

# OpenRTM-aist (Python) - 機能 #991

## 相手Port死亡時の自動接続解除機能

2009/11/19 23:43 - n-ando

ステータス:	終了	開始日:	2009/11/19
優先度:	通常	期日:	
担当者:	kurihara	進捗率:	100%
カテゴリ:		予定工数:	0.00時間
対象バージョン:			
<b>説明</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• get_port_profile</li><li>• get_connector_profile</li><li>• get_connector_profilesが呼ばれた際に、自分が保持しているPortProfile内のに、ConnectorProfileListをチェックして、死んでいるポートがあれば、disconnectを呼び口ジックを追加する。</li></ul> <p>接続しているかの状態を知り、かつ相手が死んでいた場合それをdisconnectする必要があるケースというのは、</p> <ol style="list-style-type: none"><li>相手のポートのサービスオペレーションを呼ぶ場合<ul style="list-style-type: none"><li>◦ これはOutPort ではInPort::put() を呼んでCOMM_FAILUR が帰った場合 disconnect する、これまでの方法。OutPort::get() でも同様のことを行うべき。 サービスポートについては、フレームワーク的にこれを検知する方法が思いつかないので、従来通りユーザに任せることにします。</li></ul></li><li>コネクタを取得して、接続リストを調査する場合<ul style="list-style-type: none"><li>◦ RTSEにおいて、接続線はget_port_profile から取得するConnectorProfileList により1秒おきにチェックされ描画が更新されています。つまり、get_port_profile 等のオペレーションが呼ばれるまでは、外部からは接続状態を知りえないので、そのタイミングで接続に関わるポートを調査すれば十分だということになります。</li></ul></li></ol> <p>詳細は、C++版r1572のコミットを参照。</p>			
<b>関連するチケット:</b>			
関連している OpenRTM-aist (Java) - 機能 #990: 相手Port死亡時の自動接続解除機能		終了	2009/11/19

### 履歴

#1 - 2009/11/20 16:29 - kurihara

- ステータスを 新規 から 解決 に変更

- 進捗率を 0 から 100 に変更

PortBase実装後に下記のテストを実施して、接続情報が残っていないことをRTSEにて確認。

1. ConsoleIn,ConsoleOutを接続し、ConsoleIn側を異常終了(RTCを実行したターミナルを終了)させ、ConsoleOut側に接続情報が残っていないことを確認。
2. ConsoleIn,ConsoleOutを接続し、ConsoleOut側を異常終了させ、ConsoleIn側に接続情報が残っていないことを確認。
3. MyServiceProvider,MyServiceConsumerを接続し、MyServiceProvider側を異常終了させ、MyServiceConsumer側に接続情報が残っていないことを確認。
4. MyServiceProvider,MyServiceConsumerを接続し、MyServiceConsumer側を異常終了させ、MyServiceProvider側に接続情報が残っていないことを確認。

#2 - 2010/01/12 23:53 - n-ando

- ステータスを 解決 から 終了 に変更