

三菱電機 産業用 ロボット

MELFAテクニカルニュース

BFP-A6079-0151

2015年10月発行

表題 RT ToolBox2 Ver. 3.50C 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)

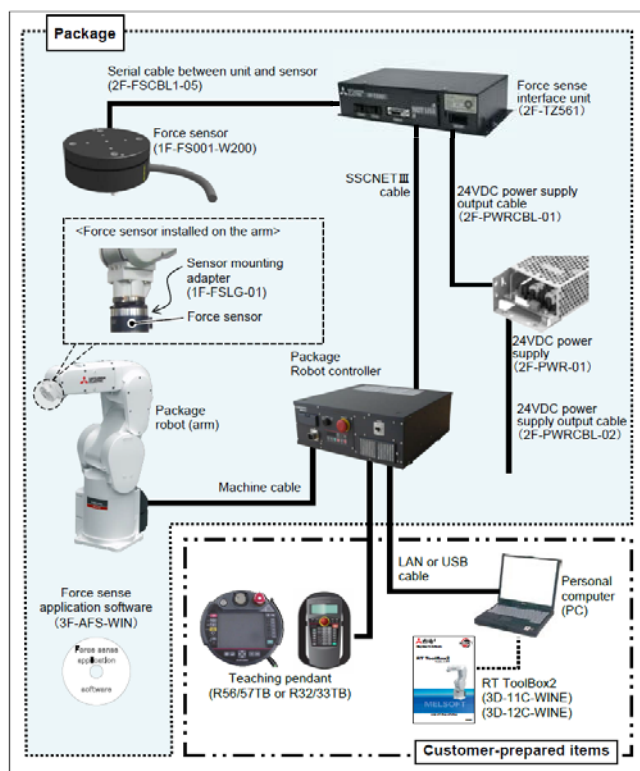
三菱電機産業用ロボットMELFAに格別のご愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。
 「RT ToolBox2 Ver. 3.50C」(形名:3D-11C-WINJ(E/C/T)/3D-12C-WINJ(E/C/T))をリリースしました。
 以下に本バージョンで改定された内容についてお知らせします。

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. アプリケーションパッケージ

●力覚応用アプリケーションパッケージに対応

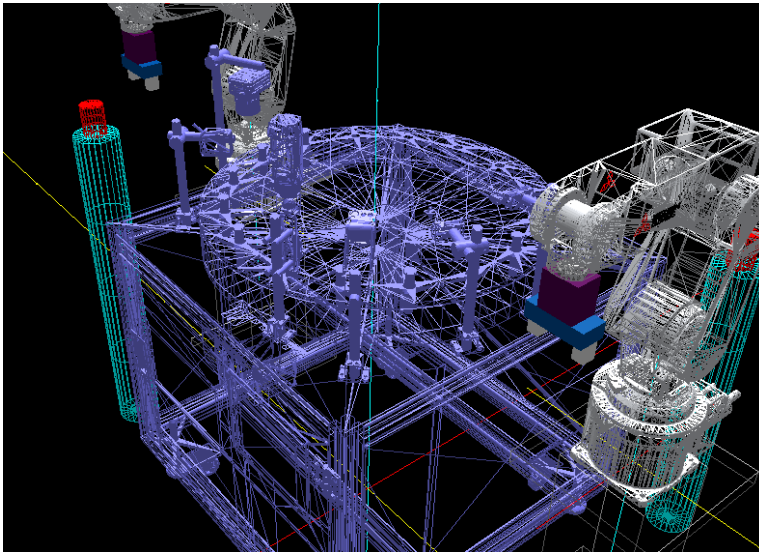
アプリケーションパッケージ製品の構成には、RT ToolBox2は含まれていませんので、ご注意ください。



