

コア - バグ #2808

ExtTrigExecutionContext, SynchExtTriggerEC の deactivate_component() を修正する

2013/08/27 10:28 - n-ando

ステータス:	新規	開始日:	2013/08/27
優先度:	通常	期日:	
担当者:	n-ando	進捗率:	0%
カテゴリ:		予定工数:	0.00時間
対象バージョン:			
説明			
<p>中岡さんから以下の様な報告があったので調査して反映させる。</p> <p>産総研の中岡です。</p> <p>以前静岡大の清水さんが本MLにポストされた02356の投稿を見つけたのですが、そこでSynchExtTriggerECのdeactivate_component()の挙動に関する指摘がありました。</p> <p>具体的にはExtTrig系のECでは deactivate_component()内にてtick()を行わないと、状態遷移が行われずにタイムアウトするまで処理がブロックしてしまうというものです。</p> <p>これについてはバージョン1.1.0-RC3に関する指摘だったようなのですが、1.1.0-RELEASEについても修正がされていないようです。</p> <p>実は開発中のChoreonoidでRTCを用いたシミュレーションを行っていると、コンポーネントのdeactivate時に一定の時間固まる症状が出まして、これをなんとかしたく思って上記の投稿を見つけた次第です。 (Windowsだと場合によってはRTCひとつをdeactivateするのに何秒も固まってしまう...。)</p> <p>とりあえずChoreonoidにおいて以下のようなdeactivate_componentをもつECを作って動かしたところ、固まる症状がなくなりました。</p> <pre>RTC::ReturnCode_t ChoreonoidExecutionContext::deactivate_component(RTC::LightweightRTObject_ptr comp) throw (CORBA::SystemException) { RTC_TRACE(("deactivate_component()")); Compltr it = std::find_if(m_comps.begin(), m_comps.end(), find_comp(comp)); if(it == m_comps.end()) { return RTC::BAD_PARAMETER; } if(!(it->_sm.m_sm.isIn(RTC::ACTIVE_STATE))){ return RTC::PRECONDITION_NOT_MET; } it->_sm.m_sm.goTo(RTC::INACTIVE_STATE); tick(); if(it->_sm.m_sm.isIn(RTC::INACTIVE_STATE)){ RTC_TRACE(("The component has been properly deactivated.")); return RTC::RTC_OK; } RTC_ERROR(("The component could not be deactivated.")); return RTC::RTC_ERROR; }</pre>			

ただ、やはりOpenRTM-aist本体でこの修正がなされていることが望ましいので、今後のリリースで修正をお願いできますでしょうか(ExtTrigExecutionContext, SynchExtTriggerECの両方にしておくべきかと思います。)

以上よろしくお願ひ致します。

履歴

#1 - 2014/03/14 09:47 - n-ando

- 対象バージョンを RELENG_1_1 から RELEASE_1_1_1 に変更

#2 - 2015/07/01 09:27 - n-ando

- プロジェクトを OpenRTM-aist (C++) から コア に変更

#3 - 2015/07/10 23:34 - n-ando

- 対象バージョンを削除 (RELEASE_1_1_1)