コア - バグ #3697

ECにアタッチされたRTCが即座に追加されないためACTIVATE時に適切に遷移しない問題

2016/10/31 16:06 - n-ando

ステータス:	担当	**開始日:**	2016/10/31
優先度:	通常	**期日:**	
担当者:	n-ando	**進捗率:**	90%
カテゴリ:		**予定工数:**	0.00時間
対象バージョン:			

説明

金広です。

ありがとうございます。
動くようになってきました。

ただまだ問題があります。
rtc1,rtc2,rtc3と3つのコンポーネントを作って、rtc1の実行コンテキストを使って
rtc2,rtc3も直列実行するように設定すると、
https://github.com/fkanehiro/hrpsys-base/blob/master/python/rtm.py#L454

rtc1,rtc2,rtc3という順序でactivateすれば問題ないのですが、rtc3,rtc2,rtc1と
いう順序でactivateすると、rtc3とrtc2はACTIVE_STATEに遷移しません。
この辺りも何か作法に変更あったのでしょうか。

ロボットソフトウェアプラットフォーム研究チームの宮本と申します。

実行コンテキストで複数のコンポーネントを実行する際にactivateする順序によって一部のコンポーネントがACTIVE_STATEに遷移しない問題ですが、原因を特定できたのでご報告いたします。

まず実行コンテキストにアタッチしたコンポーネントはExecutionContextWorkerクラスのm_compsという配列に追加されるのですが、ExecutionContextインターフェースのadd_componentで実行コンテキストにコンポーネントを追加しようとても即座にはm_compsにコンポーネントは追加されません。
この時点では別の配列に格納しておいて、updateComponentListという関数が呼び出された時点でm_compsに追加されます。

コンポーネントの処理実行中にコンポーネントの追加をしないようにするために、このようになっています。

> rtc1,rtc2,rtc3という順序でactivateすれば問題ないのですが、rtc3,rtc2,rtc1と
> いう順序でactivateすると、rtc3とrtc2はACTIVE_STATEに遷移しません。

updateComponentList関数はinvokeWorkerDoという関数で呼び出されていて、invokeWorkerDo関数はPeriodicExecutionContextのsvc関数で呼び出されています。
ただ全てのコンポーネントがINACTIVE_STATEの場合、以下の箇所で処理が止められてしまいinvokeWorkerDo関数が実行されずupdateComponentList関数も実行されません。

```
int    PeriodicExecutionContext::svc(void)
{
                                (省略)

                        Guard    guard(m_workerthread.mutex_);
                        while    (!m_workerthread.running_)
                            {
                                m_workerthread.cond_.wait();
        //ここで止められているため下のinvokeWorkerDo関数は実行されず、updateComponentList関数も実行されない
        //既にアタッチしたコンポーネントをアクティブにするとsignal関数が呼び出されて下の処理が実行される
                            }
                }

                    coil::TimeValue    t0(coil::gettimeofday());
                    ExecutionContextBase::invokeWorkerDo();
                    ExecutionContextBase::invokeWorkerPostDo();
                    coil::TimeValue    t1(coil::gettimeofday());
```

既にアタッチしてあるコンポーネントをactivateした場合、invokeWorkerDo関数が呼び出されてupdateComponentList関数も呼び出されるのでコンポーネントが追加されます。
rtc1をrtc2、rtc3より先にactivateした場合にはm_compsにrtc2、rtc3が追加されているのでACTIVE_STATEに遷移しますが、rtc2、rtc3を先にactivateした場合はこの時点でm_compsにrtc2、rtc3が追加されておらずコンポーネントを見つけられずに失敗します。

全てのコンポーネントがINACTIVE_STATEの時にコンポーネントを追加しても問題はないので、今後修正する予定です。

よろしくお願いします。

関係しているリビジョン

リビジョン 2795 - 2016/11/01 02:13 - n-ando

[incompat,bugfix,EC] EC activation bug for multiple RTCs when they activated from participants RTCs. refs #3697

リビジョン 2795 - 2016/11/01 02:13 - n-ando

[incompat,bugfix,EC] EC activation bug for multiple RTCs when they activated from participants RTCs. refs #3697

リビジョン 2796 - 2016/11/10 10:39 - kawauchi

[incompat,bugfix,EC] Return code was added. refs #3697

リビジョン 2796 - 2016/11/10 10:39 - kawauchi

[incompat,bugfix,EC] Return code was added. refs #3697

リビジョン 3097 - 2017/12/10 08:48 - n-ando

merged changes from trunk/OpenRTM-aist r2795-2805 during 2016-11
[incompat,bugfix,EC,->RELENG_1_2] EC activation bug for multiple RTCs when they activated from participants RTCs. refs #3697
[incompat,bugfix,EC,->RELENG_1_2] Return code was added. refs #3697
[incompat,bugfix,EC,->RELENG_1_2]Modified for ExtTrigExecutionContext. #3697
[compat,bugfix,->RELENG_1_2]refs #3703
[compat,bugfix,->RELENG_1_2] Initialization of connector_id was corrected. refs #3708
[compat,->RELENG_1_2] ExtTrigger sample has been added in windows source package. refs #3709
[compat,1.2,->RELENG_1_2] Version number updated.
[incompat,->RELENG_1_2] CPU affinity setting has been added. refs #3711
[incompat,->RELENG_1_2] CPU affinity setting for ExecutionContext (only PeriodicEC) has been added. refs #3711
[incompat,->RELENG_1_2] CPU affinity setting for ExecutionContext (only PeriodicEC) has been added. refs #3711

