

xCore:

新特性:

1. 增加笛卡尔欧拉角指令 (GetRobABC, SetRobABC, RotRobABC)
2. 优化单步调试功能, 点击一次下一步可以解析完运动指令嵌套的点位计算
3. 增加摩擦力模型升级的相关功能
4. 新增伺服参数的导入导出功能
5. 新增前瞻工作模式控制指令 (**AutolgnoreZone**、**MotionWaitAtFinePoint**)
6. 新增前瞻忽略转弯区时的日志上报开关
7. RCI 和 SDK 重构, 删除了 rci_struct 子仓
8. 增加 VelSet 用于设置本体最大速度
9. CR、SR 机型力控参数优化
10. 转弯区及其约束优化升级

Bug 修复:

1. 删除安全区域配置协议中无用的 enable 字段(xcore-4304)
2. 修复安全逻辑中对于拖动过程中 STOP0 的处理
3. 修复 CR12 配置文件读取错误问题, 修复不支持导入机型的问题
4. 修复 dynamic.force_control.filter_get_params 回复错误的问题
5. 修复 300%速度拖动回放时, 运动不完整的问题
6. 修复 OpenDev 指令不检查串口变量的问题
7. 修复位置惯量重复发送的问题

HMI:

1. 修复一些 JIRA 上的 BUG
2. 优化下一步的通信协议
3. 辅助编程中添加 VelSet 指令
4. 辅助编程中开放 GetRobABC SetRobABC RotRobABC 三个指令
5. 添加截图功能 (只支持示教器)
6. 加入伺服参数切换中的导入导出功能
7. 激光包中 waitDI, 时序逻辑, 以及修复部分 jira 上提的 bug;