

用modbus方式实现仿真案例

2024-11-19 19:02 - 梁振瑜

状态:	延期处理	开始日期:	2024-11-19
优先级:	普通	计划完成日期:	
指派给:	梁振瑜	% 完成:	10%
类别:		预期时间:	0.00 小时
目标版本:		耗时:	11.00 小时
描述			
2024.11.19 : 进行KImage软件和仿真的modbus通讯，目前可以进行通讯了，明天进行相关配置搭建。			
2024.11.20 : 进行KImage软件和仿真的modbus通讯，今天进行仿真的配置，发现机器手在仿真的时候会瞬移到下一个点，后面询问李工后解决了，但是出现了机器手走的位置不对的问题，李工远程后，发现机器人的求解有点问题，导致机器人运动的时候不是按照一个最优解，导致运动并不是按照最近的距离进行运动，李工说明天问一下他们那边的人			
2024.11.21 : 进行KImage软件和仿真的modbus通讯，今天询问李工后，将机器手的轴坐标重新进行设置，并向李工远程支持，目前可以进行机器手的运动。			
2024.11.22 : 进行KImage软件和仿真的modbus通讯，今天发现机器人如果走直上直下的动作时，机器手会不动，询问李工后，说暂时没有想到解决办法。、			
东升在进行该任务			

历史记录

#1 - 2024-11-19 19:02 - 梁振瑜

- % 完成 从 0 变更为 10

#2 - 2024-11-19 19:02 - 梁振瑜

- 状态 从 新建/重开 变更为 进行中

#3 - 2024-11-20 20:33 - 梁振瑜

- 描述 已更新。

#4 - 2024-11-21 20:50 - 梁振瑜

- 描述 已更新。

#5 - 2024-11-22 19:05 - 梁振瑜

- 描述 已更新。

#6 - 2025-02-11 09:07 - 梁振瑜

- 描述 已更新。

- 状态 从 进行中 变更为 延期处理