

1 版本信息

版本号	2.1.2
发布日期	2023.11.28
是否是通用版本	是
HMI 版本号	4.0.9.12179
环境包版本	1.0.0
升级程序版本	0.6.8

2 发布内容

2.1 2.1.2 相比 2.1.1 版本主要变化

- 1) 修复暂停常规任务后，半静态任务中的 `try_catch` 功能捕获 `opendev` 错误失败的问题；
- 2) 料盘工艺包新增直接进入点位校验界面功能；
- 3) 修复标准六轴手腕奇异错误可能不准确的问题；
- 4) 修复第二次开启轴空间拖动变沉的问题；
- 5) 修复变量列表点位数组的运动至功能会导致 HMI 崩溃的问题；
- 6) 修复清除垃圾无法清空 HMI 日志的问题；
- 7) 修复变量列表中的点位的运动至功能，未进行四元数合法性校验的问题；
- 8) 修复状态监控、`fieldbus` 寄存器关于机器人位置的指令小概率判断错误的问题；
- 9) 修复 SDK 不能处理小于最小转弯区的短轨迹的问题；
- 10) 放开直连自研 IO 板仅支持 XBC5 控制柜限制，支持协作机型直连自研 IO 板；
- 11) 修复传送带跟踪急停相关的问题；视觉传送带新增标定按钮；
- 12) HMI 开放日语；

2.2 适用范围

用于除 NB220 大负载系列外的所有在售机型。NB220 系列继续使用定制版本。

2.3 发行材料



序号	发行材料	说明	是否更新	版本	日期
1	xCore-RC	控制器软件	是	2.1.2	20231128
2	xCore-HMI	控制器人机交互界面	是	4.0.9.12179	20231128
3	Demo	协作机型演示 demo	是	不同机型不同版本	

升级包下载路径: http://sw.rokai.com:8800/?dir=xcore/robot/release/v2.1_release/v2.1.2

手册、升级指导下载路径: http://sw.rokai.com:8800/?dir=xcore/robot/release/v2.1_release

2.4 软件功能范围

相比 2.1.1 版本没有变化。

