

## Robotics Service Bus - Enhancement #2052

### Explain efficiency characteristics of Spread in the manual

10/09/2014 10:47 PM - R. Haschke

<b>Status:</b>	Closed	<b>Start date:</b>	10/09/2014
<b>Priority:</b>	Normal	<b>Due date:</b>	
<b>Assignee:</b>	J. Moringen	<b>% Done:</b>	100%
<b>Category:</b>	Documentation	<b>Estimated time:</b>	0.00 hour
<b>Target version:</b>	rsb-0.11		

#### Description

Robert Haschke wrote:

*Beim Lesen der rsb-Doku bin ich über folgende Frage gestolpert:*

<http://docs.cor-lab.org/rsb-manual/trunk/html/specification-spread.html#hierarchical-bus>

*Bedeutet das, dass jede Nachricht tatsächlich N-mal versendet wird, wobei N die Tiefe des Scopes ist?*

*Ich hatte das bis jetzt immer anders verstanden: Dass die Nachricht auf jeden Fall nur einmal übers Netz (mit evtl. mehreren spread-groups als Empfänger) und die spread daemons die lokale Verteilung übernehmen.*

*Könnt Ihr das in der Doku klären?*

#### Associated revisions

##### Revision 9867754a - 10/10/2014 02:49 PM - J. Moringen

More details on Spread efficiency in specification-spread.rst

fixes #2052

- specification-spread.rst (Hierarchical Bus): mention that Spread transmits messages only to interested recipients and only once to each of these

#### History

##### #1 - 10/10/2014 01:58 PM - J. Moringen

- Subject changed from rsb-manual to Explain efficiency characteristics of Spread in the manual
- Description updated
- Target version set to rsb-0.12

##### #2 - 10/10/2014 01:58 PM - J. Moringen

- File deleted (0001-added-some-more-documentation-on-converters.patch)

##### #3 - 10/10/2014 02:50 PM - J. Moringen

- Status changed from New to Resolved
- % Done changed from 0 to 100

Applied in changeset commit:rsb-manual|9867754ac0aca3a51f5c2278a8715536310f9aa5.

**#4 - 10/10/2014 02:52 PM - J. Moringen**

- Assignee set to J. Moringen
- Target version changed from rsb-0.12 to rsb-0.11

**#5 - 12/18/2014 01:47 AM - R. Haschke**

- Status changed from Resolved to Closed