

OpenRTM-aist (C++) - バグ #624

OpenRTM-aist(C++)-v1.0.0RC版のポート関連関数使用時の不具合

2009/05/20 09:28 - 匿名ユーザー

ステータス:	終了	開始日:	2009/05/19
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			
OpenRTM-aist(C++)-v1.0.0 RC版の不具合調査			
コンポーネント 1 対 1 接続のケース			
1. exsampleのConsoleIn/Out使用時、コネクトの接続・切断を繰り返すと、切断時にConsoleInでSegmentation faultが発生する。 (Connector ProfileのSubscription Type:Flushの場合)			
2. exsampleのConsoleIn/Out使用時、ConsoleInの2回目入力後、ConsoleInでSegmentation faultが発生する。 また、ConsoleOutにConsoleInの入力値が出力されない。 (Connector ProfileのSubscription Type:new、periodicの場合)			
コンポーネント 1 対N接続のケース			
上記同様の不具合が発生あり。			
以上			

履歴

#1 - 2009/05/20 09:31 - 匿名ユーザー

- ステータスを新規から担当に変更

1. exsampleのConsoleIn/Out使用時、コネクトの接続・切断を繰り返すと、切断時にConsoleInでSegmentation faultが発生する。
(Connector ProfileのSubscription Type:Flushの場合)

この件について原因を特定したので報告する。

現象

OutPortPushConnector.cppのコンストラクト時、m_bufferの値に0以外が設定されている場合、createBuffer()を実行しないが、disconnect()時にdeleteObject()を実行しているため存在しないものを削除しに行き落ちて落ちている。

原因

OutPortPushConnector.cppのコンストラクタで、メンバー変数 m_buffer(buffer)へ代入する記述が抜けていた。
この為に、m_bufferへゴミが設定された場合に落ちる現象となった。

対処と確認

OutPortPushConnector.cppのコンストラクタにメンバー変数代入 m_buffer(buffer)を追記した。
EclipseからConsoleInとConsoleOutの接続・切断を10回繰り返し、Segmentation faultが発生しない事を確認した。

以上

#2 - 2009/05/25 10:47 - 匿名ユーザー

- 進捗率を 10 から 70 に変更

#3 - 2009/05/27 18:54 - 匿名ユーザー

- 進捗率を 70 から 80 に変更

2. exsampleのSeqIn/Out使用時、Subscription Type:new接続で受信側SeqInをDeactivate->Activateにすると、SeqIn出力が止まってしまう。

この件について原因を特定したので報告する。

現象

BasicTypeとSequenceTypeに、接続タイプflush・new・periodicを割り振り、SeqOut -> SeqIn接続してAll Activate後、SeqIn（データ入力側）をDeActivate -> Activate にすると、接続タイプnewのポートでは、SeqInの出力が1回変化して、その後変化しなくなる。接続タイプflush・periodicは、間欠的出力変化となる。All Deactivate -> All Activate を行っても、SeqInの出力は変化しない。SeqOut -> SeqIn接続を切断しない限り、この現象は継続する。

Subscription Type:new接続のみでも同様の現象あり。
Subscription Type:flush接続のみで、この現象はない。
Subscription Type:periodic接続のみで、この現象はない。

SimpleIOのConsoleIn/Outでも同様の現象が見られた。

原因

PublisherNew.cppのPublisherNew::write() が以下の記述となっており、一旦バッファフルになると、スレッドに対してシグナルを発行しない為、送信できる状態に復帰しなかった。

```
{
RTC_PARANOID(("write()"));
if (m_retcode CONNECTION_LOST)
{
RTC_DEBUG(("write(): connection lost.));
return m_retcode;
}
if (m_retcode BUFFER_FULL)
{
RTC_DEBUG(("write(): InPort buffer is full.));
return BUFFER_FULL;
}
assert(m_buffer != 0);
CdrBufferBase::ReturnCode ret(m_buffer->write(data, sec, usec));
m_task->signal();
RTC_DEBUG(("%"s = write()", CdrBufferBase::toString(ret)));
return convertReturn(ret);
}
```

対処

PublisherNew.cppのPublisherNew::write() に以下を追加した。

```
if (m_retcode == BUFFER_FULL)
{
RTC_DEBUG(("write(): InPort buffer is full.));
CdrBufferBase::ReturnCode ret(m_buffer->write(data, sec, usec)); // 追加部
m_task->signal(); // 追加部
return BUFFER_FULL;
}
```

以上

#4 - 2009/06/15 13:27 - 匿名ユーザー

- ステータスを 担当 から 終了 に変更

- 進捗率 を 80 から 100 に変更