リビジョン 3097 - 2017/12/10 08:48 - n-ando

merged changes from trunk/OpenRTM-aist r2795-2805 during 2016-11
[incompat,bugfix,EC,->RELENG_1_2] EC activation bug for multiple RTCs when they activated from participants RTCs. refs #3697
[incompat,bugfix,EC,->RELENG_1_2] Return code was added. refs #3697
[incompat,bugfix,EC,->RELENG_1_2]Modified for ExtTrigExecutionContext. #3697
[compat,bugfix,->RELENG_1_2]refs #3703
[compat,bugfix,->RELENG_1_2] Initialization of connector_id was corrected. refs #3708
[compat,->RELENG_1_2] ExtTrigger sample has been added in windows source package. refs #3709
[compat,1.2,->RELENG_1_2] Version number updated.
[incompat,->RELENG_1_2] CPU affinity setting has been added. refs #3711
[incompat,->RELENG_1_2] CPU affinity setting for ExecutionContext (only PeriodicEC) has been added. refs #3711
[incompat,->RELENG_1_2] CPU affinity setting for ExecutionContext (only PeriodicEC) has been added. refs #3711

履歴

#1 - 2016/11/01 02:05 - n-ando

- 進捗率 を 0 から 50 に変更

構造

ExecutionContextWorker--<>ExecutionContextBase<|---PeriodicExecutionContext

原因

- PeriodicExecutionContext では参加しているすべてのRTCがINACTIVEの時スレッドを止める。
- ExecutionContextWorker::addComponent/removeComponent
  ではスレッドが動いているときには、コンポーネントの参照を保持するリストを更新せず、1周期回り切ったときにリストの更新を行う。
- リストの更新を行う関数 ExecutionContextWorker::updateComponentList()
  は1)isRunning()==falseの時(ECのstateがstoppingの時)、またはスレッドが1周期回り切ったときのみ
- スレッドが止まっているため、後から追加されたコンポーネントはリストに追加されず、RTCにアタッチもされないためACTIVEにならない。

解決策

- ExecutionContextBase::onAdded(Removed)Component() 等のテンプレート関数を利用
- これらの関数にaddComponent/removeComponent時に実行したい内容を追加することが可能
- PeriodicExecutionContext のスレッドが止まっているときには m_worker.updateComponentList() を呼ぶようにする
- updateComponentList() はprotected なので、そのままではPeriodicECでは呼べない
- mutexをモジュール化することはできないので、あきらめてpublicに変更

#2 - 2016/11/01 02:09 - n-ando

- 進捗率 を 50 から 90 に変更

テスト

examples/Composite のSensorCompを利用して、初期化関数を以下のように変更

- ControllerとMotorはrtc.confで.soをロードしておく。
- 以下のように、SensorのECを取り出し、Controller, Motor にアタッチ
- Motor, Controller, Sensor の順で activate した。

```
  void  MyModuleInit(RTC::Manager*  manager)
  {
+     std::cout  <<  "1"  <<  std::endl;
       SensorInit(manager);
-    RTC::RtcBase*  comp;
+     std::cout  <<  "2"  <<  std::endl;
+     RTC::RtcBase*  scomp;
+     std::cout  <<  "3"  <<  std::endl;
+     RTC::RtcBase*  ccomp;
+     std::cout  <<  "4"  <<  std::endl;
+     RTC::RtcBase*  mcomp;
+     std::cout  <<  "5"  <<  std::endl;

       //  Create  a  component
-    comp  =  manager->createComponent("Sensor");
+     scomp  =  manager->createComponent("Sensor");
+     std::cout  <<  "6"  <<  std::endl;
+     RTC::RTObject_ptr  srtc  =  scomp->getObjRef();
+     std::cout  <<  "7"  <<  std::endl;

+     ccomp  =  manager->createComponent("Controller");
+     std::cout  <<  "8"  <<  std::endl;
+     RTC::RTObject_ptr  crtc  =  ccomp->getObjRef();
+     std::cout  <<  "9"  <<  std::endl;

+     mcomp  =  manager->createComponent("Motor");
+     std::cout  <<  "10"  <<  std::endl;
+     RTC::RTObject_ptr  mrtc  =  mcomp->getObjRef();
+     std::cout  <<  "11"  <<  std::endl;
+
+     RTC::ExecutionContextList_var  ecs  =  srtc->get_owned_contexts();
+     std::cout  <<  "12"  <<  std::endl;
+     ecs[0]->add_component(crtc);
+     std::cout  <<  "13"  <<  std::endl;
+     ecs[0]->add_component(mrtc);
+     std::cout  <<  "14"  <<  std::endl;
+
+     ecs[0]->activate_component(mrtc);
+     std::cout  <<  "15"  <<  std::endl;
+     ecs[0]->activate_component(crtc);
+     std::cout  <<  "16"  <<  std::endl;
+     ecs[0]->activate_component(srtc);
+     std::cout  <<  "17"  <<  std::endl;
+
```

結果

変更前

```
n-ando@ubuntu1404:~/work/OpenRTM-aist/ec_bug/trunk/OpenRTM-aist/examples/Composite$  ./SensorComp
1
2
3
```

4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
Sensor　Activated
17

変更後

^Cn-ando@ubuntu1404:~/work/OpenRTM-aist/ec_bug/trunk/OpenRTM-aist/examples/Compote$　./SensorComp
1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
Motor　Activated
15
Controller　Activated
16
Sensor　Activated
17
^Cn-ando@ubuntu1404:~/work/OpenRTM-aist/ec_bug/trunk/OpenRTM-aist/examples/Compote$

Motor, Controller, Sensor の順でも activate できている。