

ROKAE 珞石	Titanite V3.6.0.e_patch 版本说明	文件版本	1.0
		编制日期	2022/5/18
		文件页码	1/1

1 修复问题

- 1.1 修复外部通讯的返回值没有结束符的问题（结束符和界面设置的一样）
- 1.2 修复 PCB 4 轴仅有外部轴运动时，往返速度不一致的问题
- 1.3 修复执行 while 语句不生成转弯区的问题
- 1.4 过滤错误码 60034
- 1.5 删除控制器日志中的一些垃圾日志，避免日志污染
- 1.6 控制器日志中增加一条 INFO 级别的日志标识外部 IO 通信上电并启动程序
- 1.7 修复系统处于错误状态时，plc 定时通过 IO 上电并启动运行 rl 脚本，弹窗过多导致 HMI 卡死问题
- 1.8 修正全部 pcb4 轴机型文件中的耦合比参数

2 新增功能

2.1 新增 PoseMult 和 PoseInv 两条指令及对应辅助编程界面

PoseMult 用于计算两个位姿变换的乘积，PoseInv 指令用于计算一个位姿变换的逆。使用该指令需要 Pose 变量，Pose 变量的操作需要开启力控模式。

2.2 适配 mini 板新固件

2.3 新增系统输入 3 个及对应示教器界面显示：

- （1）上电并运行程序(无 pp_to_main);
- （2）暂停程序并下电;
- （3）急停恢复并清除报警以及对应的界面显示

3 注意事项

升级时需要注意，目前三，四，六轴机型均只支持从 3.6.0 版本普通升级到 3.6.0.e_patch。

若从 3.6.0 之前的版本升级到此版本，有两种方式：

- 1) 先普通升级到 3.6.0，再普通升级至 3.6.0.e_patch
- 2) 直接强制升级至 3.6.0.e_patch 版本

