|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **文件编号** | TIT-202106-001 | **密级** | 内部 | **页数** | 3 |
| **项目编号** | PE2003 | **版次** | V3.5.5 | **受控编号** |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 文件名称： | V3.5.5版本说明 |
| 单 位： | 珞石（北京）科技有限公司 |
| 日 期： | 2021-06-19 |

目 录

[1 目的 3](#_Toc116)

[2 主要内容 3](#_Toc26238)

[3 功能变更 3](#_Toc5083)

[3.1 兼容清能德创、BDHDE和雷赛驱动器 3](#_Toc22531)

[4 Bug修复 3](#_Toc9918)

[5 遗留问题 3](#_Toc10534)

[5.1 手动模式上电立即Jog 3](#_Toc21908)

[5.2 手动模式Jog时直接下电 3](#_Toc30475)

[5.3 编码器电池欠电压响应 3](#_Toc6481)

[5.4 修复计划 3](#_Toc28081)

[6 版本说明 4](#_Toc4460)

# 目的

本文档为Titanite v3.5.5版本的报告。该报告作为Titanitev3.5.5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 v3.5.5版本的功能变更与修复问题。

# 功能变更

## 兼容清能德创、BDHDE和雷赛驱动器

该版本适配了清能德创、BDHDE和雷赛驱动器，添加了清能德创伺服驱动器报警提醒功能。

# Bug修复

无

# 遗留问题

目前和清能德创驱动器的适配存在以下遗留问题尚未解决。

## 手动模式上电立即Jog

手动模式，按下使能后立即Jog，有概率会报“位置跟随误差过大”。

使用时暂时需进行规避。

## 手动模式Jog时直接下电

手动Jog时，突然下电，有概率会报错，且机器人发出“吭”的声音，机器人姿态发生小幅度改变。

使用时暂时需重点进行规避。

## 编码器电池欠电压响应

编码器电池欠压时，开机不能自动上报该问题。当手动使能上电时，会报错：“编码器电池欠电故障”。

## 修复计划

以上遗留问题将与清能德创进行沟通，后续修复会根据清能德创反馈进行修复。

# 版本说明

版本号：v3.5.5

发布地址 ：

升级包hash：cf1dbb159e33ed1e343bd51c03f5ff99fc2503ab5617761987a67ceec600d3db