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って落ちている。

●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