

## OpenRTM-aist - チケット

| #    | 進捗率 | トラッカー | ステータス | 優先度 | 題名   | 作成者        | 担当者        | 更新日              | カテゴリ | 対象バージョン       | 期日         |
|------|-----|-------|-------|-----|--|------------|------------|------------------|------|---------------|------------|
| 4411 | 100 | サンプル  | 担当    | 通常  | SimpleService の仕様が他の言語と異なっている。               | katami     | katami     | 2018/01/15 16:34 |      | RELEASE_1_2_0 |            |
| 4397 | 80  | サンプル  | 担当    | 通常  | Throughputサンプルの追加                            | katami     | katami     | 2018/01/22 14:37 |      |               |            |
| 2260 | 100 | サンプル  | 終了    | 通常  | ConfigurationListenerの使用例をConfigSampleに追加する。 | kurihara   | kurihara   | 2011/12/15 12:27 |      | RELEASE_1_1_0 |            |
| 1918 | 100 | サンプル  | 終了    | 今すぐ | OpenCV-RTC群のLinux用パッケージの作成                   | kurihara   | kurihara   | 2015/07/10 23:33 |      |               |            |
| 1917 | 0   | サンプル  | 却下    | 通常  | URGなどのサンプルRTCのバイナリもダウンロードできるようにする            | kurihara   |            | 2015/07/01 09:01 |      |               |            |
| 1891 | 100 | サンプル  | 終了    | 通常  | 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。          | kurihara   | kurihara   | 2015/07/10 22:19 |      |               |            |
| 532  | 90  | サンプル  | 終了    | 通常  | GearBoxのRTC化                                 | n-ando     | gbiggs     | 2012/04/03 11:47 |      |               | 2009/04/24 |
| 4259 | 100 | サンプル  | 終了    | 低め  | Throughputサンプルの追加                            | n-miyamoto | n-miyamoto | 2018/09/13 09:19 |      |               |            |
| 4208 | 100 | サンプル  | 終了    | 低め  | 協調ロボットのFSM4RTCモデル作成                          | n-miyamoto | n-miyamoto | 2018/09/13 09:20 |      | RELENG_2_0    |            |