

Titanite3.6.0.e_patch 测试报告

1. 测试目的

针对"笛卡尔空间下 JOG X、Z、B 方向，4 轴转动"的客诉问题，发布 Titanite3.6.0.e_patch 版本，对此版本功能进行验证。

2. 测试对象

2.1.测试软件环境基本信息见表 1:

(http://confluence.i.rokae.com/display/QR/v3.6.0.e_patch)

表 1 软件环境信息

测试环境	名称	版本/型号	备注
软件环境	HMI	V3.6.0.e_patch	XB12s-4-R906-04xx
	RC	V3.6.0.PCB4.e_patch	

2.2.测试硬件环境基本信息见表 2:

表 2 硬件环境信息

测试环境	名称	版本/型号	备注
硬件环境	本体	XB12s-4-R906-04xx	
	工控机	康仕达	
	驱动器	DDHD	
	安全板	Rokae	

3. 测试项目及依据

3.1.测试项目及执行方法见表 3:

表 3 测试项目及执行方法

序号	测试项目	参考标准	备注
1	笛卡尔空间下 JOG X、Z、B 方向，4 轴是否会转动	1、 修改 4 轴机器人耦合系数	
2	基于 3.6.0.d_patch,新增功能是否存在		



微信号: Rokae-tech
400-010-8700
<https://www.rokae.com>

北 京 总 部: 北京市海淀区农科院西路6号海青大厦A座7层
山东分公司: 济宁市邹城市中心店镇机电产业园恒丰路888号
苏州分公司: 苏州工业园区星湖街328号创意产业园1-A1F
深圳分公司: 深圳市宝安区中粮福安机器人智造产业园10栋1楼

3	3.6.0、3.6.0.d_patch 版本 是否可以普通升级至 3.6.0.e_patch 版本		
4	3.6.0.e_patch 版本强制升 级是否成功		
5	3.6.0.e_patch 版本是否可 以稳定运行		

4. 测试结果

4.1.需求测试结果：

第 3 章节中所列测试项，测试均通过；

注：本次测试以 XB12s-4-R906-04xx 为样本。

4.2.注意事项

1) 升级时需要注意，目前**升级只支持从 3.6.0 普通升级到 3.6.0.e_patch**；
若更低的版本想要升级到此版本：

- ① 需要先升级到 3.6.0，再普通升级至 3.6.0.e_patch；
- ② 强制升级至 3.6.0.e_patch 版本。

5. 测试结论

3.6.0.e_patch 版本功能测试通过，可正常使用。



微信号：Rokae-tech
400-010-8700
<https://www.rokae.com>

北 京 总 部：北京市海淀区农科院西路6号海青大厦A座7层
山东分公司：济宁市邹城市中心店镇机电产业园恒丰路888号
苏州分公司：苏州工业园区星湖街328号创意产业园1-A1F
深圳分公司：深圳市宝安区中粮福安机器人智造产业园10栋1楼