

三菱電機 **産業用・協働** ロボット

Mitsubishi Electric Corporation **INDUSTRIAL/COLLABORATIVE** Robot

# MELFAテクニカルニュース

## MELFA Technical News

BFP-A6079-0350

2024年2月発行

Feb. 2024

**表題** R86TB Ver.1.02C リリースのご連絡

**Subject:** Report of R86TB Ver.1.02C release

**適用機種** MELFA ASSISTAシリーズ、MELFA FRシリーズ、MELFA Fシリーズ  
(コントローラ CR800/CR750/CR700シリーズ用)

**Applicable to:** MELFA ASSISTA series, MELFA FR series, MELFA F series  
(CR800/CR750/CR700 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。

「R86TB Ver. 1.02C」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R86TBをバージョンアップする必要があります。

資料内の画像は、英語版のものです。

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

This Technical news describes the new version 1.02C of the R86TB.

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 R86TB.

### 1. 機種追加

#### Additional model

- RV-35FR-D/Q/R、RV-50FR-D/Q/R、RV-80FR-D/Q/Rを追加しました。
- Model added for RV-35FR-D/Q/R,RV-50FR-D/Q/R,RV-80FR-D/Q/R.

### 2. 機能追加

#### Function improvement

- アイコンタイプのメニューを追加しました。

- Added a menu with an icon type.

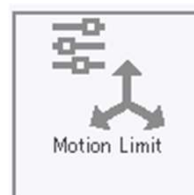
システムオプションで、リストタイプかアイコンタイプを切り替えます。

In the system options, you can switch between list type and icon type.

Motion Limit

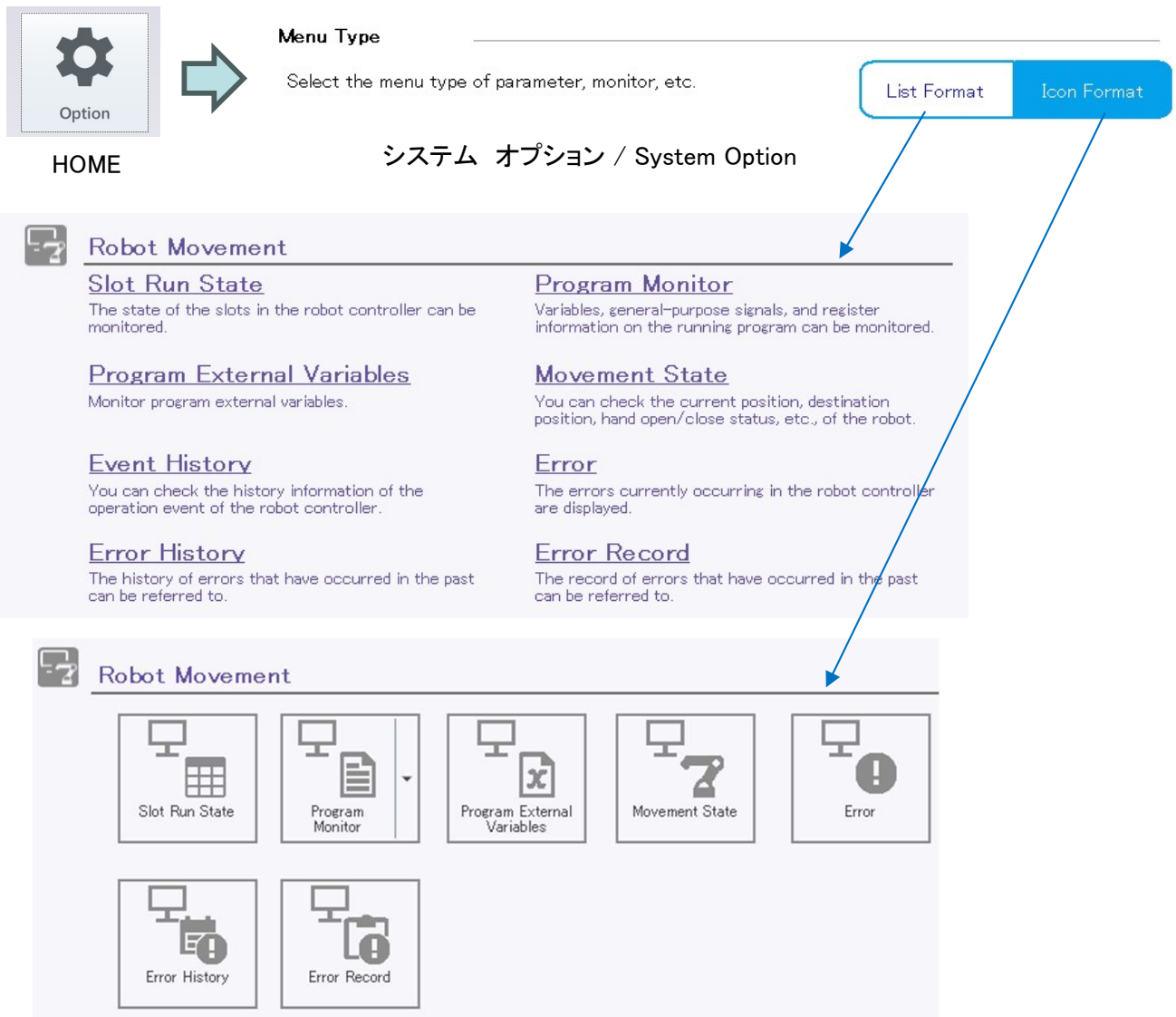
Sets the operating range of the robot.

