

xCore

Bug 修复：

1. 修复使用外部工具时打印多余日志的问题
2. 修复修改 RL 文件后，不点 pptomain，直接 pptolinefunc 会报错的问题
3. 修复低速运行，算法库时间戳可能有内存越界的问题
4. 修复快速移动到目标点误用 HMI 设置的工具工件的问题
5. 修复寄存器 robot_is_busy 状态某些情况无效的 bug
6. 修复单步、暂停调试后状态错误的问题
7. 修复力控模式，运动指令如果规划停止，会误判位置跳变的问题
8. 修复一些错误的日志文字
9. 修复 sdk 对点位数据保护不完全的问题
10. 修复通过保持寄存器在开机时启动 RL 崩溃的问题
11. 修复 SR 部分机型配置文件错误的问题

HMI

1. 优化 task 监控状态的显示 – stop/stopping go/running
2. 修复变量界面 socketconn 可选择保持的问题
3. 修复零点标定界面单轴标定控件间距不一致的问题