

OpenRTM-aist (C++) - バグ #1309

データポートのconnect/disconnect時の問題

2010/03/05 15:45 - kurihara

ステータス:	終了	開始日:	2010/03/05
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			
InPortのread()またはisNew()を行うRTCにおいて、データポートのconnect/disconnectを繰り返し行った場合に、下記のエラーが発生する場合がある。 (このエラーは、InPort側のRTCのみにおいて発生し、OutPort側のRTCでは確認されていない。)			
omniORB: ERROR -- A servant has been deleted that is still activated. id: root<13694> (deactivating)			
InPortPushConnector::disconnect()内のcfactory.deleteObject(m_provider);にて上記エラーが発生している。			

履歴

- #1 - 2010/03/05 15:47 - kurihara
- テストは、InPortを持つRTCとOutPortを持つRTCをACTIVE状態とし、これらのポートを5msec周期でconnect/disconnectを行っている。
(connect/disconnect呼出には、rtc_handle.pyを使用している。)
- #2 - 2010/04/22 17:34 - n-ando
- ステータス を 新規 から 終了 に変更
- 進捗率 を 0 から 100 に変更
- InPortCorbaCdrProviderのデストラクタでCORBAオブジェクトをdeactivateしている箇所をtry/catchで囲った。[\(r1962\)](#)