

机械臂控制器算法 - 功能 #6261

运动学多解测试

2026-04-01 10:00 - 肖飞云

状态:	已解决	开始日期:	2026-03-30
优先级:	普通	计划完成日期:	2026-04-03
指派给:	秦超杰	% 完成:	100%
类别:		预期时间:	40.00 小时
目标版本:		耗时:	0.00 小时
描述			

历史记录

#1 - 2026-04-07 11:22 - 秦超杰

- 状态从 新建 变更为 已解决

- % 完成 从 0 变更为 100