

xCore:

新特性:

1. 动力学辨识过程增加速度前馈
2. 力控辨识结果上报 HMI，并且增加失败时的错误提示
3. 视觉电镀线跟踪功能增加识别工件角度功能
4. xService 增加 sys.toolset 功能
5. 新增版本匹配功能，之后的新版本 HMI-RC 若版本不匹配，会提示升级版本（不强制）
6. 优化 CR18 的力控参数
7. 增加新的诊断数据：移出惯量和速度前馈
8. SR 摩擦力辨识轨迹优化，NB4_R580_04H7 配置文件去重
9. xService 增加若干接口
10. 更新 CR7 的 cad 参数（杆长、质量、质心、惯量）

Bug 修复:

1. 修复笛卡尔空间拖动到软限位不生效的问题
2. 修复若干力控问题以及力控相关机型参数错误
3. 修复 Search 指令暂停后恢复运行，motion 可能提前 require 导致提前前瞻并错误停止的问题
4. 修复力矩传感器零点标定可能跳数的问题
5. 修复寄存器 pptomain 和 startrun 的多线程执行问题
6. 修复 Search 指令 IO 事件可能提前注册的问题，修复 Search 指令小概率无法结束的问题
7. 修复 ModbusSlave 总线关闭后可能无法打开的问题
8. 修复 Trigg 信号在特殊路径可能不触发信号的问题
9. 修复 goto+switch 指令执行过程中暂停可能失败的问题
10. 修复 XB4s-R596-04B7 配置文件机型名称错误问题
11. 修复 ReadXX 指令过程中暂停再 pptoline，无法恢复任务执行的问题
12. 修复 main 函数执行 return 指令崩溃的问题
13. 修复对部分结构体进行数字计算崩溃的问题
14. 修复部分报警信息文字错误问题
15. 修复外部通讯断开时可能没有日志记录的问题
16. 修复 RL 未禁止通过外部通讯的 socket 连接收发数据的问题
17. 修复 TOOL0、WOB0 不能自适应手持工件、外部工具的问题
18. 修复 bit 寄存器数组保持功能失效的问题
19. 修复钩舵电爪 ID 不为 9 无法控制的问题
20. 修复 RCI 阻抗模式碰撞检测误触发的问题
21. 修复碰撞检测选择安全停止后，提示可以继续运行程序的问题
22. 修复系统 IO 和外部通讯部分指令依然会让 RL 读文件导致执行缓慢的问题
23. 修复伺服参数切换的若干异常保护缺失问题
24. 修复多语言对比工具不生效的问题
25. 修复 HMI 修改 jog 速率，对 modbus 远程控制不生效的问题
26. 修复碰撞检测触发后误恢复的问题，修复 SR 高灵敏度误报的问题
27. 修复暂停后恢复运行可能丢失运动指针问题

28. 修复从泰坦导入的 userframe 的 xml 不冲突告警问题
29. 修复多任务大型工程 pptomain 指针可能错乱问题
30. 修复部分英文错误码丢失、错误的问题
31. 修复仿真模式进入生产界面崩溃问题
32. 修复快速移动到点位的负载惯量单位错误问题
33. 修复柔顺演示开启时抬起的问题
34. 修复运动超差问题
35. 修复 NB4-R475-3BH7 配置文件中的机型名错误问题

HMI:

控制器版本: 1.7.0.6

激光插件版本: v21

说明:

1. 修复一些 JIRA 上的 BUG
2. 优化版本显示, 增加关于插件版本的显示信息, 去除在 subversion 中的 isg 版本信息。故小版本号会变小。
3. 增加对图形化和激光的 toolset 支持
4. 零点标定界面新增动态标定按钮