

问题

预期时间: 232.0 耗时: 40.0

#	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
6355	机械臂控制器算法	新建	功能	机械臂仿真测试运动和碰撞		普通	2026-04-13	2026-04-17	0	秦超杰
6326	机械臂控制器算法	已解决	功能	机械臂碰撞模块监测调研与开发		普通	2026-04-07	2026-04-10	100	秦超杰
6261	机械臂控制器算法	已解决	功能	运动学多解测试		普通	2026-03-30	2026-04-03	100	秦超杰
6225	机械臂控制器算法	已解决	功能	运动学多解测试		普通	2026-03-23	2026-03-27	100	秦超杰
6157	机械臂控制器算法	已解决	功能	运动学多解测试		普通	2026-03-16	2026-03-20	100	秦超杰
6128	机械臂控制器算法	已解决	功能	运动学多解问题调研		普通	2026-03-09	2026-03-13	0	秦超杰