**Telemetry**

**Nodes List**

**S**

**Publisher**

**Adapters**

**Recipe**

**Adapters**

**Monitor**

**Adapter**

**Procedure**

**Adapter**

**Monitor**

**Thread**

**DDT Broker**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Configuration**

**CCF Control Application**

**Camera**

**OLDB**

**Communication**

**Adapter**

**Simulation**

**Communication**

**Adapter**

**Acquisition**

**Thread**

**Input Queue**

**Processing**

**Thread(s)**

**Output Queue(s)**

**RAD Event Handler**

**(Main Thread)**

**Publisher**

**Thread(s)**

**Client**

**DDT**

**Pub/Sub**

**Simulation**

**Data File**

**Configuration**

**Output Data**

**Product Files**

**Configuration**

**Camera  
Name**

**Mapping**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Metadata  
Name**

**Mapping**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Dictionaries**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Dictionaries**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Dictionaries**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**RTMS**

**Telemetry Nodes Schema**

**S**

**Telemetry**

**Nodes List**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Logging**

**Properties**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Specific**

**Setup  
Schema(s)**

**S**

**CCF Control**

**Setup  
Schema**

**S**

**CCF Control**

**Server Schema**

**S**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Configuration**

**Simulation**

**Data File**

**Camera  
Name**

**Mapping**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Metadata  
Name**

**Mapping**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Dictionaries**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Dictionaries**

**Initialisation**

**Setup**

**S**

**Dictionaries**

**Initialisation**

**Setup**

**S**



**CCF**

**gui**

**pycli**

**fits\_cube\_gen**

**dcssend**

**rtms2ccflib**

**cli**

**ccfclib**

**protocols**

**stdpub**

**stdrecipe**

**tools**

**sim**

**control**

**mptk**

**common**