

三菱電機 **産業用** ロボット

MELFAテクニカルニュース

BFP-A6079-0163

2016年4月発行

表題 RT ToolBox2 Ver. 3.60N リリースのご連絡

適用機種 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 CR750/CRnQ-700/CRnD-700/CRn-500シリーズ用)

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。
「RT ToolBox2 Ver. 3.60N」(形名:3D-11C-WINJ(E/C/T)/3D-12C-WINJ(E/C/T))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RT ToolBox2をバージョンアップする必要があります。

1. 機種追加

以下の機種を追加しました。

- <垂直Fシリーズ100Kg可搬/物流用>
RV-100TFH-D/Q
- <垂直Fシリーズ100Kg可搬/物流用/ロングアーム>
RV-100TFHL-D/Q
- <垂直Fシリーズ150Kg可搬/物流用>
RV-150TFH-D/Q
- <垂直Fシリーズ150Kg可搬/物流用/ロングアーム>
RV-150TFHL-D/Q
- <水平Fシリーズ3Kg可搬>
RH-3CH4018-D
- <水平Fシリーズ6Kg可搬>
RH-6CH6020-D

2. 動作環境

- Windows 10に対応して、Windows 2000のサポートを終了しました。

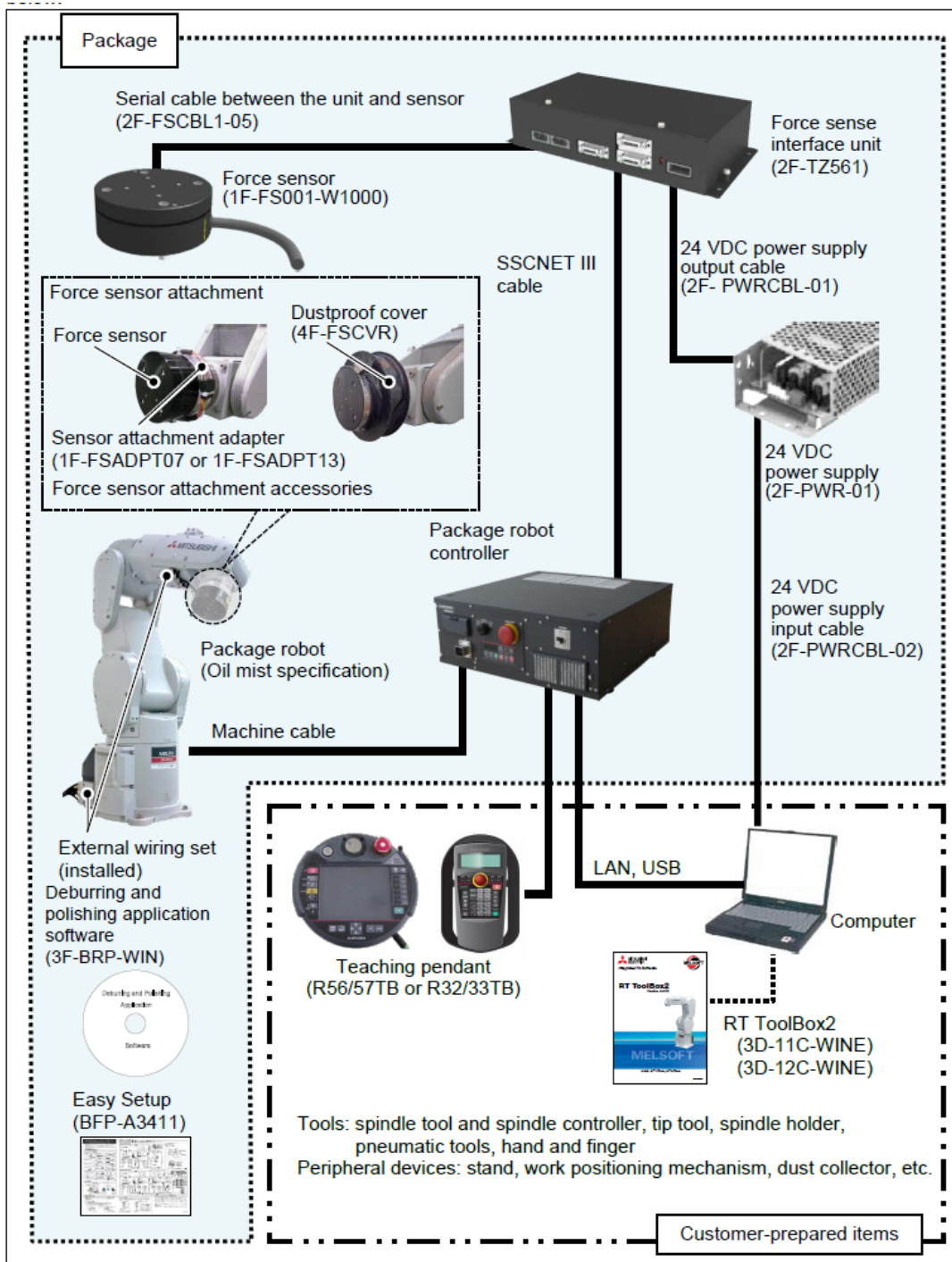
3. MELFA-3D Vision

- MELFA-3D vision Ver.1.2に対応しました。

4. アプリケーションパッケージ

●バリ取り・研磨アプリケーションパッケージに対応（日本語版のみ）

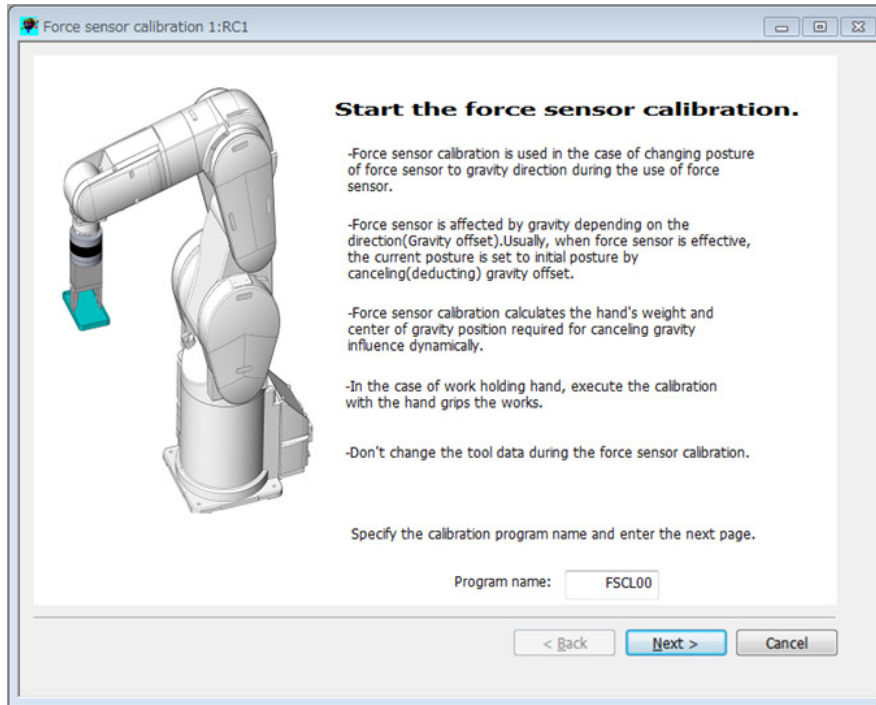
アプリケーションパッケージ製品の構成には、RT ToolBox2は含まれていませんので、ご注意ください。



5. 力覚キャリブレーション

● 力覚キャリブレーション機能を追加しました。

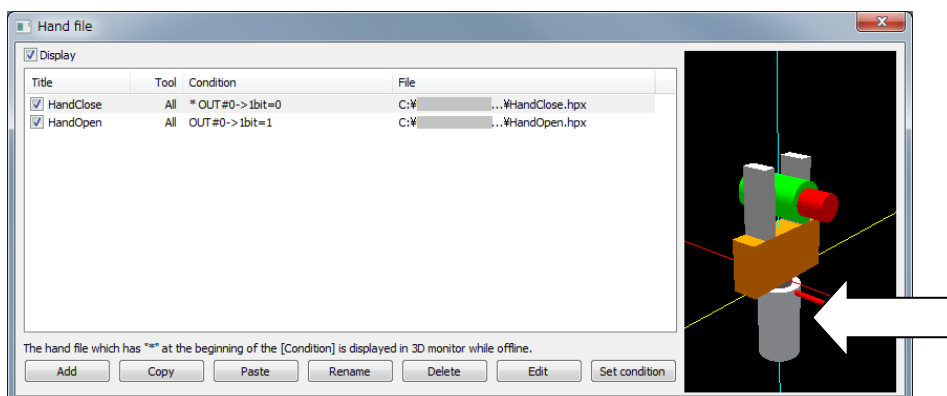
力覚キャリブレーションは、力覚センサに取り付けられた手先負荷の質量、重心位置を算出する機能です。



