

机械臂控制器软件 - 功能 #6329

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

2026-04-11 10:51 - 肖飞云

状态:	已解决	开始日期:	2026-04-07
优先级:	普通	计划完成日期:	2026-04-10
指派给:	杨立志	% 完成:	100%
类别:		预期时间:	32.00 小时
目标版本:		耗时:	32.00 小时
描述			

历史记录

#1 - 2026-04-13 17:40 - 杨立志

- 状态从新建变更为已解决

- % 完成从0变更为100