

文件版本	xCore 控制软件版本说明	文档编号
V1. 2. 2. B0S2. JB11		

文件名称： xCore 控 制 软 件
V1. 2. 2. B0S2. JB11 版本说明

单 位： 珞石（北京）科技有限公司

日 期： 2021-06-26

目录

- 1. 引言3
 - 1.1. 标识3
 - 1.2. 系统概述3
 - 1.3. 文档概述3
- 2. 引用文件3
- 3. 版本说明3
 - 3.1. 发行材料清单3
 - 3.2. 软件内容清单3
 - 3.2.1. 软件功能范围3
 - 3.3. 适应性资料4
 - 3.4. 相关文档4
 - 3.5. 安装方式4
 - 3.6. 可能的问题和已知的错误4
- 4. 注解4
- 附录4

1. 引言

1.1. 标识

本次发行的软件为 xCore，发布基础为 1.2.2 标准版，在此基础上，根据机器人实际部件替换，适配 B0S2-JB11 配置。

标准版资料见《xCore 1.2 版本说明-1.2.2》。本说明仅说明 1.2.2.B0S2.JB11 相对于 1.2.2 版本的修改和影响。发布资料仅包含控制器升级包，其他部分同 1.2.2。

控制器软件标识为：xCore-RC。

1.2. 系统概述

B0S2.JB11 配置与基础版配置区别在于力矩传感器和减速机，由于力矩传感器参数与基础版不一样，因此需要使用单独的配置文件和单独的版本进行配套使用。

本次修改和升级适配 JB11 配置的力矩传感器，针对性修改了配置文件中 SENSOR_BIAS 和 SENSOR_ANALOG_TO_TORQUE_LOW 的内容。保证了 JB11 配置力矩传感器测量结果处理的准确性，力控功能、碰撞检测、拖动等基于关节力矩测量值的功能能够正常使用。

1.3. 文档概述

本文档包含本次软件版本发布的功能、安装方法、相关文档、注意事项等。详细描述了软件各部件及依赖库的版本信息。

本次发布为 1.2.2 之后的发布，也是基于 1.2.2 版本的小范围修改更新，未更新部分引用 1.2.2 版本即可。本次仅更新了 xCore-RC 升级包。

2. 引用文件

- 《xMate 机器人使用手册》
- 《xMate3 硬件安装手册》
- 《xMate7 硬件安装手册》
- 《xCore 1.2 版本说明-1.2.2》

3. 版本说明

3.1. 发行材料清单

序号	发行材料	版本	形式	日期
1	xCore 控制系统软件版本说明	V1.2.2.B0S2.JB11	电子版	20210622

注：以上文档版权归珞石（北京）科技有限公司所有，未经允许不得引用或复制这些文档中的任何内容。

3.2. 软件内容清单

序号	发行材料	是否更新	版本	形式	日期	sha256 校验码
1	xCore-RC	是	1.2.2.B0S2.JB11	电子版	20210622	de4b4d44b8f6b06eb5ad5be10f70846ef 6ebaae4a8bd508e7579c33177d45c4a

3.2.1. 软件功能范围

同 1.2.2。在匹配硬件配置情况下，使用上感觉不到差别。

3.3. 适应性资料

同 1.2.2。

3.4. 相关文档

同 1.2.2。

3.5. 安装方式

同 1.2.2。

3.6. 可能的问题和已知的错误

同 1.2.2。

4. 注解

无。

附录

文件对照表：

xCore-RC	控制器程序	v1.2.2.B0S2.JB11.rpa
----------	-------	----------------------

软件包获取地址：http://sw.rokai.com:8800/xcore/robot/release/v1.2.2_20210611/