盤に組み込まれ、システムの監視・制御を実行する構成を、「主制御部パソコン」と称することとする。

40

**【0014】**

図1は、主制御部パソコンが冗長化されていない従来 of トンネル防災システムの概略構成を示す説明図である。一般的に、防災受信盤110は、各トンネルに1つ設けられ、接続される複数の端末機器30によってトンネル内を監視している。遠方監視制御装置20は、複数のトンネルの状況を確認するものであり、複数の防災受信盤110と接続されている。図1に示す従来 of トンネル防災システムの例では、遠方監視制御装置20と、トンネル内の各端末機器30との間に、1台の主制御部パソコン111を有する防災受信盤110が設けられているものとして説明する。

50

## 【 0 0 1 5 】

このような構成において、主制御部パソコン 1 1 に何らかのハードウェア故障あるいはソフトウェア故障が発生してしまうと、トンネル内の各端末機器 3 0 の監視・制御が実施できず、システムダウンとなり、トンネル内が無監視状態となる。

## 【 0 0 1 6 】

これに対して、図 2 は、本発明の実施の形態 1 に係る、主制御部パソコンが冗長化されたトンネル防災システムの概略構成を示す説明図である。図 2 に示した本実施の形態 1 に係るトンネル防災システムは、図 1 に示した従来のトンネル防災システムにおける防災受信盤 1 1 0 の代わりに、防災受信盤 1 0 を備えている。すなわち、図 2 に示す本実施の形態 1 に係るトンネル防災システムは、遠方監視制御装置 2 0 と、トンネル内の各端末機器 3 0 との間に、冗長化された 2 台の制御装置としての主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b を有する防災受信盤 1 0 が設けられている。

10

## 【 0 0 1 7 】

図 2 の構成を備えたトンネル防災システムは、主制御部パソコン 1 1 a が何らかの故障によりダウンした場合にも、バックアップ用の主制御部パソコン 1 1 b に切り換えることにより、システムの継続運転が可能となっている。

## 【 0 0 1 8 】

このような切り換えを実現するために、本実施の形態 1 に係る受信盤は、通常運用中の主制御部パソコンが正常に機能しているかを、バックアップ側の主制御部パソコンがソフトウェア的に監視する機能を備えている点を技術的特徴としている。そこで、主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b の具体的な内部構成およびソフトウェア処理について、図 3 を用いて詳細に説明する。

20

## 【 0 0 1 9 】

図 3 は、本発明の実施の形態 1 に係る、主制御部パソコンが冗長化されたトンネル防災システムの詳細構成を示す説明図である。図 2 に示す本実施の形態 1 に係るトンネル防災システムは、2 台の主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b、遠方監視制御装置 2 0、トンネル内端末機器 3 0、および冗長化ユニット 4 0 を主な構成としている。

## 【 0 0 2 0 】

遠方監視制御装置 2 0 と、2 台の主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b とは、スイッチング H U B 5 1 を介して相互通信が可能となっている。また、冗長化ユニット 4 0 は、2 台の主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b のいずれか 1 台と、選択的にハードウェア接続されるように、主制御部パソコン 1 1 内の監視プロセス 4 によって制御される。主制御部パソコン 1 1 の内部構成の詳細については、後述する。

30

## 【 0 0 2 1 】

冗長化ユニット 4 0 と接続された主制御部パソコン 1 1 a または主制御部パソコン 1 1 b と、各トンネル内端末機器 3 0 と通信を行う盤内モジュール 5 3 ( n ) とは、受信盤 1 0 内の通信を行うための通信プロトコルを備える H U B 5 2 を介して相互通信が可能となっている。この結果、主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b は、冗長化ユニット 4 0、H U B 5 2、および盤内モジュール 5 3 ( n ) を経由することで、各トンネル内端末機器 3 0 の監視・制御を実行する。なお、受信盤 1 0 内の通信を行うための通信プロトコルは、アーケネットやイーサネット（登録商標）等が適用でき、本発明において通信プロトコルは、特に限定されない。

40

なお、図 3 では、盤内モジュール 5 3 ( n ) として、ノード I D 1 ~ 6 に相当する 6 台の盤内モジュール 5 3 ( 1 ) ~ 盤内モジュール 5 3 ( 6 ) を有している場合を例示している。

