

Hlavní změny ve verzi 4.5.0

- Přidán systém uživatelských účtů (více v dokumentaci část 10.2) a přihlašovací obrazovka.
- Změněno Počáteční rozhraní ovládacího panelu
- Nastavení kolizního módu (Collision class) přesunuto do sekce Settings → Robot → Safety.
- V módu krokování (Steo mode) došlo ke změně rozsahů z 0.1mm – 10mm na 0.2mm – 10mm.
- Možnost aplikovat funkci ArriveAhead mezi pohyby typu MoveArc - MoveJoint a MoveArc – MoveLine.
- Aktualizace pluginů. Gripper plugin již není použitelný (bude odstraněn v další verzi) pro dvouprstý gripper firmy Robotiq. Byl nahrazen pluginem Robotiq-2F, který je nutno do systému doinstalovat. Veškeré programy využívající starší verzi pluginu bude nutné upravit.
- Chování kontaktu SO06/SO16 je nyní inverzní – je sepnut, pokud není aktivní Nouzové zastavení robota (Emergency stop).
- Kontakt SO07/SO17 je nyní používán pro indikaci stavu Ovládacího panelu – je sepnut, pokud Ovládací panel běží.