

MELFAテクニカルニュース

表題 RT ToolBox2 Ver. 3.20W 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. 3.20W」(形名:3D-11C-WINJ(E)/3D-12C-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RT ToolBox2をバージョンアップする必要があります。

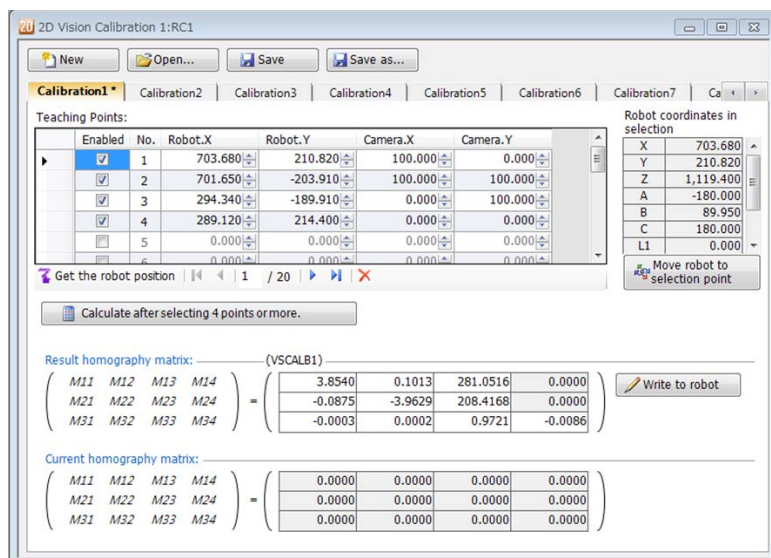
1. プログラム編集

- 複数回の「元に戻す」「やり直し」に対応

2. メンテナンス

- 2Dビジョンキャリブレーション機能を追加

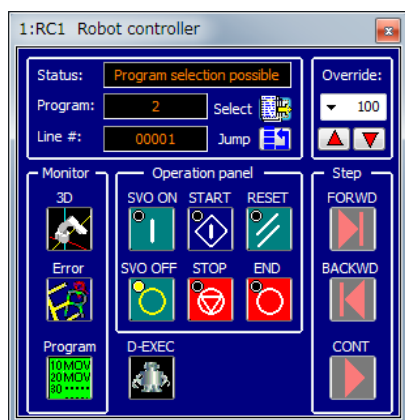
2Dビジョンセンサの座標と、ロボットの座標のキャリブレーション機能を追加しました。



