

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 1.3.5

Updated Date 2019.1.17

修订历史

日期	版本	描述	作者
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

Navi++_1.3.6 版本，2019 年 2 月 27 日

更新：

1. 优化了构图过程中回环检测速度；
2. 增加了构图过程中手动辅助回环功能；
3. 修正了指定位置重定位后网络重连的 bug；
4. 修正了 AGV 巡线在大半径弧线产生的摇摆问题；
5. 提高了定位频率；

Navi++_1.3.5 版本，2019 年 1 月 17 日

更新：

6. 优化了构图功能；
7. 增大了巡线时避障距离；
8. 拖车模型修正到点角度调整，弧线平滑过渡；
9. 拖车模型增加车体动态轮廓；
10. 加入新版巡线跟随功能；
11. 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：

12. 优化了构图功能；
13. 修正了增量构图后初始定位导致系统崩溃的问题；
14. 修正了拖车到点角度的错误；
15. 修正了旧版 AGV 巡线在走弧线时的 bug；
16. 修正了电池电量信息的显示错误；
17. 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