## 【 0 0 2 2 】

次に、冗長化機能を実行する主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b の構成・機能について、詳細に説明する。主制御部パソコン 1 1 a は、主制御部ソフト 1 a、L A N 2 a、通信部 3 a、監視プロセス 4 a、通信部 5 a、通信部 6 a、および接点入力・出力部 7 a を備えて構成されている。同様に、主制御部パソコン 1 1 b は、主制御部ソフト 1 b、L A N 2

50

b、通信部 3 b、監視プロセス 4 b、通信部 5 b、通信部 6 b、および接点入力・出力部 7 bを備えて構成されている。

【0023】

このように、主制御部パソコン 1 1 aと主制御部パソコン 1 1 bは、いずれか一方が通常の運用時に動作している際に、他方がバックアップとして機能できるように、同様の構成を備えている。そこで、以下では、1台目の主制御部パソコン 1 1 aが、通常の運用時に動作している制御装置（第1の制御装置に相当）であり、2台目の主制御部パソコン 1 1 b（第2の制御装置に相当）が、バックアップ用として待機している制御装置であるとして、動作説明する。

【0024】

なお、図3では、1台目の主制御部パソコン 1 1 aが、通常の運用時に動作している第1の制御装置であるため、主制御部ソフト 1 a（第1の主制御実行部に相当）を「主制御部ソフト主」と表記し、監視プロセス 4 aを「監視プロセス主」と表記している。同様に、図3では、2台目の主制御部パソコン 1 1 bが、バックアップ用として待機している第2の制御装置であるため、主制御部ソフト 1 b（第2の主制御実行部に相当）を「主制御部ソフト副」と表記し、監視プロセス 4 bを「監視プロセス副」と表記している。

【0025】

主制御部ソフト 1 aは、通常の運用時にトンネル内端末機器 3 0の監視・制御を行うためのソフトウェアを実行する主制御実行部である。具体的には、主制御部ソフト 1 aは、LAN 2 aを介して、遠方監視制御装置 2 0と監視・制御に関連する情報を相互通信する。また、主制御部ソフト 1 aは、通信部 3 aを介して、各トンネル内端末機器 3 0と監視・制御に関連する情報を相互通信する。

【0026】

従って、主制御部ソフト 1 a、LAN 2 a、および通信部 3 aは、冗長化機能を有していない従来の主制御部パソコン 1 1にも備わっており、監視・制御を実行するために標準装備された構成に相当する。

【0027】

一方、監視プロセス 4 a、通信部 5 a、通信部 6 a、および接点入力・出力部 7 aは、冗長化機能を実現するために、主制御部パソコン 1 1 a内に新たに装備された構成に相当する。同様に、監視プロセス 4 b、通信部 5 b、通信部 6 b、および接点入力・出力部 7 bは、冗長化機能を実現するために、主制御部パソコン 1 1 b内に新たに装備された構成に相当する。

【0028】

監視プロセス 4 aは、監視プロセス 4 bと協働しながら、監視プロセス 4 bを経由して、自身の主制御部ソフト 1 aと、相手方の主制御部ソフト 1 bおよび監視プロセス 4 bが正常に動作しているか否かを監視するソフトウェアを実行する監視部である。同様に、監視プロセス 4 bは、監視プロセス 4 aと協働しながら、監視プロセス 4 aを経由して、自身の主制御部ソフト 1 bと、相手方の主制御部ソフト 1 aおよび監視プロセス 4 aが正常に動作しているか否かを監視するソフトウェアを実行する監視部である。

【0029】

通信部 5 aおよび通信部 5 bは、監視プロセス 4 aと監視プロセス 4 bとが相互通信を行うための通信インターフェースである。

【0030】

通信部 6 bは、主制御部パソコン 1 1 bがバックアップ用として動作している際に、HUB 5 2を介して監視プロセス 4 bが特定のノードの存在を監視することを可能とさせるための通信インターフェースである。

【0031】

また、通信部 6 aは、主制御部パソコン 1 1 aがバックアップ用として動作する際に、HUB 5 2を介して監視プロセス 4 aが特定のノード（後述する通信部 3 a、3 bのノード 2 5 5）の存在を監視することを可能とさせるための通信インターフェースである。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 3 2 】

監視プロセス 4 a、4 b ( 通信部 6 a、6 b ) を用いた主制御部ソフト 1 a、1 b ( 通信部 3 a、3 b ) の監視機能の詳細は、後述する。