3. オペレーションパネル

●自動運転機能を追加

コントローラやシミュレーションと接続時に、ロボットプログラムを実行できます。



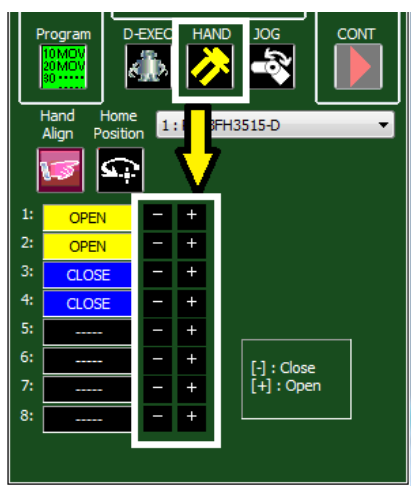
コントローラ操作画面



シミュレーション操作画面

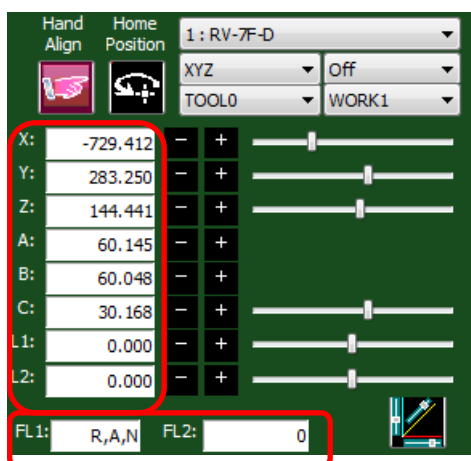
4. シミュレータ

●ハンドの開閉操作を追加

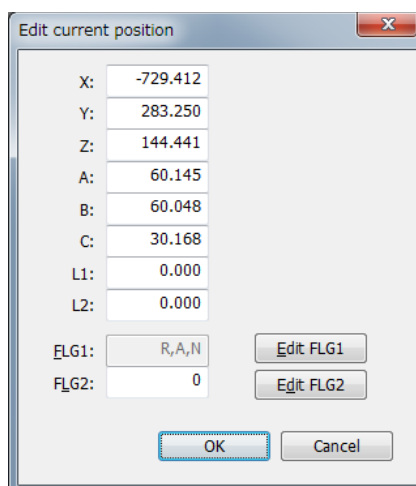


●ロボット座標値を直接指定して移動する機能を追加

関節または直交座標値を直接指定して、ロボットを移動できます。

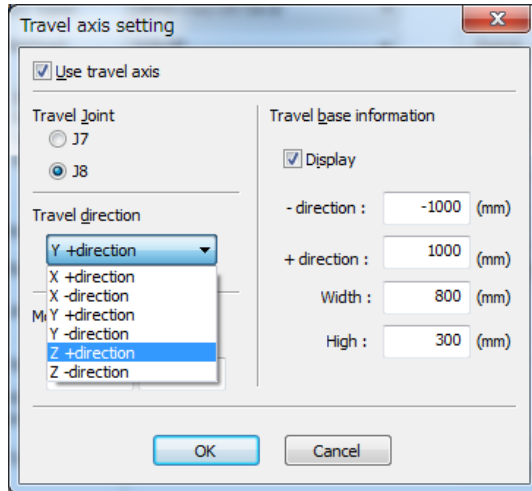


座標値部分を
ダブルクリック



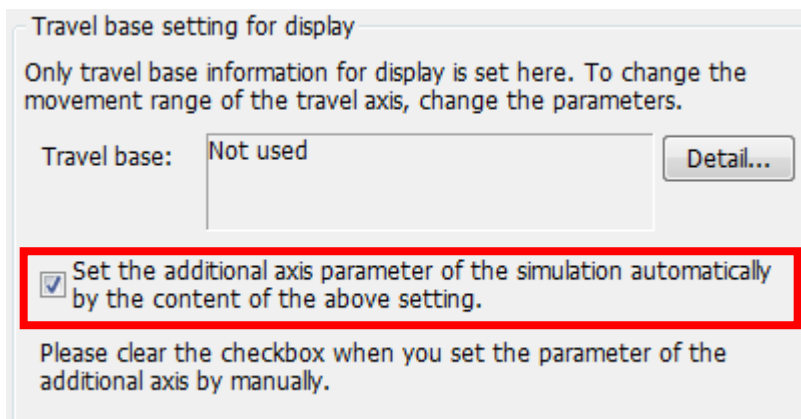
●Z方向の走行台に対応

[Z+]方向または[Z-]方向の設定で、ロボットが上下に移動します。



●シミュレーション時に付加軸パラメータ設定を有効にする

プロジェクト編集画面の[上記設定でシミュレーションの付加軸パラメータを自動で設定する]チェックボックスをオンにすると、走行軸に設定した内容がシミュレーションの付加軸パラメータに適用されます。シミュレーションで付加軸パラメータに設定した値を使用する場合は、上記のチェックボックスをオフにして下さい。



