## OpenRTM-aist (C++) - マニュアル #1069

## namespace の説明を追加する

2010/01/18 19:32 - 匿名ユーザー

 ステータス:
 終了

 優先度:
 通常

 担当者:
 進捗率:
 100%

 カテゴリ:
 予定工数:
 0.00時間

## 説明

以下の namespace の説明を追加する

- coil
- CORBA\_IORUtil
- RTC\_Utils
- RTM

## 履歴

#1 - 2010/01/20 10:28 - 匿名ユーザー

- ステータス を 新規 から 担当 に変更
- 担当者 を 匿名ユーザー にセット
  - coil:Common Object Interface Layer
  - CORBA\_IORUtil:CORBA IOR ヘルパー関数
  - RTC\_Utils:RTコンポーネント用ユーティリティ関数
  - RTM:RTCマネージャ

#2 - 2010/01/20 16:56 - 匿名ユーザー

- 進捗率 を 0 から 100 に変更

#3 - 2010/02/17 18:09 - n-ando

- ステータス を 担当 から 終了 に変更

2025/05/04 1/1