## 【 0 0 3 3 】

接点入力・出力部 7 a および接点入力・出力部 7 b は、監視プロセス 4 a と監視プロセス 4 b とが相互に主制御部パソコン 1 1 a、1 1 b の接点入出力を確認するための入出力部である。

## 【 0 0 3 4 】

本実施の形態 1 では、主制御部パソコン 1 1 a に含まれている監視プロセス 4 a が通信部 5 a、通信部 6 a、および接点入力・出力部 7 a を介して、また、主制御部パソコン 1 1 b に含まれている監視プロセス 4 b が通信部 5 b、通信部 6 b、および接点入力・出力部 7 b を介して、主制御部パソコン 1 1 a が故障によりダウンした場合に、バックアップ用の主制御部パソコン 1 1 b に切り換えるための 3 つの監視機能を実現している。そこで、これら 3 つの監視機能について、以下に詳述する。

## 【 0 0 3 5 】

[ 第 1 の監視機能 ] 通信部 5 a、5 b を用いた監視機能

通信部 5 a、5 b により、監視プロセス主 4 a と監視プロセス副 4 b で相互通信を行うことで、監視プロセス 4 a、4 b は、お互いに生存確認 ( ソフトの停止、異常の確認 ) を行う。そして、相手との通信が途絶えた場合には、相手方のパソコン故障と見なし、バックアップ用として待機しているパソコンへ切り換えることが可能となる。

## 【 0 0 3 6 】

図 3 に示した構成例では、バックアップとして待機している監視プロセス 4 b は、通信部 5 b、通信部 5 a を介して、通常運用として動作している主制御部パソコン 1 1 a 内の監視プロセス 4 a と通信を行うことで、主制御部パソコン 1 1 a の生存確認 ( 詳細には、監視プロセス 4 a のソフトの停止等の異常確認 ) を行う。そして、監視プロセス 4 b は、監視プロセス 4 a との通信が途絶えた場合には、主制御部パソコン 1 1 a が故障した ( 詳細には、監視プロセス 4 a が故障した ) と判断する。

## 【 0 0 3 7 】

監視プロセス 4 b は、主制御部パソコン 1 1 a が故障したと判断した場合には、バックアップ用として待機している自身の主制御部パソコン 1 1 b により監視・制御を実行するために、冗長化ユニット 4 0 の切り換えを実行する。この結果、主制御部パソコン 1 1 a が故障し、通信部 5 a、5 b を介した相互通信が不可能になった場合にも、バックアップ用の主制御部パソコン 1 1 b により、システムの継続運転が可能である。

## 【 0 0 3 8 】

[ 第 2 の監視機能 ] 通信部 6 a、6 b を用いた監視機能

盤内モジュール 5 3 ( n ) との通信において、監視・制御を実行中の主制御部ソフト 1 ( すなわち、主制御部ソフト 1 a または主制御部ソフト 1 b の両方 ) に特定の制御ノード ( 例えば、ノード I D 2 5 5 ) を固定して割り当ててある。そして、冗長化ユニット 4 0 により、主制御部ソフト 1 a または主制御部ソフト 1 b は、どちらか一方しか、冗長化ユニット 4 0 を介した盤内モジュール 5 3 ( n ) との通信経路に存在しないようになっている。存在するのは、運用中の主制御部ソフト 1 である。

## 【 0 0 3 9 】

そこで、バックアップとして待機している監視プロセス 4 b は、通信部 6 b を介して H U B 5 2 を経由し、主制御部ソフト 1 a のノード I D 2 5 5 の存在を常時監視する。そして、監視プロセス 4 b は、ノード I D 2 5 5 の存在が確認できなくなった場合には、主制御部ソフト 1 a の停止等の異常や主制御部パソコン 1 1 a の異常が発生したと判断する。

## 【 0 0 4 0 】

監視プロセス 4 b は、主制御部ソフト 1 a の異常や主制御部パソコン 1 1 a の異常が発生したと判断した場合には、バックアップ用として待機している自身の主制御部パソコン 1 1 b により監視・制御を実行するために、冗長化ユニット 4 0 の切り換えを実行する。

この結果、主制御部ソフト 1 a の異常や主制御部パソコン 1 1 a の異常により、主制御部ソフト 1 a のノード ID 2 5 5 の存在確認ができなくなった場合にも、バックアップ用の主制御部パソコン 1 1 b により、システムの継続運転が可能である。

