

MRROC++ - Błąd #414

Problem z ustawianiem r_buffer.arm.type

2011-04-27 10:22 - Anonimowy

Status:	Zamknięty	Data rozpoczęcia:	2011-04-27
Priorytet:	Normalny	Data oddania:	
Przypisany do:	Tomek Winiarski	% Wykonania:	0%
Kategoria:		Szacowany czas:	0.00 godzina
Wersja docelowa:		Przepracowany czas:	0.00 godzina

Opis

Problem, o którym pisałem w mejlu prawdopodobnie spowodowany jest NIEustawianiem pola reply.arm.type.

Obecnie odbywa się ono w metodzie motor_driven_effector::get_arm_position_get_arm_type_switch, czyli tu: https://github.com/ptroja/mrroc++/blob/master/src/base/edp/edp_e_motor_driven.cc#L87

a moim zdaniem powinno być już w metodach, która ją wołają (i ona też obsługuje wariant FRAME), czyli conajmniej w tych tu: manip_effector::get_arm_position_with_force_and_sb() oraz manip_effector::get_arm_position_get_arm_type_switch. Inne metody, które korzystają z tej pierwszej problematycznej są chyba wywoływane przez transformera, ale nie jestem pewien. Dobrze jest to podejrzeć w Eclipse przez *Open Call hierarchy*.

Po rozwiązaniu tej kwestii należy sprawdzić działanie wariantowej serializacji w dla r_buffer com_buf.h

Historia

#1 - 2011-05-09 22:35 - Tomek Winiarski

- Ustawiono Przypisany do na Tomek Winiarski

#2 - 2011-05-10 17:27 - Tomek Winiarski

- Zmieniono Status z Nowy na Zamknięty