

## 本次发布版本号为 1.4.2，修复了几个问题：

1. PCB 三轴和四轴在笛卡尔坐标系下无法绕 Y 轴旋转。
2. 通过寄存器、外部通信、IO 等外部控制 pptomain 时，未重置程序变量，导致程序数据与预期不一致。
3. 加入对 XB7、XB10、XB20、XB25、NB4 等一系列机型的共计 14 个的支持。
4. 加入 xMate7、xMate7 Pro 的 CAD 参数，力控模型更准确。
5. 修复 NB4、XB10 动力学辨识轨迹问题。
6. 修复 pp\_to\_line 手动跳转到循环内，结合 break 指令使用时导致的控制器崩溃问题。
7. 程序运行偶尔发生暂停后无法继续运动问题

本次仅更新 RC 升级包和 HMI 两个配置包，HMI 使用 3.2.4.55119 版本。

其余配置使用 V1.4.1 版本，下载路径：[http://sw.rokoe.com:8800/xcore/robot/release/v1.4.1\\_20220330/](http://sw.rokoe.com:8800/xcore/robot/release/v1.4.1_20220330/)