|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **文件编号** | TIT-202101-002 | **密级** | 内部 | **页数** | 8 |
| **项目编号** | PE2003 | **版次** | V1.0 | **受控编号** |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 文件名称： | V3.6.0.2\_beta4版本说明 |
| 单 位： | 珞石（北京）科技有限公司 |
| 日 期： | 2021-03-30 |

目 录

[1 目的 3](#_Toc11487)

[2 主要内容 3](#_Toc12828)

[3 功能变更 3](#_Toc7252)

[3.1 STOP指令、示教器暂停、系统输入暂停后可以继续发送指令 3](#_Toc8909)

[3.1.1 概述 3](#_Toc26419)

[3.2 新增指令API\_UpdateToolMsg指令 3](#_Toc23809)

[3.2.1 概述 3](#_Toc4933)

[3.3 工程文件更新 3](#_Toc18269)

# 目的

本文档为Titanite V3.6.0.2\_beta4版本的报告。该报告作为TitaniteV3.6.0.2\_beta4版本的发布的输出文档，以及版本最终记录。

# 主要内容

本文档介绍了Titanite V3.6.0.2\_beta4版本的功能变更与修复问题。

# 功能变更

## STOP指令、示教器暂停、系统输入暂停后可以继续发送指令

### 概述

按下机器人示教器暂停，IO触发系统输入暂停，调用stop0暂停，这三个暂停都能继续接收数据，启动后能按顺序执行接收数据的信息；若程序停止后（报错停止、出发紧急停止），需要重新进行pptomain、start操作，这样才可以正常运行运动指令；若再暂停过程中，点击示教器上pptomain指令，会产生指令接收超时问题，若使用sdk指令中pptomain，则不会产生该问题，因此请规范使用接口给

2.按下急停后API\_MotorOn接口返回值正确

## 新增指令API\_UpdateToolMsg指令

### 概述

根据现场需要变换工具坐标系需求，新增指令updatetoolmsg指令。使用该指令的前提：需要提前完成工具坐标系标定；若想使用默认工具坐标系，tool\_name设置成tool0即可，详细情况请查看功能说明手册。

## 工程文件更新

因为新增指令updatetoolmsg，因此RL工程需要更新