

V1.5.0.10

bug 修复:

- 1、catch 指令捕获到异常后如果有运动指令无法继续运行
- 2、修改 xMate ER 系列 7kg 碰撞检测灵敏度, 使其更合理
- 3、Bit 类型寄存器读写地址相同时冲突导致写寄存器失败
- 4、外部通信做客户端时, 如果对端 server 反复断开和连接, 控制器资源被占满发生异常
- 5、电镀线速度降低为 0, 超出工作区域且非运动指令行暂停, 无法成功暂停
- 6、远程控制更新笛卡尔点位不成功
- 7、特殊姿态下, search 指令可能提前清空轨迹导致控制器崩溃
- 8、Opendev 失败时 catch 可能造成的多线程冲突引发崩溃
- 9、增加对电子铭牌非法数据的检查

新功能:

- 1、新增 GetCnvSpeed、GetCnvPulse、GetConnectObjPos 三条指令
- 2、xMate 使用传感器力矩进行负载辨识
- 3、完善力控初始化参数设置报错信息