コア - サンプル #1891

地図上に移動ロボットの経路を表示するビューアコンポーネントを作成する。

2010/10/26 19:18 - kurihara

ステータス:	終了	**開始日:**	2010/10/26
優先度:	通常	**期日:**	
担当者:	kurihara	**進捗率:**	100%
カテゴリ:		**予定工数:**	0.00時間
対象バージョン:			

説明

地図上に移動ロボットの経路を表示するビューアコンポーネントを作成する。

履歴

#1 - 2015/07/10 22:19 - n-ando

- プロジェクト を OpenRTM-aist から コア に変更

- ステータス を 新規 から 終了 に変更

- 進捗率 を 0 から 100 に変更