

仿真实验控虚

2025-03-05 09:53 - 杨东升

状态:	进行中	开始日期:	2025-03-05
优先级:	高	计划完成日期:	2025-03-29
指派给:	杨东升	% 完成:	70%
类别:		预期时间:	30.00 小时
目标版本:		耗时:	81.00 小时
描述			
1. 进行天津大学8站模型封装，型号尺寸外观不一样的需要程序封装。能用的就直接用以前的，主要是给到的dts仿真配置文件里面的台子那些都是散件不是一个模型需要替换和修改这个耗费很多时间 基本封装完毕：现在等联动测试动作需要筑梦把那些机器人和PLCIP端口号，还有信号地址表发群里一起 修改封装问题：重新发出模型，让筑梦开始配合联动调试 4个机器人运动位姿跟实际硬件运动位姿没有问题 仓储原料36个库位，五种物料按信号给值生成对应物料没有问题 仓储通讯问题解决仓储平台运动 小车位置获取控制移动进行中 1，解决仓储伸出问题，能取料出来 2，小车工能基本实现，小车建模地图有问题待现场弄好需要重新优化 3.27 1. 进行小车现场重新建模地图后的优化 2. 进行重新建立仿真与真实小车关系 3. 确认实控虚基本同步仓储能取料运送到小车上 4. 进行仿真小车与真实小车在仓储与八个工站的10个站点的位置确认对接点位 5. 让秉优远程为什么小车不能旋转180或者负180，因为产线分布上下左右，车头需要旋转180，秉优远程也没有解决这个问题，今天看看他们这么优化 3.28-3.30 1. 进行远程天津大学，解决了小车问题，现在不会乱走了，但是旋转角度可能有点慢，达到每一个点位和小车姿态是正确的 1. 解决仓储取料出来后信号复位为0时模型也消失的问题 2. 进行mes下单跑料中仿真与真实配合问题进行一步步解决			

历史记录

#1 - 2025-03-05 09:54 - 杨东升
- 状态从 新建/重开 变更为 进行中
#2 - 2025-03-06 08:54 - 杨东升
- 描述 已更新。
- 计划完成日期 被设置为 2025-03-10
- % 完成 从 0 变更为 20
#3 - 2025-03-07 18:33 - 杨东升
- 描述 已更新。
- % 完成 从 20 变更为 50
#4 - 2025-03-18 09:31 - 杨东升
- 描述 已更新。
- 计划完成日期 从 2025-03-10 变更为 2025-03-29
#5 - 2025-03-20 16:50 - 杨东升
- 描述 已更新。

#6 - 2025-03-20 17:30 - 杨东升

- 描述 已更新。

#7 - 2025-03-26 16:40 - 杨东升

- 描述 已更新。

- % 完成 从 50 变更为 60

#8 - 2025-03-28 08:44 - 杨东升

- 主题 从 仿真功能实现 变更为 仿真实现实控虚

- 描述 已更新。

- % 完成 从 60 变更为 70

#9 - 2025-03-31 08:59 - 杨东升

- 描述 已更新。

#10 - 2025-04-01 08:44 - 杨东升

- 描述 已更新。