V1.5.0.9

Bug 修复:

- 1、search 指令中 DI 写成 DO 类型的错误处理不完善导致报采样点不足
- 2、moveif 指令满足条件后机器人也不运动
- 3、负载辨识无法暂停, 多次重复点击报位置指令被拒绝
- 4、负载辨识偶尔造成 RC 崩溃
- 5、单步执行程序, 指令报警后, 再次点击下一步造成 RC 崩溃
- 6、CC-Link 寄存器使用寄存器仿真功能, 关闭仿真数据被自动清除

优化:

- 1、RD 参数设置, 增加有效性范围判断 $\pm 50\text{mm}$
- 2、电子铭牌的错误信息在开机自动上报, 而不是第一条错误触发后被连带出来
- 3、在动力学辨识界面增加了摩擦力参数显示