

xCore:

- 1、新增 SetAllDO 指令
- 2、新增拖动回放指令考虑负载的功能
- 3、新增 pers 变量的关机保持功能
- 4、修复拖动回放超出软限位继续运行的问题
- 5、修复软关机失败和崩溃的问题
- 6、修复 RL 的 wobj 的负载参数读取错误的问题
- 7、修复小负载的辨识的质心错误的问题
- 8、修关节空间轨迹采样时不求解法兰 pos 的问题
- 9、修复辨识过重中暂停会状态错误的问题
- 10、修复 CalcJointT 等指令不触发 catch 的问题

HMI:

- 1、优化在 windows 平台下使用代理时无法连接工控机的问题
- 2、优化 JOG 按钮、点位列表界面的“运动至”、快速调整界面的“运动至”的操作逻辑
- 3、优化了一些在 xpad2 上显示模糊的图标
- 4、3d 显示，删除右下角的世界坐标系，在 floor 的中心加入世界坐标系
- 5、将动力学开关拆分成动力学约束和动力学前馈（动力学约束为之前的动力学按钮，动力前馈在动力学辨识界面）

已知问题:

- 1、拖动回放指令选择非 wobj0 时，会同时插入 tool 和 wobj，和指令格式“ReplayPath path_name [, rate_double] [, wobj/tool]”不符