リストタイプ / List type



アイコンタイプ / Icon type

パラメータ、モニタ、メンテナンス、ツールのメニュー画面が選択したタイプに切り替わります。  
 The parameter, monitor, maintenance, and tool menu screens will switch to the selected type.

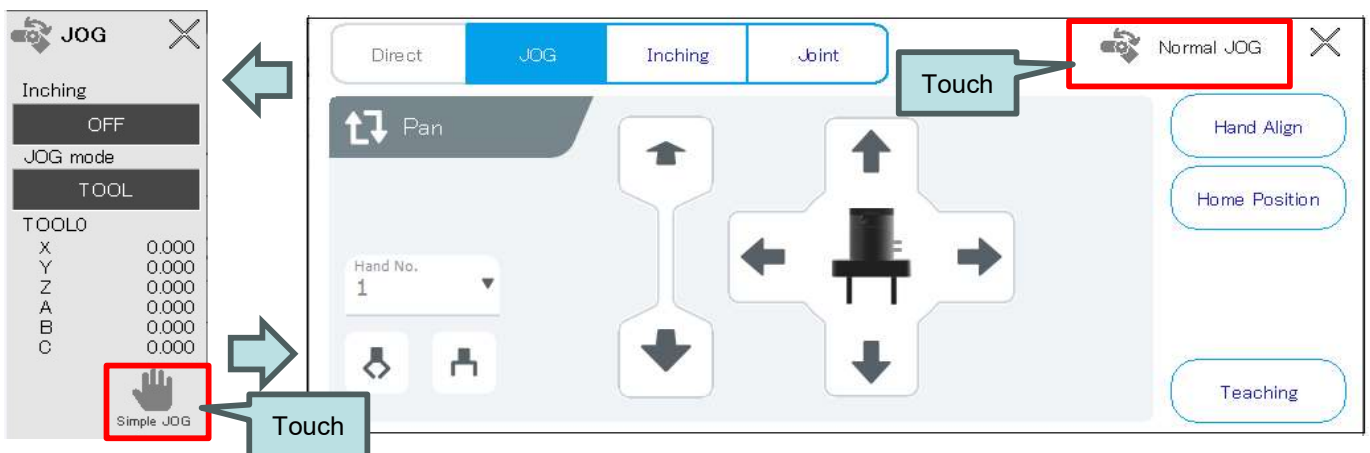


●簡易JOGを追加しました。

- Added function of Simple JOG.

画面の操作で、「通常JOG」と「簡易JOG」を切り替えることができます。

You can switch between “Normal JOG” and “Simple JOG” by operating the screen.



通常JOG / Normal JOG

簡易JOG / Simple JOG

●位置変数コメント機能を追加しました。

- Added positional variable comment function.

位置編集画面で、位置変数のコメントを編集できるようにしました。

コメントの表示/非表示を切り替えることができます。

Comments for position variables can now be edited on the position edit screen.

You can show/hide comments.

