

## OpenRTM-aist (C++) - バグ #572

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"><li>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。</li><li>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&amp;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。</li></ul>			

### 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:  
periodicECOrganization::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](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