#### 【 0 0 4 1 】

[ 第 3 の監視機能 ] 接点入力・出力部 7 a、7 b を用いた監視機能

主制御部パソコン 1 1 a 内の接点入力・出力部 7 a からの接点出力は、冗長化ユニット 4 0 を介して、主制御部パソコン 1 1 b 内の接点入力・出力部 7 b の接点入力に接続されている。同様に、主制御部パソコン 1 1 b 内の接点入力・出力部 7 b からの接点出力は、冗長化ユニット 4 0 を介して、主制御部パソコン 1 1 a 内の接点入力・出力部 7 a の接点入力に接続されている。

10

#### 【 0 0 4 2 】

このような接続を用いて、監視プロセス 4 a、4 b は、お互いに接点入出力に基づく生存確認を行う。具体的には、監視プロセス 4 a、4 b は、自身のパソコンが起動している際には接点出力を ON 状態とする。この結果、監視プロセス 4 a、4 b は、相手方からの接点出力が ON 状態であるか否かを接点入力として確認し、接点入力が OFF になった場合には、相手方のパソコンが故障したと判断できる。

#### 【 0 0 4 3 】

図 3 に示した構成例では、バックアップとして待機している監視プロセス 4 b は、接点入力・出力部 7 b、冗長化ユニット 4 0、および接点入力・出力部 7 a を介して、監視プロセス 4 a からの接点入力 that ON 状態であるか否かを確認する。そして、監視プロセス 4 b は、監視プロセス 4 a からの接点入力 that OFF となった場合には、主制御部パソコン 1 1 a が故障したと判断する。

20

#### 【 0 0 4 4 】

監視プロセス 4 b は、主制御部パソコン 1 1 a が故障したと判断した場合には、バックアップ用として待機している自身の主制御部パソコン 1 1 b により監視・制御を実行するために、冗長化ユニット 4 0 の切り換えを実行する。この結果、主制御部パソコン 1 1 a が故障し、接点入出力が正常に読み取れなくなった場合にも、バックアップ用の主制御部パソコン 1 1 b により、システムの継続運転が可能である。

#### 【 0 0 4 5 】

以上のように、実施の形態 1 によれば、通常運用として動作している主制御部パソコンに故障が発生したことを、監視プロセス 4 による 3 種の監視機能に基づいて判断できる構成を備えている。従って、バックアップとして待機している主制御部パソコン 1 1 は、3 種の監視機能の少なくともいずれか 1 つで故障が検出された場合には、バックアップ用の主制御部パソコン 1 1 に切り換えることで、システムの継続運転を可能としている。そして、通常運用していた主制御部パソコン 1 1 が故障したことを遠方監視制御装置 2 0 に送信する。

30

#### 【 0 0 4 6 】

なお、本実施の形態では、防災受信盤 1 0 がトンネル内端末機器 3 0 と接続されているシステムで説明したが、トンネルの規模が大きくなれば、防災受信盤 1 0 は、中継盤を介してトンネル内端末機器 3 0 と接続されることになる。この場合、中継盤の冗長化の構成は、防災受信盤 1 0 と同様であり、防災受信盤 1 0 および中継盤が冗長化される。

40

#### 【 0 0 4 7 】

従来は、ハードディスクだけは、ミラー構成により 2 重化されていた。これに対して、本発明では、上述した 3 種の監視機能を実行する構成をさらに備えている。この結果、通常運用として動作している主制御部パソコンに関して、監視ソフトが停まってしまった異常検出を第 1 の監視機能で実現し、主制御部ソフトだけが停まってしまった異常検出を第 2 の監視機能で実現し、ハードウェア自体の故障検出を第 3 の監視機能で実現している。なお、ハードウェアの故障は、第 1 の監視機能、第 2 の監視機能でも検出することができる。従って、想定される種々の故障に対して、故障発生時のシステムダウンを回避することができる適切な冗長構成を備えた受信盤を実現できる。

50

【 0 0 4 8 】

また、第 1 ~ 3 の監視機能は、それぞれで異常を検出するのではなく、組合せて検出する異常もある。例えば、通信部 5 a、5 b 間の線が断線した場合、第 1 の監視機能によれば両方の監視プロセス 4 a、4 b が異常だと検出してしまふ。そこで、通信部 5 a、5 b 間の断線を第 1 の監視機能と第 2 の監視機能の組み合わせで監視することで、通信部 5 a、5 b 間の通信が途絶えても、監視プロセス 4 b は、ノード I D 2 5 5 の存在が確認できている場合には、主制御部パソコン 1 1 a はシステムを監視できるとして主制御部パソコン 1 1 b は自身に切り換えることはせず、断線異常を警報する。

