|  |  |
| --- | --- |
| 文档编号  Document No. | MEGAROBO Studio |
| 页 数  Total Page No. | 8 |

**MEGAROBO Studio版本说明书**

**(Version Notes)**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 编制人Author | 王志彦 | 发布日期[[1]](#footnote-0)  Release Date | 2019-1-22 |
| 批准人  Approver | 王志彦 | 批准日期  Approval  Date | 2019-1-22 |

MegaRobo Technologies, Co.Ltd

版权所有

修订记录Revision record

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 日期  Date | 修订版本Revision version | 修改描述  Modification Description | 作者  Author |
| 2019-1-3 | 0.1.0.27 | * 中文翻译更新 * 增加登录模式: "操作员"模式下不能进行控制器设置 * 工程文件增加 exploere * T4/H2 控制器复位 * 读取REVMOTION状态判定机械版本 | 王志彦 |
| 2019-1-22 | 0.1.1.0 | * H2回零方式 * 默认加减速比25% | 王志彦 |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

目录Catalog

[1 版本编号 Version Number 4](#_Toc510203286)

[2 发布时间 Release Date 4](#_Toc510203287)

[3 交付物Deliverables 4](#_Toc510203288)

[4 运行环境Runtime Environment 4](#_Toc510203289)

[5 版本升级说明Update Instructions 4](#_Toc510203290)

[6 功能变更Function Changes 5](#_Toc510203291)

# 版本编号 Version Number[[2]](#footnote-1)

0.1.1.0

# 发布时间 Release Date[[3]](#footnote-2)

2019-1-22

# 交付物Deliverables[[4]](#footnote-3)

1. MEGAROBO Studio软件版本说明书；
2. MEGAROBO Studio 0.1.1.0.exe安装包

# 运行环境Runtime Environment[[5]](#footnote-4)

Win10,Win7 SP1

# 版本升级说明Update Instructions

*[说明]*

*描述软件版本向前兼容性，即在以前哪些软件版本上可以升级。*

*（1） 当发生前后版本不兼容问题时，前后版本间用加粗有色线条隔开。*

*（2） 软件中红色细线：软件数据结构变化，导致用户数据可能不兼容，需要使用工具转换；*

*（3） 同一颜色的粗线：描述不同模块之间的兼容；不能跨粗线升级。*

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 软件 | 固件 |  |
| 0.1.1.0 | MRQ-2304: 00.00.01.23  MRQ-S/D: 00.00.01.23  MRQ-MV: 00.00.01.31 |  |

特殊说明：

# 功能变更Function Changes

*[说明]*

1. *该版本增加，修改或取消的功能列表，****E****：增加Enhancements ；****C****：取消Cancellation ；****M****：修正Modification*

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Version：**0.1.1.0 | | **Date：2019-1-22** | |
|  | H2回零后的间隙运动同时X,Y移动 | | M |
|  | 默认占比25% | | M |
|  | MRX-T4角度范围 | | M |
|  | MRX-T4更新包装位和爪子回零位 | | M |
|  | 根据MRX-T4固件更新基座高度 | | M |
|  | H2增加”STOP” | | A |
|  |  | |  |
|  |  | |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Version：**0.1.0.27 | | **Date：2019-1-3** | |
|  | 中文翻译更新 | | M |
|  | 增加登录模式: "操作员"模式下不能进行控制器设置 | | A |
|  | 工程文件增加 exploere | | A |
|  | T4/H2 控制器复位 | | A |
|  | 读取REVMOTION状态判定机械版本，需要固件支持 | | A |
|  |  | |  |

1. 日期格式为YYYY-MM-DD [↑](#footnote-ref-0)
2. 定义的版本号，不同项目的版本编号有所不同，一般定义规则为：硬件.FPGA.软件1.软件2.软件3；如果发布为FPGA，只需 硬件.FPGA；如果发布软件，必须为 硬件.FPGA.软件1.软件2.软件3 [↑](#footnote-ref-1)
3. 格式为YYYY-MM-DD，如2017-08-02 [↑](#footnote-ref-2)
4. 交付给发布对象的升级文件，烧录程序，代码或文档；（配置项），内容完整，为发布对象提供齐全的交付物，没有遗漏也没有冗余，说明清晰，详细说明每个交付物的内含物。 [↑](#footnote-ref-3)
5. 描述该交付物的运行环境，1嵌入式系统的运行环境包括硬件平台，FPGA平台和相关嵌入式系统版本等；2上位机系统的运行环境包括下位机系统版本、操作系统和运行配置等 [↑](#footnote-ref-4)