

emaWD

---> VERRICHTUNGEN / SIMULATIONSLOGIK

- 6148 'Werkzeug auf Pfad bewegen' - Unterstützung für dynamische Pfade hinzugefügt
- 6148 'Werkzeug auf Pfad bewegen' - Aufgabe berücksichtigt nun die vom Benutzer definierte Dauer
- 6150 Warnung hinzugefügt, wenn ein Roboter sein Ziel aufgrund von DOF-Grenzen nicht erreichen kann

---> BENUTZERBEREICH

- 6146 Interne Haltungsparameter für den Oberkörper aus der Benutzeroberfläche entfernt

---> FEHLERBEHEBUNGEN

- 6149 Behandlung von Bounding-Volumen-Informationen von Referenzobjekten korrigiert
- 6137 Problem mit dem Ignorieren von Masse in der MTM-UAS-Auswertung behoben
- **** 'Werkzeug auf Pfad bewegen' - Fehler behoben, wenn 'Zweite Hand überstützt' aktiviert ist
- 6131 Übersetzungsgrenzen behoben
- 6132 Dynamisches Reparenting für Omniverse behoben
- 6133 optimierte anfängliche Kameraansicht für Bibliothek
- 6135 Problem mit Kameraschwenk behoben
- 5012 Fehlermeldung für widersprüchliche Verhaltensweisen auf menschliche Akteure beschränkt
- 6151 Einheit für TCP-Geschwindigkeitslimit des Roboters korrigiert
- 3909 Korrektur für Textausrichtung
- 6133 Vorschau für kleine Bibliotheksobjekte
- 6212 DAE-Exportname korrigiert
- 6222 Zeitsynchronisationsfehler behoben, wenn die Tragehaltung nicht berechnet werden konnte
- 6217 Fix für Pfadkarte
- 6290 JT-Import behoben

emaPD

- Verbesserung Berechnungsgenauigkeit Wertstrom
- Verschiedene Bugfixes und Stabilitätsverbesserungen

emaWD

---> TASKS / SIMULATION LOGIC

- 6148 'Move tool on path' - added support for dynamic paths
- 6148 'Move tool on path' - task now respects user defined duration
- 6150 Added warning, if a robot fails to reach its target due to DOF limits

---> USER INTERFACE

- 6146 removed internal posture parameter for upperbody from UI

---> BUGFIXES

- 6149 fixed handling of boundingvolume information of reference objects
- 6137 fixed issue with ignore mass in MTM-UAS evaluation
- **** 'Move tool on path' - fixed error when 'second hand supporting' is activated
- 6131 fixed translation limits
- 6132 fixed dynamic reparenting for Omniverse
- 6133 optimized initial camera view for library
- 6135 fixed issue with camera panning
- 5012 restricted error message for conflicting behaviors to human actors
- 6151 fixed unit for robot's TCP speed limit
- 3909 fix for text alignment
- 6133 preview for small library objects
- 6212 DAE export name fix
- 6222 fixed time synchronization error when carry posture could not be computed
- 6217 fix for path map
- 6290 JT import fix

emaPD

- Improved calculation accuracy of value stream
- Various bug fixes and stability improvements