

实现仿真实控虚、全虚拟、实物视觉mark定位流程

2025-04-07 16:45 - 杨东升

状态:	已解决	开始日期:	2025-04-07
优先级:	普通	计划完成日期:	2025-05-17
指派给:	杨东升	% 完成:	100%
类别:		预期时间:	100.00 小时
目标版本:		耗时:	122.00 小时
描述			
实现仿真实控虚、全虚拟、实物视觉mark定位流程			
一共八个文件需要封装和处理，先把简单的做了，完成桌子，大屏，进行货架处理			
1. 进行武汉理工项目的模型封装完成四个简单的了，现在进行最复杂的三个中第一个模型处理 完成最后两个工作台再blender处理，进行最后2个半模型的功能再byt封装 完成复习机器人封装和单个功能虚拟测试 进行检测台封装80%w暗藏			
1.完成所有设备功能封装。 2.进行仿真机器人与实物机器人进行姿态确认 3.进行仿真与实物进行同步调试			
4月20-4月29 到武汉理工大学进行调试			
1. 协助小车地图建立 2. 解决小车与机器人组合的复合型机器人进行动态静态测试 3. 测试调度小车进行机器人取料测试效果可以 4. 在主控单元搭建完成 5. 三台设备的小车调度机器人视觉拍照流程 6.进行mes部署 7.进行通讯测试和机器人姿态同步 8.小车机器人标定，小车取料测试 9.解决通讯乱码问题			
2025.5.7-8 1.现场场地整改，重新进行相机标定和mark识别流程 2.进行仿真小车与实际小车关系更新 3.进行全虚拟演示流程搭建			
2025-5.9-10 1. 进行配合演示实控虚及视觉部分武汉理工项目，进行单独全虚拟演示搭建（70%） 2.进行跟新点位及地图后实控虚测试及调试（65%）			
5月12-13 1. 完成全虚拟演示仿真，录制和剪辑视频给到现场进行播放演示 2. 进行和侯工进行实控虚测试，解决不合理的步骤，和信号现在基本能跑起来			
5月14-5月16 协助展会，整理资料上传网盘			

历史记录

- #1 - 2025-04-07 16:45 - 杨东升
- 状态 从 新建/重开 变更为 进行中
- #2 - 2025-04-08 08:50 - 杨东升
- 描述 已更新。
- #3 - 2025-04-11 10:55 - 杨东升
- 描述 已更新。
- % 完成 从 0 变更为 20

#4 - 2025-04-14 14:10 - 杨东升

- 描述 已更新。

- % 完成 从 20 变更为 40

#5 - 2025-04-15 08:49 - 杨东升

- 描述 已更新。

#6 - 2025-04-23 09:18 - 杨东升

- 描述 已更新。

- % 完成 从 40 变更为 60

#7 - 2025-04-23 09:19 - 杨东升

- 主题 从 仿真实现功能封装 变更为 仿真实现功能封装及与实物实现实控虚

- 计划完成日期 从 2025-04-18 变更为 2025-05-06

#8 - 2025-05-06 18:16 - 杨东升

- 描述 已更新。

- % 完成 从 60 变更为 80

#9 - 2025-05-08 08:49 - 杨东升

- 描述 已更新。

#10 - 2025-05-08 08:49 - 杨东升

- 计划完成日期 从 2025-05-06 变更为 2025-05-17

#11 - 2025-05-12 09:01 - 杨东升

- 描述 已更新。

#12 - 2025-05-13 18:02 - 杨东升

- 描述 已更新。

- % 完成 从 80 变更为 90

#13 - 2025-05-16 16:45 - 杨东升

- 描述 已更新。

- 状态 从 进行中 变更为 已解决

- % 完成 从 90 变更为 100

#14 - 2025-05-19 14:18 - 杨东升

- 主题 从 仿真实现功能封装及与实物实现实控虚 变更为 实现仿真实控虚、全虚拟、实物视觉mark定位流程

- 描述 已更新。