

# 问题

预期时间: 456.0 耗时: 432.0

| #    | 项目         | 状态 | 跟踪 | 主题                                   | 父任务 | 优先级 | 开始日期       | 计划完成日期     | % 完成 | 指派给 |
|------|------------|----|----|--------------------------------------|-----|-----|------------|------------|------|-----|
| 6321 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 天链电机ethercat通讯-电机ESI文件解析及接口扩展(内核态接口) |     | 普通  | 2026-04-07 | 2026-04-10 | 0    | 王书怀 |
| 6256 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 天链电机ethercat通讯-电机ESI文件解析及接口扩展        |     | 普通  | 2026-03-30 | 2026-04-03 | 0    | 王书怀 |
| 6221 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 天链电机ethercat通讯-实时内核ethercat驱动编译及测试   |     | 普通  | 2026-03-23 | 2026-03-27 | 0    | 王书怀 |
| 6152 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 天链电机ethercat通讯-配置linux内核实时补丁         |     | 普通  | 2026-03-16 | 2026-03-20 | 0    | 王书怀 |
| 6124 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 天链电机ethercat通讯-转矩, 速度模式测试, 多电机情况下测试  |     | 普通  | 2026-03-09 | 2026-03-13 | 0    | 王书怀 |
| 6069 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 天链电机ethercat通讯测试                     |     | 普通  | 2026-02-02 | 2026-02-06 | 0    | 王书怀 |
| 6025 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | Linux平台搭建ethercat通讯环境                |     | 普通  | 2026-01-26 | 2026-01-30 | 0    | 王书怀 |
| 5992 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 睿尔曼机械臂单轴运动控制测试                       |     | 普通  | 2026-01-19 | 2026-01-23 | 0    | 王书怀 |
| 5962 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 开发板SPI驱动和单轴运动初步控制                    |     | 普通  | 2026-01-12 | 2026-01-16 | 0    | 王书怀 |
| 5886 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 开发板CAN通讯环境搭建, 睿尔曼机械臂控制器CAN输出数据分析     |     | 普通  | 2026-01-05 | 2026-01-09 | 0    | 王书怀 |
| 5860 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 机械臂控制器通讯框架分析                         |     | 普通  | 2025-12-29 | 2025-12-31 | 0    | 王书怀 |
| 5845 | 机械臂控制器电子电气 | 新建 | 功能 | 机械臂控制器嵌入式软件方案调研及RM65-B机械臂下位机通讯框架分析   |     | 普通  | 2025-12-22 | 2025-12-26 | 0    | 王书怀 |