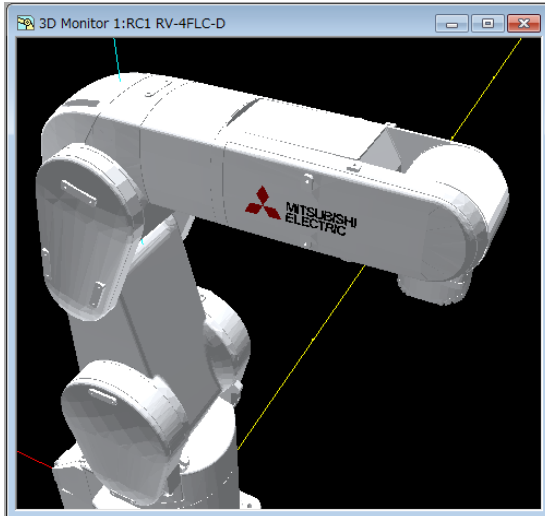
5. 3D モニタ

● ロボットモデルを高精細化

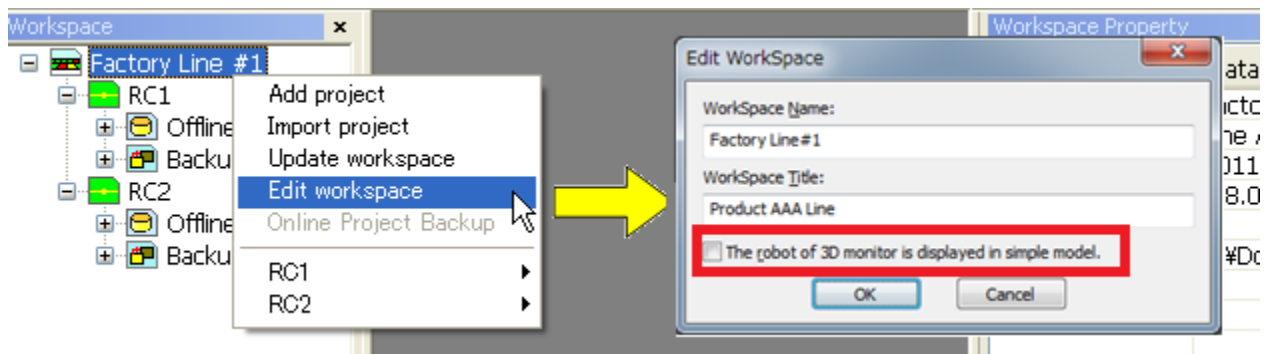
Ver. 3.20W以降では、3Dモニタに表示するロボットのモデルを「詳細モデル」「簡易モデル」から選択することができます。

