

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
------------------	---------	------------	------------