位置編集画面  
Position Data edit screen

| Name | X        | Y        | Z        | A        | Comment |
|------|----------|----------|----------|----------|---------|
| p1   | 1230.000 | 0.000    | 1385.050 | 180.000  |         |
| p2   | 600.710  | -944.940 | 1445.220 | -180.000 |         |
| p3   | 1230.020 | -533.080 | 834.190  | -180.000 |         |
| p4   | 1230.010 | -944.940 | 1153.940 | -180.000 |         |
| p5   | 600.720  | -944.940 | 1153.920 | -180.000 |         |

| Name | Comment              | X        | Y        | Z        | A        |
|------|----------------------|----------|----------|----------|----------|
| p1   | Work supply position | 1230.000 |          |          |          |
| p2   | Standby position     | 600.710  | -944.940 |          |          |
| p3   | Mounting position    | 1230.020 | -533.080 | 834.190  | -180.000 |
| p4   | Evacuation point     | 1230.010 | -944.940 | 1153.940 | -180.000 |
| p5   | Home position        | 600.720  | -944.940 | 1153.920 | -180.000 |

コメントの表示/非表示  
Show/Hide comments

●ユーザ定義画面に画像を表示する機能を追加しました。

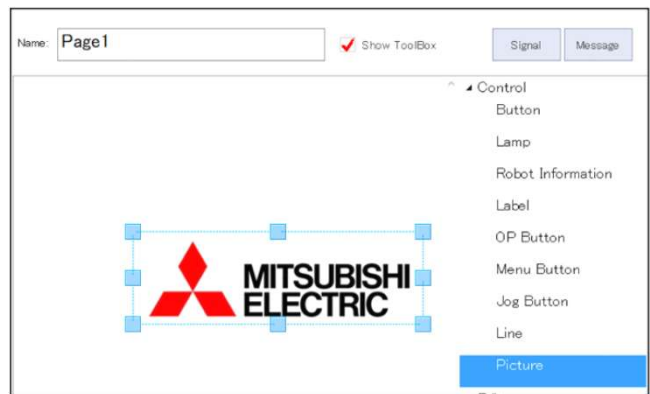
-Added the ability to display picture on user definition screen.

画像を無条件で表示したり、特定の条件で表示することができます。

指定できる画像はBMP,PNG,JPGファイルです。

You can display picture unconditionally or based on specific conditions.

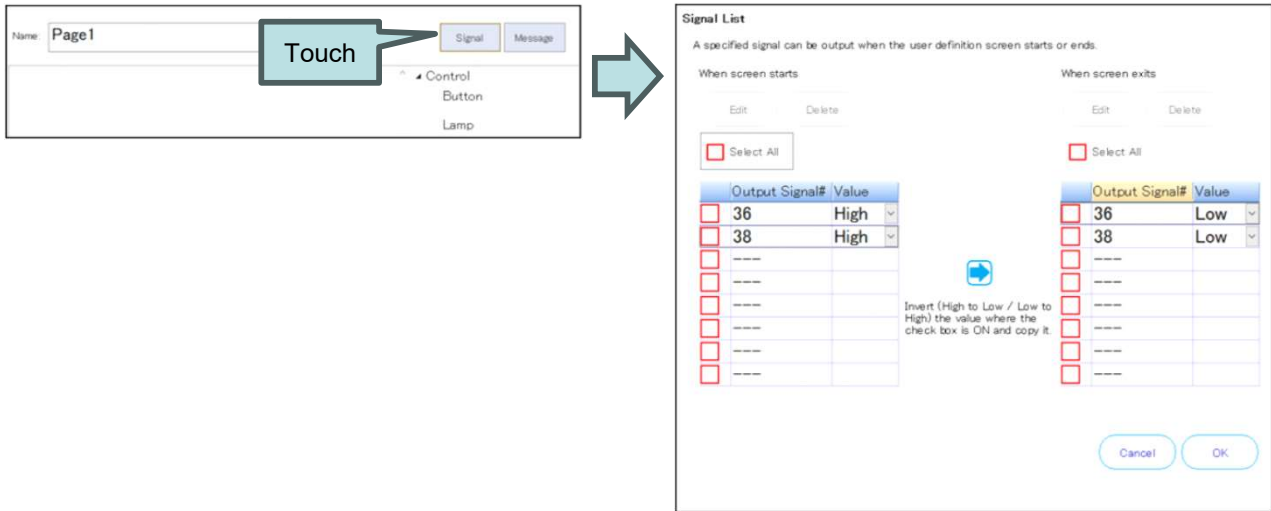
Pictures that can be specified are BMP, PNG and JPG files.



