

状态:	已解决	开始日期:	2024-04-02
优先级:	普通	计划完成日期:	
指派给:		% 完成:	0%
类别:		预期时间:	0.00 小时
目标版本:		耗时:	16.50 小时
描述			
1、阅读JAKA协作机器人实验指导书，我获得的有用信息是JAKA机器人支持Tcp/Ip、Modbus通讯，SDK开发，里面没有提到仿真软件；			
2、给东升介绍KVSION、仿真软件大致使用，协助搭建流程进行测试，安装通讯助手；			
4.8			
配合进行KImage控制Jaka机器人运动，发现Kiamge和仿真软件同时连接机器人的时候，仿真软件中模型运动会出现卡顿现象。经过测试分析应该是Kiamge和仿真软件都需要接收相同数据导致丢包现象。			
4.9			
通过借鉴Jaka机器人SDK中包含的例程写了一个控制Jaka机器人简单运动的程序，与仿真软件同时连接机器人时，仿真软件中模型运动动作还是会有卡顿现象。			
4.10			
反馈jaka仿真软件问题，测试伍工提出使用mpc中ros的topic service进行二次开发的解决方法，测试后可行。			
树莓派编译修改过的工具，以便进行测试。			

历史记录

- #1 - 2024-04-02 18:17 - 匿名用户
- 主题 从 KVision 变更为 KVision相关工作
- 描述 已更新。
- 指派给 被设置为 匿名用户
- #2 - 2024-04-02 18:19 - 匿名用户
- 状态 从 新建/重开 变更为 进行中
- #3 - 2024-04-08 11:31 - 匿名用户
- 描述 已更新。
- #4 - 2024-04-08 18:04 - 匿名用户
- 描述 已更新。
- #5 - 2024-04-09 18:02 - 匿名用户
- 主题 从 KVision相关工作 变更为 Jaka机器人相关工作
- 描述 已更新。
- #6 - 2024-04-10 18:19 - 匿名用户
- 描述 已更新。
- #7 - 2024-04-10 18:24 - 匿名用户
- 主题 从 Jaka机器人相关工作 变更为 Jaka机器人、KVSION零碎相关工作记录
- 描述 已更新。
- #8 - 2024-04-26 16:36 - 匿名用户
- 主题 从 Jaka机器人、KVSION零碎相关工作记录 变更为 Jaka机器人、KVSION相关工作记录

#9 - 2024-04-26 16:38 - 匿名用户

- 主题 从 Jaka机器人、KVSION相关工作记录 变更为 Jaka机器人相关工作记录

#10 - 2024-04-26 17:10 - 匿名用户

- 主题 从 Jaka机器人相关工作记录 变更为 Jaka、KVSION机器人相关工作记录

#11 - 2024-06-20 18:12 - 刘俊锋

- 状态 从 进行中 变更为 已解决