# OpenRTM-aist (C++) - マニュアル #1100

## RTC::InPortPushConnectorの説明の追加

2010/01/19 13:30 - 匿名ユーザー

| | | | |
|---|---|---|---|
| **ステータス:** | 終了 | **開始日:** | 2010/01/19 |
| **優先度:** | 通常 | **期日:** | |
| **担当者:** | | **進捗率:** | 100% |
| **カテゴリ:** | | **予定工数:** | 0.00時間 |
| **対象バージョン:** | | | |

**説明**

RTC::InPortPushConnectorの以下のメソッドの説明を追加する。

- InPortPushConnector::activate
- InPortPushConnector::deactivate
- InPortPushConnector::createBuffer

**履歴**

**#1 - 2010/01/21 13:51 - 匿名ユーザー**

*- ステータス を 新規 から 担当 に変更*

*- 担当者 を 匿名ユーザー にセット*

**#2 - 2010/02/19 10:45 - n-ando**

*- ステータス を 担当 から 終了 に変更*

*- 進捗率 を 0 から 100 に変更*