

MRROC++ - Błąd #69

Wyścig w EDP

2011-02-23 22:29 - Anonimowy

Status:	Zamknięty	Data rozpoczęcia:	2011-02-23
Priorytet:	Pilny	Data oddania:	
Przypisany do:	Tomek Winiarski	% Wykonania:	100%
Kategoria:		Szacowany czas:	0.00 godzina
Wersja docelowa:		Przepracowany czas:	0.00 godzina
Opis Wyścig prowadzi do błędu w edp_e_manip.cc:58, tj. linii: <pre>lib::MotorArray servo_desired_motor_pos(sb->command.parameters.move.abs_position, number_of_servos);</pre> Jest ona wywoływana z wątku serva przez wątek tworzony w konstruktorze klas servo_buffer. Problem w tym, że jeśli ten wątek wystartuje za szybko, to wskaźnik "sb" nie zdąży być przypisany. U mnie wywala się to w jakiś 20% uruchomień.			

Historia

#1 - 2011-03-26 00:04 - Tomek Winiarski

- Zmieniono Status z Nowy na Zamknięty
- Ustawiono Przypisany do na Tomek Winiarski
- Zmieniono % Wykonania z 0 na 100

dodałem dodatkowy condition synchroniser powstrzymujący watek servo do czasu przypisania wskaznika