

## OpenRTM-aist (C++) - バグ #4199

### RTPreemptECのPolicy設定方法

2017/09/11 19:51 - n-miyamoto

ステータス:	終了	開始日:	2017/09/11
優先度:	通常	期日:	
担当者:	n-miyamoto	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

RTPreemptECでPolicyを設定する際にpolicyのプロパティではなく何故かpriorityのプロパティが設定されているため修正する。

```
setPolicy(coil::Properties& prop)
{
    RTC_TRACE(("setPriority()"));
    std::string policy;
    getProperty(prop, "priority", policy);//priority policy
    if (!policy.empty())
    {
        coil::normalize(policy);
        if (policy == "rr") { m_policy = SCHED_RR; }
        if (policy == "fifo") { m_policy = SCHED_FIFO; }
        RTC_DEBUG(("Scheduling policy: %s", policy.c_str()));
    }
    else
    {
        RTC_DEBUG(("Scheduling policy: fifo"));
        m_policy = SCHED_FIFO;
    }
    RTC_DEBUG(("setPolicy(): policy: %s", policy.c_str()));
}
```

#### 履歴

#1 - 2017/10/03 15:10 - n-miyamoto

- ステータスを新規から解決に変更
- 担当者をn-miyamotoにセット
- 進捗率を0から100に変更

修正しました。

#2 - 2018/09/13 09:27 - n-miyamoto

- ステータスを解決から終了に変更