RTC Builder - 整備 #3365

Pythonのテンプレートコードでデフォルトではデータポート変数がうまく初期化できない問題を解決する

2015/11/18 11:14 - n-ando

ステータス:	終了	**開始日:**	2015/11/18
優先度:	通常	**期日:**	
担当者:	n-ando	**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

self._d_flippedImage = RTC.CameraImage(RTC.Time(0,0),0)

メンバーが実際には7つあるため、実行するとエラーになる。

履歴

#1 - 2015/11/18 11:17 - n-ando

以下のようにすれば、解決可能

```
arg1 = [None] * ((len(RTC._d_CameraImage) - 4) / 2)
self._d_flippedImage = RTC.CameraImage(*arg1)
```

RTC._d_CameraImage には CameraImage のメンバーの情報が入っている。

```
_0_RTC._d_CameraImage = (
    omniORB.tcInternal.tv_struct, CameraImage, CameraImage._NP_RepositoryId, "CameraImage",
    "tm", omniORB.typeMapping["IDL:RTC/Time:1.0"],
    "width", omniORB.tcInternal.tv_ushort,
    "height", omniORB.tcInternal.tv_ushort,
    "bpp", omniORB.tcInternal.tv_ushort,
    "format", (omniORB.tcInternal.tv_string,0),
    "fDiv", omniORB.tcInternal.tv_double,
    "pixels", (omniORB.tcInternal.tv_sequence, omniORB.tcInternal.tv_octet, 0)
)
```

メンバーの数は、(len(RTC._d_CameraImage) - 4) / 2 で取得可能なので、None * 要素数 のタプルを用意し、引数に * 付きで与える。
これにより、とりあえずすべてのメンバーを None で初期化できる。

#2 - 2015/11/18 23:40 - n-ando

- ステータス を 新規 から 解決 に変更

- 進捗率 を 0 から 100 に変更

修正＆確認済み

#3 - 2017/02/15 08:49 - n-ando

- ステータス を 解決 から 終了 に変更