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が呼ばれ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;
```