xCore:

1. 重构 RL 调度器以及 mpet 模块，优化了部分报错处理，提高了 pptomain 的速度；
2. 新增 xForceControl 功能；
3. 重构运动规划模块，优化规划性能；
4. 新增电子铭牌固件版本和运行时间；
5. 更改 xMate 系列机器人为 xMateER 机器人
6. 修复 ReadBit 指令内存泄漏的问题；
7. 修复动力学开关重启自动关闭的问题；

已知问题:

1. 连续点击负载辨识的开始暂停可能会状态错误，需要重启恢复状态；
2. 偶现软重启失败，不能 ssh 连接，只能 ping 通机器人，需要硬重启；
3. 修改静态 IP 可能不成功，会继续使用原有 IP；

HMI:

1. 添加生产专用界面（需要单独配置 Lic）
2. 添加示教器模式界面（热插拔）
3. 优化了一些 JIRA 上的 BUG
4. 优化了一些 xpad2 的显示