

ステータス:	終了	開始日:	2009/07/02
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

ポート接続時の設定情報で、publisher関係のプロパティを"dataport.publisher"階層に設定して動作するよう修正する。

1. rtc.conf(component.conf)で指定する方法

```
#=====
# data port configurations
#
# conf ファイルで与えることができるプロパティ
#
# port.[port_name].dataport.interface_type: [corba_cdr, raw_tcp, etc..]
# port.[port_name].dataport.dataflow_type: [push, pull]
# port.[port_name].dataport.subscription_type: [flash, new, periodic]
# port.[port_name].dataport.constraint: [constraint_specifier]
# port.[port_name].dataport.fan_out: [number of connection, InPort only]
# port.[port_name].dataport.fan_in: [number of connection, InPort only]
#
# publisher 関係のプロパティ
# port.[port_name].dataport.publisher.push_rate: freq.
# port.[port_name].dataport.publisher.push_policy: [all, new, skip, fifo]
# port.[port_name].dataport.publisher.skip_count: [skip count]
#
# インターフェース依存のプロパティ指定方法
# port.[port_name].dataport.[interface_type].[iface_dependent_options]:
#
# CORBA Any type dependent options
# port.[port_name].dataport.corba_any.inport_ref: read only
# port.[port_name].dataport.corba_any.outport_ref: read only
#
# Raw TCP type dependent options
# port.[port_name].dataport.raw_tcp.server_addr:
```

2. ConnectorProfile::propertiesで指定する方法

```
#
# 接続時に ConnectorProfile::properties で与えられるプロパティ
# 上記のプロパティから port.[port_name] を削除したプロパティ
#
# dataport.interface_type: [corba_cdr, raw_tcp, etc..]
# dataport.dataflow_type: [push, pull]
# dataport.subscription_type: [flash, new, periodic]
# dataport.constraint: [constraint_specifier]
# dataport.fan_out: [number of connection, InPort only]
# dataport.fan_in: [number of connection, InPort only]
#
# publisher 関係のプロパティ
# dataport.publisher.push_policy: [all, new, skip, fifo]
# dataport.publisher.push_rate: freq (subscription_type が periodic のときのみ)
# dataport.publisher.skip_count: [skip count] (push_policy が skip のときのみ)
#
# dataport.[interface_type].[iface_dependent_options]:
#
```

履歴

#1 - 2009/07/06 18:09 - 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

対象ファイル

OpenRTM-aist/etc/
component.conf

OpenRTM-aist/src/lib/rtm/
PublisherNew.h
PublisherNew.cpp
PublisherPeriodic.h
PublisherPeriodic.cpp
PortBase.h
OutPortBase.h

OpenRTM-aist/examples/SimpleIO/
Makefile.am
ConnectorComp.cpp
rtc.conf
rtc.conf.org (追加)
component.conf (追加)

OpenRTM-aist/examples/ExtTrigger/
Makefile.am
ConnectorComp.cpp
rtc.conf.org (追加)

OpenRTM-aist/examples/SeqIO/
Makefile.am
SeqOut.h
SeqOut.cpp
gen.sh
rtc.conf
component.conf (追加)

push_policy:SKIP 時の不具合修正分。

rtc.conf.orgは、
run.sh実行時にrtc.confが書き換えられる為のバックアップとして追加。

component.confは、
ポート接続時のPushPolicy (ALL・FIFO・SKIP)などを指定する
定義ファイルとして追加。

examples/SeqIO/SeqOut.cppでは、
出力データのランダム値・連番を選択できるよう
コンフィグレーション定義を追加しました。
examples/ConfigSample 同様に、
Configuration View から切り替えできるようにしました。

リビジョンは、1429です。