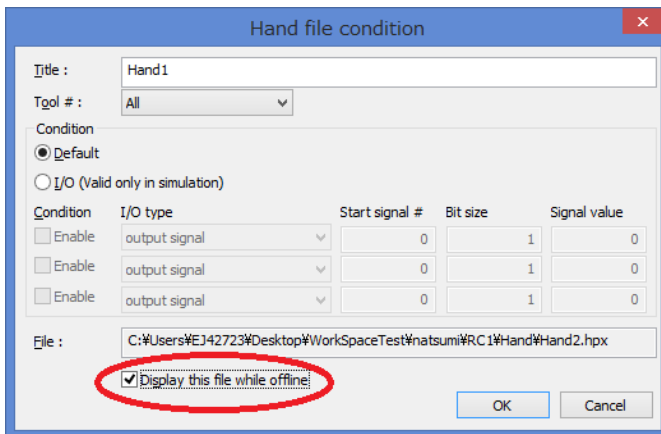
6. 3Dモニタ

● 画面中心点・マウス先の点を中心とした視点回転機能を追加しました。

● ハンド設計画面でメカニカルインターフェイスを表示するようにしました。

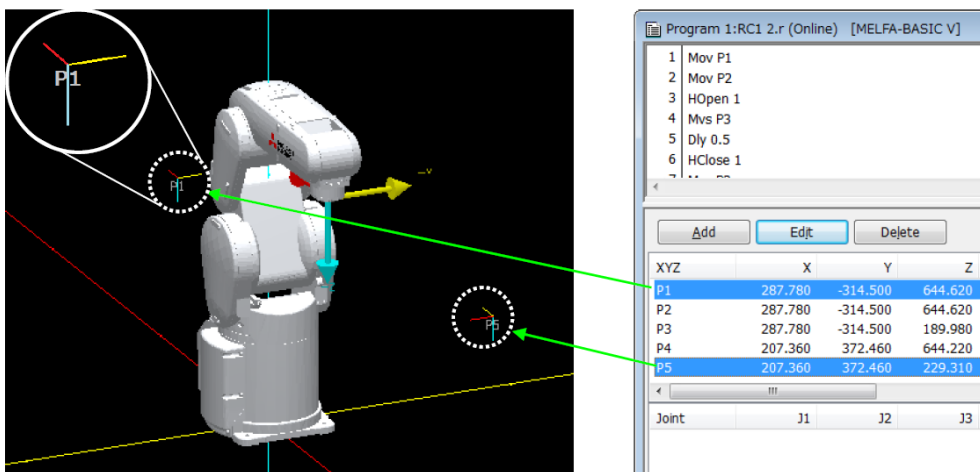


●オフラインでもロボットハンドを表示するようにしました。



● 3Dモニタの直交位置データの表示を変更しました。

本ソフトウェアVer.3.60N以降では、[+X][+Y][+Z]の文字は表示されません。



7. オペレーションパネル

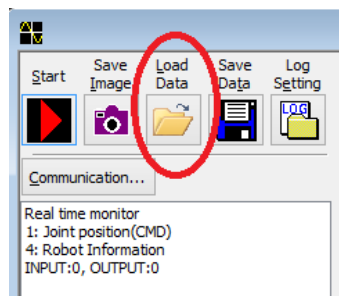
- 運転モード切り替え機能を追加しました。

ロボットの運転速度を通常/低速に切り替えます。低速にすると、JOG運転の最大速度で動作するようになります。本機能は、コントローラのソフトウェアバージョンS6h/R6h版以降で使用することができます。



8. オシログラフ

- 取得可能データに力覚センサ(+合成値)を追加しました。
- ログファイル読み込みボタンをオシログラフ画面へ移動しました。

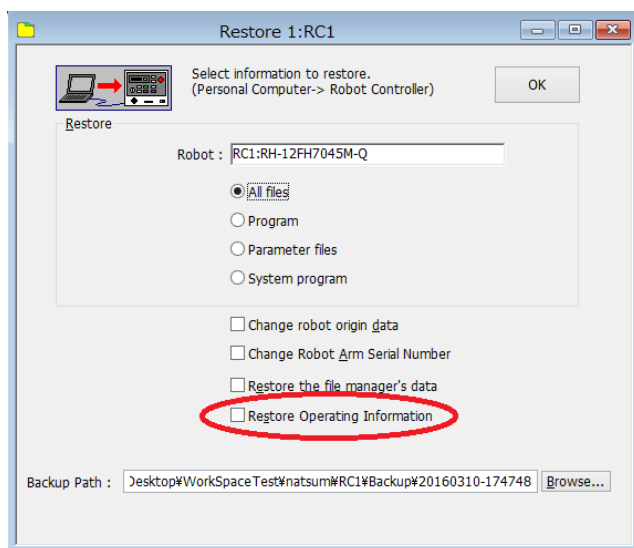


9. DXFファイルインポート

- DXF/MXTファイルをスプラインファイルにインポートしたときの姿勢のトレランス量を100→0%に変更しました。
- 姿勢の回転角度が180度を超える円弧を2分割してプログラムに出力するようにしました。
- 表示する円弧の接線単位ベクトルが正しく算出されない不具合を修正しました。

10. リストア

- リストアデータに稼動情報(電源ON時間、稼動時間、サーボON時間、バッテリー残時間)を追加しました。



11. MelfaRXM.ocx

- サンプルプログラムにC#を追加しました。
- プロダクトIDが次の形式のとき、インストールに失敗する不具合を修正しました。
×××-29×××××××