

V1.4.2.40

- bug 修复:

- 1、 try-catch 指令中使用运动指令， 发生异常时造成运动指针停在运动指令无法继续

- 相对 1.4.2 版本其他改动项:

- 1、 CR 机型限制了峰值力矩， 避免损坏传感器

- 2、 修改寄存器使用 float 错误识别为 double 的问题

- 3、 SDK 增加对 AI、 AO、 寄存器读写， 优化了 SDK 对多个寄存器同时读写的功能

HMI 使用 3.2.4.55119 版本， 与 V1.4.2 一致。 路径:

http://sw.rokae.com:8800/xcore/robot/release/v1.4.2_20220425/