OpenRTM-aist (Python) - サンプル #4208

協調ロボットのFSM4RTCモデル作成

2017/09/29 14:51 - n-miyamoto

ステータス:	終了	**開始日:**	2017/09/29
優先度:	低め	**期日:**	
担当者:	n-miyamoto	**進捗率:**	100%
カテゴリ:		**予定工数:**	0.00時間
対象バージョン:	RELENG_2_0		

説明

2台の搬送用ロボットが協力して荷物を運ぶシステムのFSM4RTCモデルを作成する。

履歴

#1 - 2017/09/29 15:52 - n-miyamoto

- ファイル FSMModel_RTC.zip を追加

- ステータス を 新規 から 担当 に変更

- 優先度 を 通常 から 低め に変更

- 対象バージョン を RELENG_2_0 にセット

- 進捗率 を 0 から 80 に変更

添付ファイルの通りです。

#2 - 2017/12/26 17:15 - n-miyamoto

- ステータス を 担当 から 解決 に変更

- 進捗率 を 80 から 100 に変更

#3 - 2018/09/13 09:20 - n-miyamoto

- ステータス を 解決 から 終了 に変更

ファイル

FSMModel_RTC.zip	18.1 KB	2017/09/29	n-miyamoto