

Boocax_Navi++

软件发布更新列表

北京布科思科技有限公司

Beijing Boocax Technology Co.Ltd.

地址：北京市海淀区清河永泰园甲 1 号建金中心

606

网址：www.boocax.com

Version 2.1.1

Updated Date 2019.11.28

修订历史

日期	版本	描述	作者
2019/11/28	Navipp_2.1.1	优化了激光噪点滤除，对接摆动过大，导航节点的cpu使用率和定位稳定性	尉博文
2019/10/28	Navipp_2.1.0	基于高精度里程计的定位和二维码辅助构图	尉博文
2019/7/19	Navi+_1.4.3	增加AGV适配调度时间 增加二维码定位辅助 增加无线充电	尉博文
2019/2/27	Navi+_1.3.6	优化构图速度 增加构图辅助回环	尉博文
2019/1/17	Navi+_1.3.5	优化了构图功能 增大巡线避障距离	尉博文
2018/12/28	Navi+_1.3.4	优化了构图功能和拖车模型到点角度的支持	尉博文
2018/12/14	Navi+_1.3.3	优化了定位和导航相关功能，桌面端和安卓端对传感器设置功能适配	尉博文
2018/11/30	Navi+_1.3.2	修复部分BUG，新增导航安全策略	尉博文
2018/11/12	Navi+_1.3.1	整合现有功能，发布稳定版本	尉博文

Navipp_2.1.1 版本，2019 年 11 月 28 日

更新：

1. 修复充电时异常断电车辆自动后退问题；
2. 修复了构图和增量构图后易导致多次向服务器拉取地图和地图文件丢失的问题；
3. 修复了在切换地图包时易导致 POI 文件加载出错的问题；
4. 修复了二维码辅助定位时会导致验证节点崩溃的问题；
5. 修复了网络传输大文件时导致连接断开的问题；
6. 修复了 AGV 巡线在直线上停车位置不准的问题；
7. 优化了导航节点对 CPU 的使用率；
8. 优化了激光过滤功能；
9. 适配了安全节点，可配置使用或不使用；
10. 优化了定位在长走廊中的稳定性；
11. 优化了在对接过程中机器人摆动幅度过大的问题；
12. 新增易福门传感器的点云处理和点云过滤功能包；

Navipp_2.1.0 版本，2019 年 10 月 28 日

更新：

1. 增加了二维码辅助构图，解决了在长通道中的构图问题；
2. 增加了基于二维码识别的高精度对接功能；
3. 增加了通过调度系统远程固件升级的功能；
4. 提高了自由跟随的流畅性；
5. 优化了巡线导航的平顺性；

Navi++_1.4.3 版本，2019 年 7 月 19 日

更新：

6. AGV 导航适配了调度系统的交通调度功能；
7. 增加二维码定位辅助纠偏功能；
8. 增加了 AGV 串口屏搬运分拣业务功能界面交互；
9. 将无线充电功能的二维码与定位所用二维码统一；
10. 增加了以高精度里程计为主导的定位方式；

Navi++_1.3.6 版本，2019 年 2 月 27 日

更新：

11. 优化了构图过程中回环检测速度；
12. 增加了构图过程中手动辅助回环功能；
13. 修正了指定位置重定位后网络重连的 bug；

14. 修正了 AGV 巡线在大半径弧线产生的摇摆问题;
15. 提高了定位频率;

Navi+_1.3.5 版本, 2019 年 1 月 17 日

更新:

16. 优化了构图功能;
17. 增大了巡线时避障距离;
18. 拖车模型修正到点角度调整, 弧线平滑过渡;
19. 拖车模型增加车体动态轮廓;
20. 加入新版巡线跟随功能;
21. 修正了机器人导航会冲过限制层的 bug。

Navi+_1.3.4 版本, 2018 年 12 月 28 日

更新:

22. 优化了构图功能;
23. 修正了增量构图后初始定位导致系统崩溃的问题;
24. 修正了拖车到点角度的错误;
25. 修正了旧版 AGV 巡线在走弧线时的 bug;
26. 修正了电池电量信息的显示错误;
27. 添加了误差实时输出。

Navi+_1.3.3 版本, 2018 年 12 月 14 日

更新:

1. 新增旧版 AGV 巡线到点角度功能并修改相关协议(见开发手册);
2. 新增拖车模型对车体的碰撞检测;
3. 新增自由导航优化局部路径策略并添加相关配置(见配置手册);
4. 优化了不使用里程计数据的定位功能;
5. 优化了导航安全策略并新增导航状态(见开发手册);
6. 优化了指定位置重定位功能加入指定范围并修改相关协议(见开发手册);
7. 修正了旧版 AGV 巡线(弧线+短直线)引发的巡线错误的问题;
8. 修正了由超时引发的虚拟里程计计算错误从而导致定位错误的问题;
9. 桌面客户端增加传感器信息展示与传感器屏蔽触发开关;
10. 桌面客户端和安卓客户端追加新的移动状态;
11. 安卓客户端主页增加传感器触发提示;
12. 桌面客户端修正部分 BUG;

Navi++_1.3.2 版本, 2018 年 11 月 30 日

更新:

1. 新增移动导航安全策略;
2. 优化了大尺度环境下定位功能;
3. 修正了非圆形机器人清除轮廓功能;
4. 修正了大尺度增量构图功能;
5. 修正了拖车模型原地转向的功能;
6. 修正了继续漫游功能的缺陷;
7. 修正了由于视觉导致的导航失败的问题;
8. 修正了串口节点崩溃的问题;

Navi++_1.3.1 版本, 2018 年 11 月 12 日

更新:

1. 新增自由跟随功能;
2. 新增自由导航中对运动中心偏置模型的支持;
3. 增加了自由导航新策略(复杂环境会尝试规划路径去运动, 不会直接导航失败);
4. 新增传感器支持: 红外测距传感器, 碰撞传感器, 防跌落传感器, 地磁传感器, 视觉传感器, IMU(陀螺仪), AOA 模块;
5. 系统融合了 IMU, 优化了构图和定位功能;
6. 支持布科思二进制地盘协议 2.0 版本;
7. 新增通用式传感器协议;
8. AGV1.0 功能中增加了动态设置运行速度功能;
9. 新增 AGV2.0 功能及协议;
10. 新增设置 AGV1.0 动态轮廓的功能;
11. 新增 AGV1.0 功能中对拖车模型的支持;
12. 新增开机初始位置设置;
13. 修正了自动充电导致位置丢失的问题;
14. 修正了指定位置重定位无法定位的问题。
15. 修正了机器人被人群包围后位置丢失的问题。
16. 新增串口调试打印后台数据功能
17. 新增视觉避障中, 对视觉传感器俯仰角度的支持
18. 新增视觉避障中, 对视觉数据的过滤功能