●ユーザ定義画面の開閉時に、指定された信号の出力操作を行う機能を追加しました。

-Added the ability to output specified signals when opening/closing a user definition screen.

最大8個の信号の出力操作ができます。  
You can output up to 8 signals.



●プログラム編集において、位置データを追加する際に変数名でソートする機能を追加しました。

-Added a function to sort variable names when adding position data in program editor.

プログラム編集のオプションで、「位置変数」の「ソート」にチェックを入れると、機能が有効になります。  
By checking the "Sort" option in the "Position Variable" section of the program editor options, the sorting feature will be enabled.



プログラム編集  
Program editor

プログラムオプション設定  
Program Option Setting

| Name | Comment              | X        | Y        | Z        |
|------|----------------------|----------|----------|----------|
| p1   | Work supply position | 600.710  | -944.940 | 1445.220 |
| p2   | Standby position     | 600.710  | -944.940 | 1445.220 |
| p3   | Mounting position    | 1230.020 | -533.080 | 834.190  |
| p4   | Evacuation point     | 1230.010 | -944.940 | 1153.940 |
| p5   | Home position        | 600.720  | -944.940 | 1153.920 |
| p10  | User Position        | 600.710  | -944.940 | 1445.220 |

p6を追加 / Added p6

| Name | Comment              | X       | Y        | Z        |
|------|----------------------|---------|----------|----------|
| p1   | Work supply position | 600.710 | -944.940 | 1445.220 |
| p2   | Standby position     |         |          |          |
| p3   | Mounting position    |         |          |          |
| p4   | Evacuation point     |         |          |          |
| p5   | Home position        | 600.720 | -944.940 | 1153.920 |
| p6   | New position data    | 600.710 | -944.940 | 1445.220 |
| p10  | User Position        | 600.710 | -944.940 | 1445.220 |

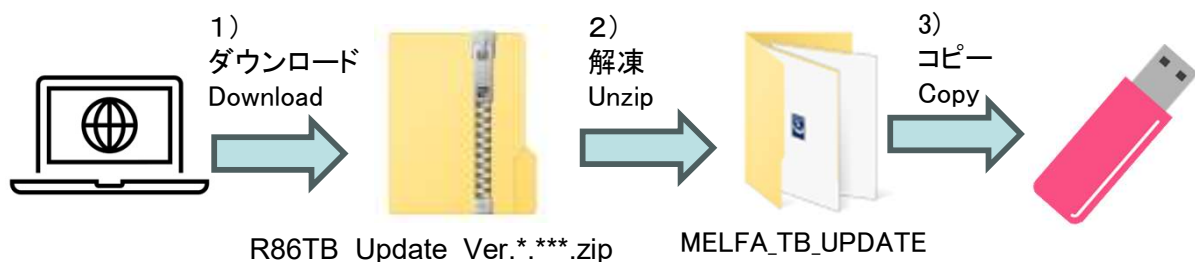
ソートしない場合は、p10の後ろにp6が追加  
If not sorting, add p6 after p10.

位置データp5とp10の間にp6が追加  
Inserted p6 between p5 and p10 in the position data..

### 3. R86TBのアップデート Updating the R86TB

- R86TBのソフトウェアをアップデートする方法を以下に説明します。  
- Here is an explanation on how to update the software for R86TB.

- 1). 三菱電機 FAサイトからアップデートデータ(圧縮ファイル)をダウンロードします。  
三菱電機 FAサイトURL: <https://www.mitsubishielectric.co.jp/fa/>  
Please obtain the compressed file from the sales office.
- 2). アップデートデータを解凍します。  
Decompress the update data.
- 3). 解凍したデータの中の“MELFA\_TB\_UPDATE”フォルダをUSBマストレージ(USBメモリ等)にコピーします。  
“MELFA\_TB\_UPDATE”フォルダはUSBマストレージのルートフォルダにコピーしてください。  
(USBマストレージのドライブがDドライブの場合、“D:¥”フォルダがルートフォルダです。)  
Copy the “MELFA\_TB\_UPDATE” folder in the decompressed data to the USB mass storage(Example: USB memory).  
Copy the “MELFA\_TB\_UPDATE” folder to the root folder in the USB mass storage.  
(If the USB mass storage drive is “D”, the “D:¥” folder is the root folder.)



