

三菱電機 **産業用** ロボットMitsubishi Electric Corporation **Industrial** Robot

MELFAテクニカルニュース

MELFA Technical News

BFP-A6079-0340

2023年9月発行

Sep 2023

表題 MELSOFT RT ToolBox3 Ver.2.20W リリースのご連絡**Subject:** Report of MELSOFT RT ToolBox3 Ver.2.20W release**適用機種** ASSISTAシリーズ、FRシリーズ、Fシリーズ、SQシリーズ、SDシリーズ、Sシリーズ
(コントローラ CR800/CR750/CR700/CR500シリーズ用)**Applicable to:** ASSISTA series, FR series, F series, SQ series, SD series, S series
(CR800/CR750/CR700/CR500 series robot controller)

三菱電機産業用ロボットMELFAに格別のご愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。

「MELSOFT RT ToolBox3 Ver. 2.20W」(形名:3F-14C-WINJ(E)/3F-15C-WINJ(E)/3F-16D-WINJ(E))をリリースしました。以下に本バージョンで改定された内容についてお知らせします。

テクニカルニュースに記載された機能をご利用するには、FAサイトより最新版をダウンロードしてお手持ちのMELSOFT RT ToolBox3をバージョンアップする必要があります。

Thank you for your continued support of Mitsubishi industrial robot "MELFA".

This Technical news describes the new version 2.20W of the MELSOFT RT ToolBox3.
3F-14C-WINJ(E) / 3F-15C-WINJ(E) / 3F-16D-WINJ(E)

In order to use the functions described in this technical news, you need to download the latest version from MITSUBISHI ELECTRIC FA site and upgrading the MELSOFT RT ToolBox3.

1. 機能追加

Function improvement

●MELFA Smart Plus 2Dビジョンセンサ拡張機能に、PatMaxを追加しました。

- Added the PatMax to the MELFA Smart Plus 2D Vision Sensor Enhancement function.

PatMaxとは、対象物の輪郭情報をベースにしたパターン探査アルゴリズムの名称(Cognexの登録商標)で、正規化相関に比べ処理時間が長くなるケースがありますが、総じて高精度で、照明光やフォーカスの変動、情報の欠損やノイズに対し安定して動作します。

PatMax is the name of the pattern search algorithm based on the outline information of the target object (a registered trademark of Cognex). The processing time sometimes takes longer than the normalized correlation, but it is generally highly accurate and operates stably against illumination light, focus variations, loss of information, and noise.

Flow View

Main Step

[1] Select Application

[2] Config. Communication

[3] Calibration

[Communication Information]

The device configurations required for the selected application are shown below. The connection status of the vision sensor is indicated by the green lamp (connected) a To set the connection, select the vision sensor and click the [Communication Setting] button. After confirming the connection with all vision sensors, click the [Next] button.

Select Vision Maker : MITSUBISHI ELECTRIC UsePatMax

●ポジションジャンプに連続定寸送り機能を追加しました。

- Added function of continuous constant dimension feed to Position jump.

位置常時更新を ON にすると、ロボット選択位置が常時更新されて、ポジションジャンプ操作の合間に JOG 操作等行っても、その操作が完了した位置からオフセット加算の移動が可能になります。

When the position constant update is turned ON, the robot selection position is constantly updated, and even if a JOG operation or other operation is performed between position jump operations, the offset addition can be moved from the position where the operation was completed.

Position Jump

Robot Coordinates in Selection:	Offset:
X: 355.773	0.000
Y: -165.522	0.000
Z: 192.530	0.000
A: 0.000	0.000
B: 0.000	0.000
C: 78.400	0.000

FLG1: R,B,F

FLG2: 0

Updating Position

Interpolation: Direct