「詳細モデル」で表示するための推奨環境は以下の通りです。

項目	推奨する環境
CPU	Core2 Duo または Core i3 等のデュアルコア3GHz以上
メインメモリ	2GB以上

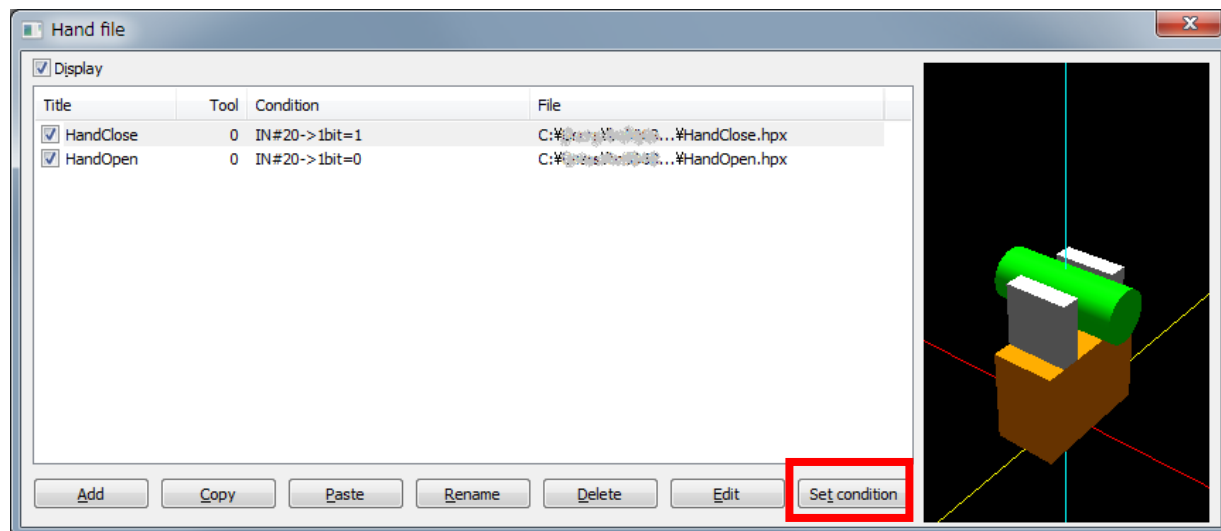


簡易モデルで表示する場合は、ワークスペースの編集で設定を変更します。

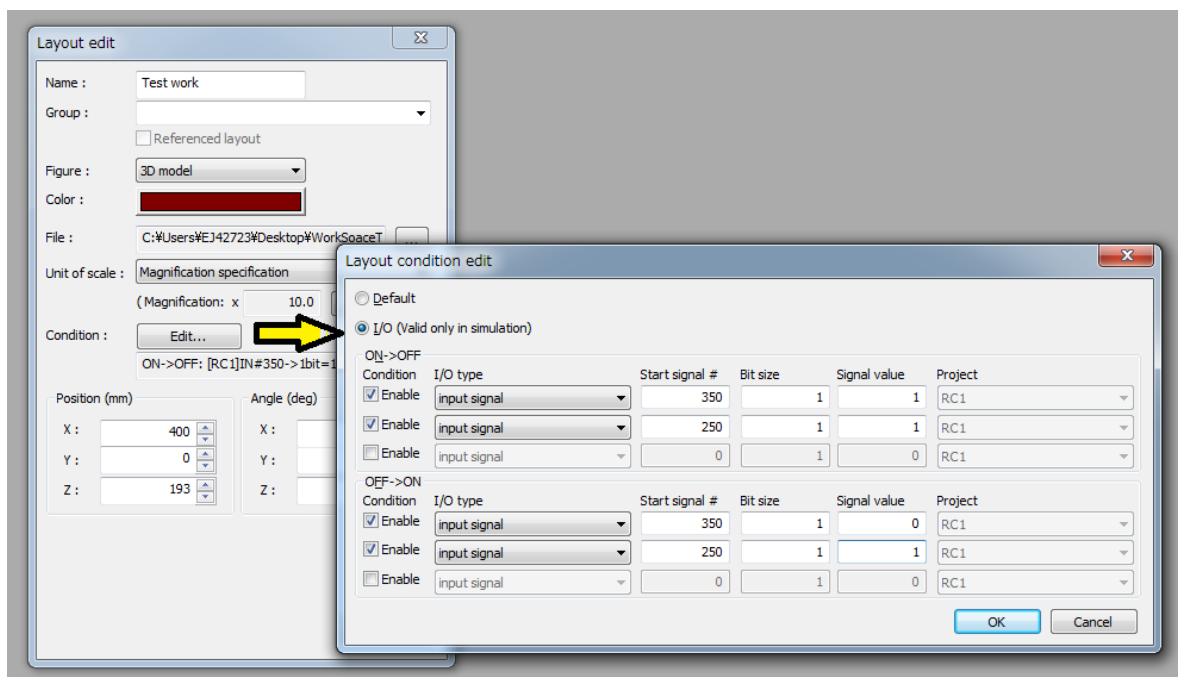


●ハンドをI/O状態やツール選択で切り替える機能を追加

自動でワークを把持したり、ハンドを切り替えたりすることが可能になりました。

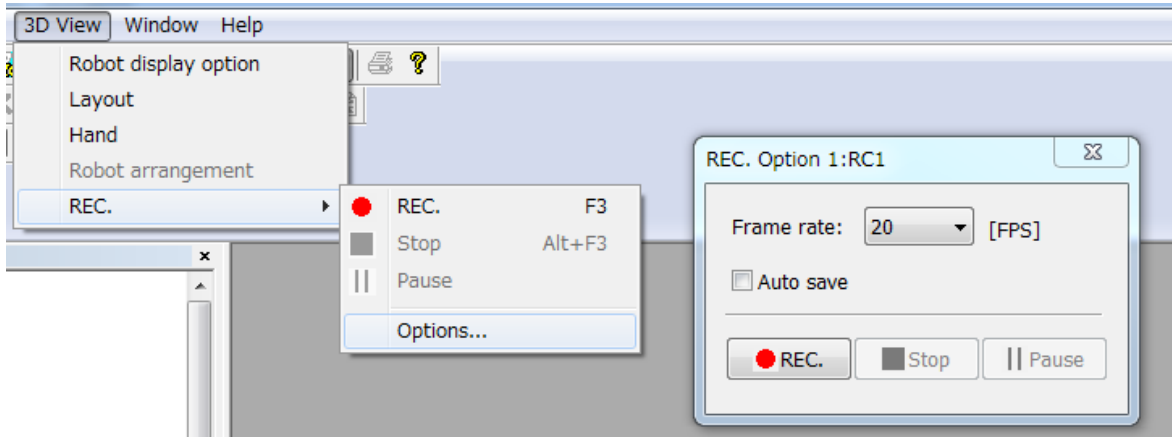


●レイアウトの表示/非表示をI/O状態で切り替える機能を追加



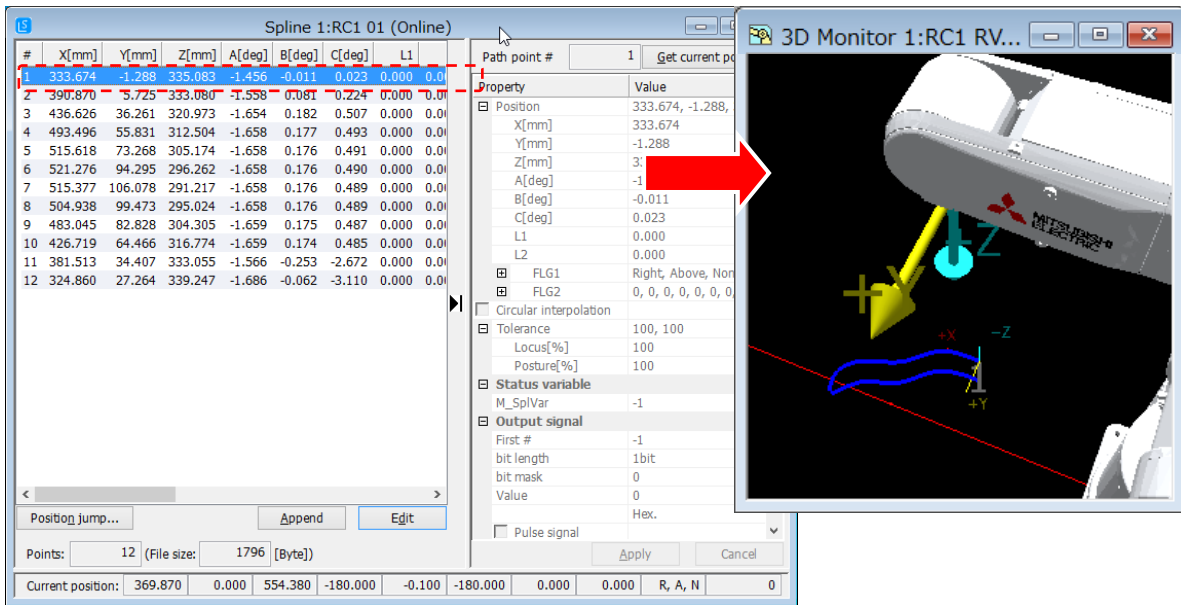