- 4). “MELFA\_TB\_UPDATE”フォルダコピーしたUSBマストレージを、R86TBに差し込みます。  
Insert the USB mass storage with the copied "MELFA\_TB\_UPDATE" folder into R86TB.
- 5). システムオプション画面の[アップデート]をタップすると、アップデートデータの選択画面が表示されます。  
Tapping [Update] on the system option screen will display the update data selection screen.

Software update

Update the T/B software. Prepare a USB memory that contains the software to be updated. After attaching the USB memory to the USB port, tap the "Update" button.

Update

HOME      システムオプション / System Option

Selection of update data

Select the data to use for the T/B software update.

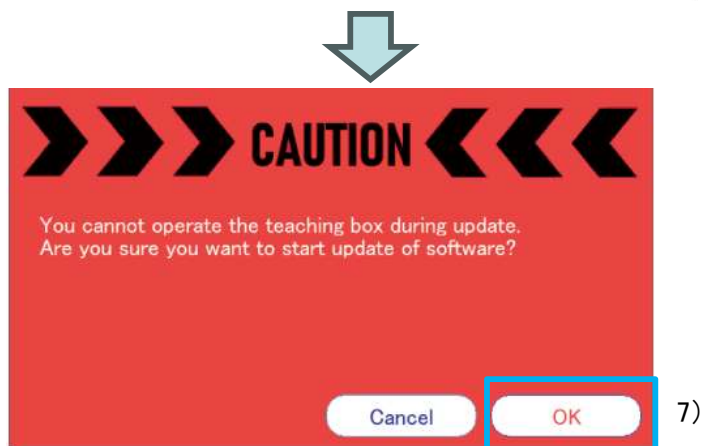
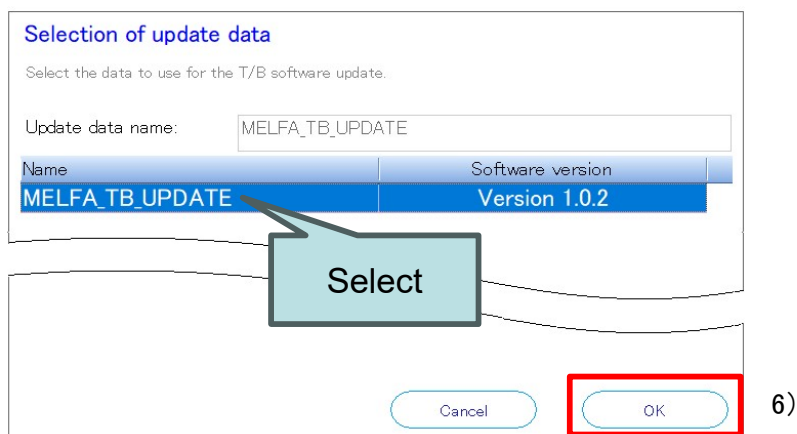
Update data name:

| Name            | Software version |
|-----------------|------------------|
| MELFA_TB_UPDATE | Version ***      |

アップデートデータの選択 / Selection of update data

6). "MELFA\_TB\_UPDATE"を選択して[OK]をタップすると、ダイアログが表示されます。  
Select "MELFA\_TB\_UPDATE", then tap [OK]. A dialog will appear.

7). 注意事項を確認の上、[OK]をタップするとインストーラが起動し、R86TBのアップデートが開始します。  
Read the precautions, then tap [OK]. The installer will start up, and the update process of the R86TB will start.



インストーラ起動中の下記の画面で[Cancel]をタップすると、アップデートが中断されソフトウェアが正常に再起動されません。その場合はR86TB本体を再起動し、再度アップデートを実施してください。

Tapping [Cancel] in the following window during installer startup will interrupt the update process, causing the software not to be rebooted properly. In this case, reboot R86TB, and perform an update process again.

