NAVY6.0 转接板程序版本更新说明

|  |  |
| --- | --- |
| **编译环境** | MDK 5.12 |
| **主芯片驱动库** | s110\_nrf51\_8.0.0 |

|  |  |
| --- | --- |
| **日期** | 2018年6月23日 |
| **软件版本** | 1.9 |
| **硬件版本** |  |
| **机器S/N** |  |
| **说明** | |
| 1 | A.修复航行时间误差大  B.航行距离手柄重启翻倍问题  C.有线无线手柄同时控制切换问题  已知问题：有线配对后，断开通信线变成无线，会导致双无线通信冲突 |

|  |  |
| --- | --- |
| **日期** | 2018年6月26日 |
| **软件版本** | 2.0 |
| **硬件版本** |  |
| **机器S/N** |  |
| **说明** | |
| 1 | A.修复电池电源关闭后，反冲电动势导致驱动无法关机，烧毁电路问题，在电源掉电速率高或者跌到30-15v间时，切断驱动器15v电源  B.去掉E14告警，显示为0，高温告警保留 |

|  |  |
| --- | --- |
| **日期** | 2018年9月6日 |
| **软件版本** | 2.1 |
| **硬件版本** |  |
| **机器S/N** |  |
| **说明** | |
| 1 | 1，增加低压反向功率限制  2.修改新版掉功率问题 |

|  |  |
| --- | --- |
| **日期** | 2018年11月16日 |
| **软件版本** | 3.0 |
| **硬件版本** |  |
| **机器S/N** |  |
| **说明** | |
| 1 | 1. Spi通信不拉高 2. 反拖关电判断伏值<30V关断 |

|  |  |
| --- | --- |
| **日期** | 2019年2月16日 |
| **软件版本** | 3.1 |
| **硬件版本** |  |
| **机器S/N** |  |
| **说明** | |
| 1 | 船级社认证,低温显示修改，电流校准中途退出不需要重启 |