

RTC::Managerの説明の追加

2010/01/19 13:37 - 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:  |    |       |            |
| <b>説明</b><br>RTC::Managerの以下の説明を追加する。 <ul style="list-style-type: none"><li>• Manager::ComponentManager</li><li>• Manager::ECFactoryManager</li><li>• Manager::createORBEndpoints (coil::vstring &amp;endpoints)</li><li>• Manager::createORBEndpointOption (std::string &amp;opt, coil::vstring &amp;endpoint)</li><li>• Manager::initComposite ()</li><li>• Manager::initFactories ()</li><li>• Manager::m_mgrservant</li><li>• Manager::m_logfiles</li><li>• Manager::m_runner</li><li>• Manager::m_terminator</li><li>• Manager::m_terminate</li><li>• Manager::ECFactoryPredicate</li><li>• Manager::FactoryPredicate</li><li>• Manager::InstanceName</li><li>• Manager::ModuleFactories</li><li>• Manager::Term *</li></ul> |    |       |            |

履歴

#1 - 2010/01/21 15:41 - 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 - 2012/02/10 11:37 - 匿名ユーザー

- ステータスを 担当 から 解決 に変更
- 進捗率を 0 から 100 に変更

#3 - 2012/02/13 18:49 - n-ando

- ステータスを 解決 から 終了 に変更