

xCore

新特性:

1. Fieldbus 寄存器增加上报 tcp 位置、速度、线速度功能
2. 区分 SR 的两种镜像构型
3. 诊断数据增加动力学相关数据
4. SDK 增加查询和运行拖动回放功能

Bug 修复:

1. 修复 RL 运动到奇异点后, pptomain 时 mpet 使用的回调函数使用过期运动参数的 bug
2. 修复力矩前馈超限问题
3. 修复非 pers 变量在任务循环完成时被重置的问题
4. 修复 CR 末端配置无法生效的问题
5. 修复动力学参数覆盖电子铭牌报错不准确问题
6. 删除运动过程中的一些多余日志, 可能导致线程阻塞
7. 修复力控辨识不受 jog 速率控制问题

HMI

优化:

1. 优化寄存器监控界面 float 数组的当前值显示
2. 优化辅助编程中元素变量的显示
3. 优化控制器界面机器人类型显示不全的问题
4. 优化 xpad2 U 盘检查机制
5. 路径回放加入负载属性引导
6. 修复过载系数不能修改的 bug
7. 3d 显示调整部分机型基坐标系
8. 电子铭牌界面增加导出数据的提示
9. 优化 xpad2 上 print 框的显示
10. 更新 xvision 插件

新增:

增加新的 SR3、SR4 三维模型, 并兼容旧的 SR3A、SR4A 模型