

问题

预期时间: 232.0 耗时: 192.0

| # | 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 |
|------|----------|-----|----|---|-----|-----|------------|------------|------|-----|
| 6358 | 机械臂控制器软件 | 新建 | 功能 | 优化拖动目标的手柄和圆环的UI, 和算法联调, 实现机械臂跟着目标移动 | | 普通 | 2026-04-15 | 2026-04-17 | 0 | 杨立志 |
| 6329 | 机械臂控制器软件 | 已解决 | 功能 | 配合算法测试机械臂运动的准确性, 解决仿真机械臂的拖动时二维坐标转换为三维坐标和位姿数据的转换问题 | | 普通 | 2026-04-07 | 2026-04-10 | 100 | 杨立志 |
| 6264 | 机械臂控制器软件 | 已解决 | 功能 | 机械臂前端页面和后端、算法通信问题解决, 机械臂拖动和算法联调, 初步实现机械臂按算法的解去运动 | | 普通 | 2026-03-30 | 2026-04-03 | 100 | 杨立志 |
| 6226 | 机械臂控制器软件 | 已解决 | 功能 | 机械臂拖动页面优化、服务端日志、安全功能开发 | | 普通 | 2026-03-23 | 2026-03-27 | 100 | 杨立志 |
| 6159 | 机械臂控制器软件 | 已解决 | 功能 | 调用电机相关服务代码开发、机械臂拖动页面开发、集成机械臂拖动和按钮页面开发 | | 普通 | 2026-03-16 | 2026-03-20 | 100 | 杨立志 |
| 6131 | 机械臂控制器软件 | 已解决 | 功能 | 机械臂示教页面开发 | | 普通 | 2026-03-09 | 2026-03-13 | 100 | 杨立志 |