

V1.5.0.6

Bug 修复:

- 1、某些特殊位置和状态下可能导致机器人下坠
- 2、平面力控点击停止失败，程序无报错停机
- 3、CR 逆解精度引起的“轨迹内部错误”
- 4、飞车保护 int32 数据溢出问题
- 5、Eni 文件与安全板固件不匹配可能引起的未知问题，并优化报错
- 6、PCB3 轴和 4 轴耦合比计算越界问题