●3DモニタのAVI保存機能追加

フレームレート30/20/10で、最大500MバイトのAVIファイルの保存が可能です。



●スプラインファイルの曲線表示機能追加

編集画面やオプション画面で指定されたスプラインファイルが、3Dモニタに表示されます。

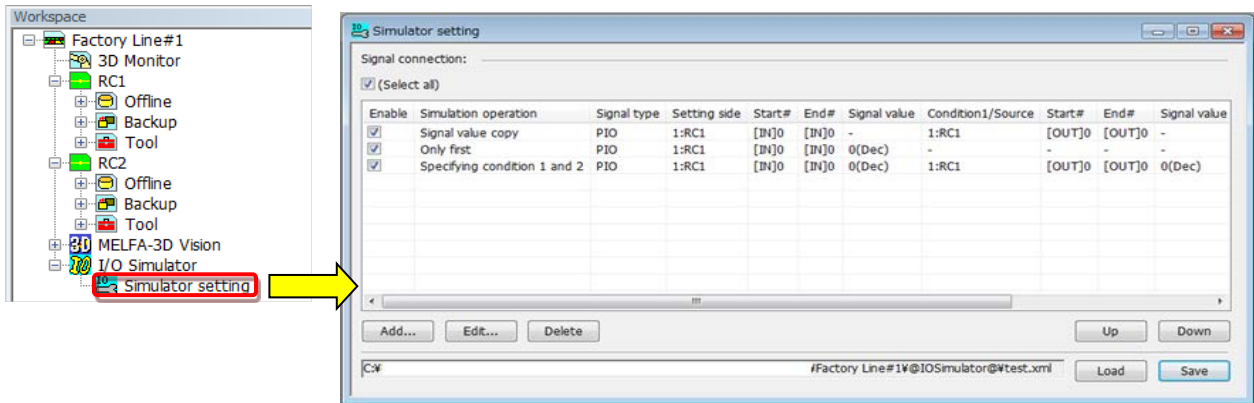


6. I/Oシミュレータ

I/Oシミュレータは、ロボット間の信号連携をシミュレーションするための機能です。GX Simulator2のデバイスとも連携可能です。

●シミュレータの設定

I/Oシミュレータを起動する前に、I/Oシミュレータ定義ファイルを作成します。



●シミュレータの起動

I/Oシミュレータを起動するには、シミュレーション状態でツールバーの「I/Oシミュレータ開始」ボタンをクリックします。

