

次に、サービスの実装を行います。リスト5.12-①では、コンストラクタの引数として受け取った変数のポインタを、メンバ変数にコピーしています。

リスト5.12-②では、getPower関数の実装を行います。メンバ変数の値を返すようにします。リスト5.12-③は、setPower関数の実装です。引数として渡された値をメンバ変数にコピーしましょう。

リスト5.12 : RobotControllerServiceSVC_impl.cpp

```
// -*-C++-*-
/#!
 * @file RobotControllerServiceSVC_impl.cpp
 * @brief Service implementation code of RobotControllerService.idl
 *
 */

#include "RobotControllerServiceSVC_impl.h"

/*
 * Example implementational code for IDL interface RobotControllerService
 */
RobotControllerServiceSVC_impl::RobotControllerServiceSVC_impl(long *power)
{
    m_Power = power;
}

RobotControllerServiceSVC_impl::~RobotControllerServiceSVC_impl()
{
    // Please add extra destructor code here.
}

/*
 * Methods corresponding to IDL attributes and operations
 */
CORBA::Long RobotControllerServiceSVC_impl::getPower()
{
    return *m_Power;
}

void RobotControllerServiceSVC_impl::setPower(CORBA::Long power)
{
    *m_Power = power;
}

// End of example implementational code
```

①

②

③