【 0 0 4 9 】

また、第 1 または第 2 の監視機能で検出する主制御部ソフトだけが停まってしまった異常が発生した場合、バックアップ用の主制御部パソコン 1 1 から通常運用していて異常が発生した主制御部パソコン 1 1 に再起動の信号を出力し、ソフトの異常を解消しても良い。

10

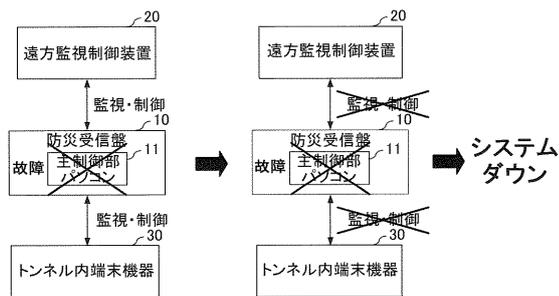
【 符号の説明 】

【 0 0 5 0 】

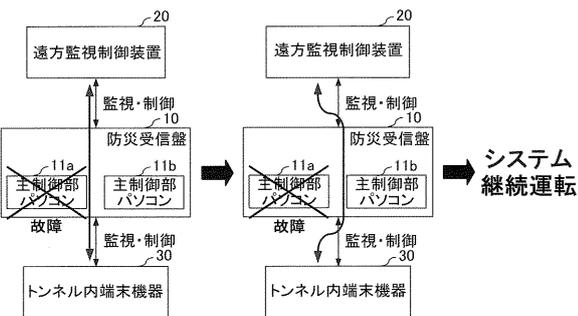
1 a、1 b 主制御部ソフト、2 a、2 b LAN、3 a、3 b 通信部、4 a、4 b 監視プロセス、5 a、5 b 通信部、6 a、6 b 通信部、7 a、7 b 接点入力・出力部、10 防災受信盤、11 a、11 b 主制御部パソコン、20 遠方監視制御装置、30 トンネル内端末機器、40 冗長化ユニット、51 スwitching HUB、52 HUB、53 盤内モジュール。

20

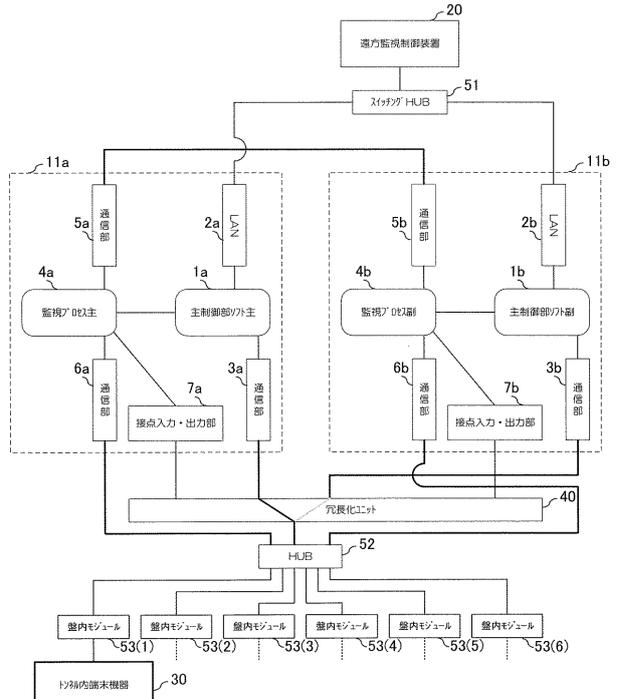
【 図 1 】



【 図 2 】



【 図 3 】



---

フロントページの続き

(74)代理人 100206782

弁理士 佐藤 彰洋

(72)発明者 大西 和之

東京都千代田区九段南4丁目7番3号 能美防災株式会社内

(72)発明者 狩山 則之

東京都千代田区九段南4丁目7番3号 能美防災株式会社内

(72)発明者 佐々木 建弥

東京都千代田区九段南4丁目7番3号 能美防災株式会社内

Fターム(参考) 3C223 AA15 BA03 BA05 CC02 CC06 DD03 DD06 EA01 GG01

5C087 BB74 CC02 CC22 CC42 CC46 DD04 DD28 EE08 EE19 FF01

FF02 FF03 FF04 FF19 GG54