

文件版本	xCore 控制软件版本说明	文档编号
V1.2.3		

文件名称: xCore 控制软件 V1.2.3 版本说明

单 位: 珞石（北京）科技有限公司

日 期: 2021-08-17

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及拖动功能适配。

标准版资料见《xCore 1.2 版本说明-1.2.2》。本文仅说明 1.2.3.L 和 1.2.3.R 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

1.2.3.L 和 1.2.3.R 配置与基础版配置区别在于力矩传感器，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内容为针对性修改了配置文件中两组参数值内容。保证了不同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	V1.2.3	电子版	20210817

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	1.2.3.L	电子版	20210817	429dfcc73ba6be6fddc817ee01b1a1694 cda4853e5445112e1a0ef5b78915402
			1.2.3.R	电子版	20210817	428df217b03f96d6ba3d911218d312153 eafe5d257abc83fc6276f69675259cf

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	v1.2.3.L
		V1.2.3.R

1.2.3 地址：http://sw.rokai.com:8800/xcore/robot/release/v1.2.3_20210817/

1.2.2 地址：http://sw.rokai.com:8800/xcore/robot/release/v1.2.2_20210611/