

# Hlavní změny ve verzi 4.5.32

- Vylepšení GUI. Nyní se v grafickém prostředí zobrazuje 3D model aktuální pozice robota.
- Při programování pomocí příkazu Move se zobrazuje 3D model pozice po vykonání move.
- Když není použito AUBOPE, ale místo něj se používá ROS nebo SDK ke kontrole pohybu robota, "SI01" and "SI11" (ochranný stop vstup) v bezpečnostním IO portu může hrát roli --- jakmile je IO port odpojen, robot se zastaví; když je IO port připojen, robot pokračuje v pohybu.

Pozn.: Jelikož je nemožné předpovídat jaké vybavení je připojeno k bezpečnostnímu IO portu na straně zákazníka, je doporučeno restartovat celý systém po dokončení updatu, tzn. Zcela restartovat control box.