

v3.5.4.1_patch

版本号	v3.5.4.1_patch		
发布时间	2021.5.7		
发布地址	http://nas.i.rokai.com/index.php/apps/files/?dir=/Lircos_release/03-Patch/v3.5.4_patch/v3.5.4.1_patch&fileid=567351		
升级包hash 码	14a7798ba004629f4a0dbfcb4ea1e4f4039e56c7eca9bb2b8a3eee8fcd9649c		
git commit id	RC		
	HMI		

1. 背景

标准重制版.mp4 (701 KB) 标准重制版.mp4 (4 MB) log_HMI_20210428_161944... (4 MB) log_RC_20210428_161947... (4 MB) XB7s0428(1).zip (4 MB) 210428-03郭路-技术支持BUG... (20 KB)			
Hi ALL: 以下是杭州谱育科技发展有限公司现场反馈的bug, 请查收。该问题已影响到正常调试, 请尽快解决。			
ROKAE 瑒石 技术支持BUG提交			
提交人	郭路	提交时间	2021.4.28
系统版本	v3.5.4	本体类型	XB7S
工控机	小工控机	驱动器	高创二合一
安全及IO模块	ROKAE板	电机	多摩川
使用单位	杭州谱育科技发展有限公司	期望解决时间	5.15前
紧急情况	较急	影响程度	严重
出现概率	必现	bug编号	
BUG标题	导轨的零点标定失效		
复现步骤	标定E1轴 (假设机器人导轨目前在1000mm位置, 然后移动机器人导轨到1100mm。 标定E1轴, 状态监控里机器人导轨的位置为0mm, 关机重启后, 状态监控里机器人的位置还是1100mm) 详细请见视频所示。		
结果	状态监控显示为0但关机重启后还是标定前的位置信息		
期望	可以正常标定导轨零点		
备注	机器人未报错, 类似于控制系统未让编码器更新零点位置。		

2. 发布内容

- 修复导轨标定问题, 重启控制器导轨丢零点的问题