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)