

CompositeComponentView でポート状態(公開/非公開)を設定できないことがある。

2009/04/24 15:45 - 匿名ユーザー

ステータス:	終了	開始日:	2009/04/24
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			
<ul style="list-style-type: none">現象 CompositeComponentView でポート状態(公開/非公開)を設定できないことがある。再現手順 以下に再現手順を示します。(以下では controllerComponent と MotorComponent を使用します。) 手順 1:SensorComponent と MotorComponent を SystemDiagramEditor ドラッグ&ドロップします。 手順 2:SensorComponent をクリックし、ctrl を押しながら MotorComponent をクリックして複合化します。 (ポートは全て非公開。) CompositeComponentView には 上から Sensor in,Sensor out,Motor in,Motor out と並びます。 手順 3:CompositeComponentView から Sensor in,Motor in,Motor out をチェックして「適用」ボタンをクリックします。 手順 4:SystemDiagramEditor でポートが公開されたことを確認して、CompositeComponentView から Sensor out をチェックして「適用」をおします。 手順 5: 複合コンポーネントの SystemDiagramEditor を開くと公開されていないポートが存在します。			

履歴

#1 - 2009/04/24 19:38 - 匿名ユーザー

補足

- バージョン:windows版
- 現象:_DEBUG_CODE マクロで停止する。

#2 - 2009/04/24 19:45 - 匿名ユーザー

- 原因:
periodicECSrganization::updateDelegatedPorts()で現在ポート状態とユーザが設定したポートを比較して非公開するポートと公開するポートを選定している。
ポート状態を比較する処理(std::set_difference)へ入力する現在ポート情報とユーザの設定値がそれぞれ vectorで定義されている。(oldPorts,newPorts)
それらが、sort されていなかったために、非公開するポートと公開するポートが正常に選定できず、また、_DEBUG_ORDERが発生していた。
http://www.sgi.com/tech/stl/set_difference.html
- 対策:
oldPorts,newPorts をそれぞれ sort をしてから std::set_difference へ渡すように変更した。

#3 - 2009/04/24 19:45 - 匿名ユーザー

- 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