

V1.4.2.41

bug 修复:

- 1) 远程控制更新点位失败
- 2) 某些特殊姿态下, search 指令因为内部配合时序不匹配导致控制器崩溃
- 3) search 指令注册 IO 失败后导致的控制器崩溃
- 4) Catch 指令潜在的多线程冲突崩溃
- 5) RL 程序发生内部错误后, 下次运行会错误的删除该任务
- 6) CR 机型进行零点标定时与伺服接口配合错误导致零点丢失
- 7) 修正 CR7-C 的 CAD 参数, 解决模型偏差大的力控问题
- 8) 外部通信和系统 IO 执行 pptomain, 不更新程序指针的问题
- 9) SDK 接口初始化错误, 可能导致偶发的意外停机问题
- 10) 使用 modbus 从站 (含 TCP 和 RTU), 寄存器更新总是慢一拍使用上一次数据的问题

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

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