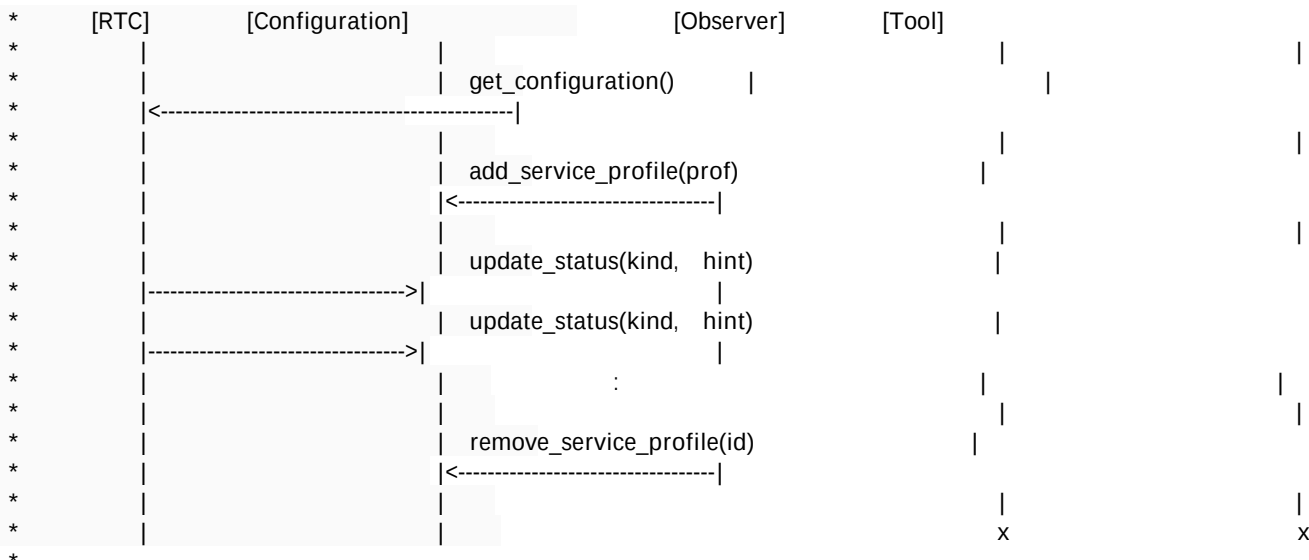


ステータス:	終了	開始日:	2011/02/23
優先度:	通常	期日:	
担当者:		進捗率:	100%
カテゴリ:		予定工数:	0.00時間
対象バージョン:			

RTCの内部状態の変化をフックし通知するためのSDOサービスコンシューマ ComponentObserverConsumer を実装する。

```
* <pre>
```



```

* </pre>
*
* なお、ServiceProfile::properties に指定するプロパティとしては、
*
* - observed_status: ALL or kind of status
* - heartbeat.enable: YES/NO
* - heartbeat.interval: x [s]
*
* がある。
*
* - observed_status: ALL または状態の種類をカンマ区切りで指定
  監視する状態を指定する。指定可能な状態を表す文字列は、
  COMPONENT_PROFILE, RTC_STATUS, EC_STATUS, PORT_PROFILE,
  CONFIGURATION 5種類である。監視したい対象をカンマで区切り複数指
  定することができる。また、すべての状態を監視する場合、ALL を指定
  することができる。指定文字列は大文字、小文字を問わない。
*
* - heartbeat.interval: 秒単位で数値で指定
  ハートビートを送信する周期を秒単位で指定する。なお、指定した秒数
  でハートビートが必ず送信される保証はない。したがって、RTCが死ん
  だかどうかを確認するには、heartbeat.interval 数回分の時間を待つ
  必要がある。
*
* - heartbeat.enable: YES または NOで指定
  Tool側では、状態に変化があるまで RTC が生存しているかどうか知る
  ことはできないため、突然RTCが死んだ場合には、これを知ることがで
  きない。そこで、HEART_BEAT イベントを周期的にRTC側から送らせるこ
  とができる。ハートビートを有効にするか否かをこのオプションで指定
  する。

```

履歴

#1 - 2011/02/23 09:14 - 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