

OpenRTM-aist (C++) - バグ #2175

RTC終了時、on_shutdownとon_finalizeの呼び出される順番が逆

2011/06/29 17:51 - kurihara

ステータス:	終了	開始日:	2011/06/29
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			
株式会社セック 小田桐様からの報告			
・ RTC終了時、on_shutdownとon_finalizeの呼び出される順番が逆ではないかと思います。 RTCを終了させる際、on_finalizeが呼ばれてからon_shutdownが呼ばれています。 OMGのRTC Specification 5.2.2.6.3 stop によれば、on_shutdownの後にon_finalizeが呼ばなければならないと思います。			
RTOBJECT.cppのRTOBJECT_impl::finalize()内、ReturnCode_t ret(on_finalize()); とshutdown(); が逆になっているため、on_finalize() > on_shutdown()の順に呼ばれている。			

関係しているリビジョン

リビジョン 2193 - 2011/07/01 00:16 - n-ando

ExecutionContext's stop() should be called after deactivate_component() operation in exit() process. refs #2175

リビジョン 2193 - 2011/07/01 00:16 - n-ando

ExecutionContext's stop() should be called after deactivate_component() operation in exit() process. refs #2175

リビジョン 2193 - 2011/07/01 00:16 - n-ando

ExecutionContext's stop() should be called after deactivate_component() operation in exit() process. refs #2175

履歴

- #1 - 2011/06/30 23:00 - n-ando
- RTOBJECT_impl::finalize()内のshutdown();は実際にはon_shutdownとは関係なくてポート等の終了処理とCORBAオブジェクトの非アクティブ化のための関数。
- #2 - 2011/07/01 00:18 - 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

実際には、RTOBJECT_impl::exit() の中で、owned ECのdeactivateを行っているが、このときExecutionContext::stop()が呼ばれるべきであった。

以下のように変更

```
--- RTOBJECT.h      (revision 2191)
+++ RTOBJECT.h      (working copy)
@@ -4883,7 +4883,9 @@
     {
         if (!CORBA::is_nil(ec) && !ec->_non_existent())
         {
+            ec->deactivate_component(RTC::LightweightRTOBJECT::_duplicate(m_comp));
+            ec->stop();
         }
     }
```

```
LightweightRTObject_var m_comp;
```