OpenRTM-aist (C++) - マニュアル #1118

RTC::ConnectionCallbackの説明の追加

2010/01/19 14:10 - 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:	n-ando	**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::ConnectionCallbackに説明を追加する。

- ConnectionCallback::~ConnectionCallback (void)
- ConnectionCallback::operator() (RTC::ConnectorProfile &profile)=0

履歴

#1 - 2010/01/25 10:01 - 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 - 2010/02/08 22:50 - n-ando

- ステータス を 担当 から 終了 に変更

- 担当者 を 匿名ユーザー から n-ando に変更

- 進捗率 を 0 から 100 に変更