

ステータス:	新規	開始日:	2013/12/24
優先度:	通常	期日:	
担当者:		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

- 具体例・・・以下のIDLを定義した場合、CalibrationServiceSVC_impl.cpp, CalibrationServiceSVC_impl.h ファイルの修正が必要となる

```
#ifndef CALIBRATION_SERVICE_IDL
#define CALIBRATION_SERVICE_IDL

#include "InterfaceDataTypes.idl"

module ImageCalibService
{
    interface CalibrationService
    {
        RTC::CameraInfo getCalibParameter();
    };
};

#endif /* CALIBRATION_SERVICE_IDL */
```

- CalibrationServiceSVC_impl.hの修正箇所

```
ImageCalibService::RTC::CameraInfo get_CalibParameter();

RTC::CameraInfo get_CalibParameter();
```

- CalibrationServiceSVC_impl.cppの修正箇所

```
ImageCalibService::RTC::CameraInfo CalibrationServiceSVC_impl::get_CalibParameter()

RTC::CameraInfo CalibrationServiceSVC_impl::get_CalibParameter()
```

履歴

#1 - 2013/12/25 17:43 - n.kawauchi

- 関連して、IDLファイルでsequence型のメンバー変数を持つ構造体のデータ型の関数を定義した場合、RTCビルダーが自動生成するコードに不備がある
- 具体例・・・ 次のIDLを使用

```
#ifndef CALIBRATION_SERVICE_IDL
#define CALIBRATION_SERVICE_IDL

#include "InterfaceDataTypes.idl"

module ImageCalibService
```

```
{
    typedef sequence<RTC::CameraImage> ImageList;
    interface CalibrationService
    {
        RTC::CameraImage captureCalibImage(in short num);
    };
};
#endif /* CALIBRATION_SERVICE_IDL */
```

- CalibrationService.hh ではポインタ型で宣言されている (CameraImage型にsequence型メンバーが含まれている)

```
virtual RTC::CameraImage* captureCalibImage(::CORBA::Short num) = 0;
```

- CalibrationServiceSVC_impl.cpp,hの方はポインタ型になっていないので、修正が必要

```
RTC::CameraImage CalibrationServiceSVC_impl::captureCalibImage(CORBA::Short num)
RTC::CameraImage* CalibrationServiceSVC_impl::captureCalibImage(CORBA::Short num)
```