2. 3Dモニタ

●ロボットおよび周辺レイアウトのワイヤフレーム表示機能を追加

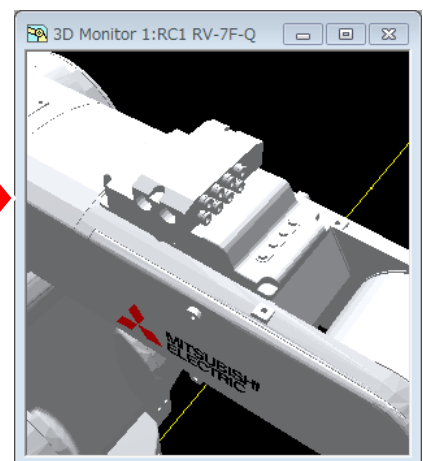
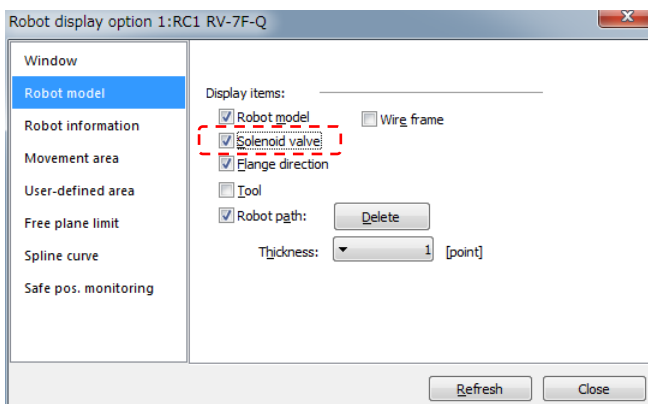
オプションの設定で、ロボット(ハンド含む)とレイアウトをワイヤフレームで表示できます。



●ロボットモデルに電磁弁が表示できる機能を追加

この機能は、電磁弁を取り付けられるロボットで使用でき、4連の電磁弁が表示されます。

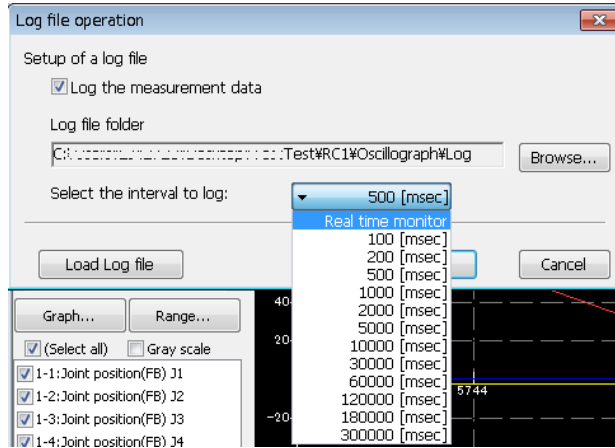
電磁弁	1F-VD0 * (E)-02 1F-VD0 * (E)-03
電磁弁表示可能 ロボット	RV-4Fシリーズ RV-7Fシリーズ RV-13Fシリーズ RV-20Fシリーズ



3. オシログラフ

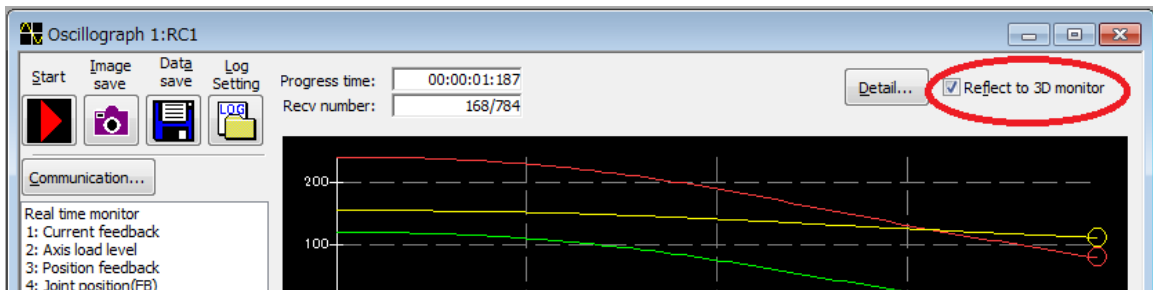
●[ログ保存間隔の選択]に「リアルタイム」を追加

[ログ保存間隔の選択] ドロップダウンリストの「リアルタイムモニタ」を選択すると、リアルタイムモニタで取得した全データをログファイルに保存します。データが50万件(約1時間)を超える場合は、新しいタイムスタンプのログファイルに保存されます。



●表示中のログデータ(関節位置データ)を3Dモニタへ反映する機能追加

[3Dモニタへ反映] のチェックボックスをオンにすると、ロボットから取得したログデータのうち、関節FB値または関節(指令値)を3Dモニタのロボットの姿勢へ反映することができます。

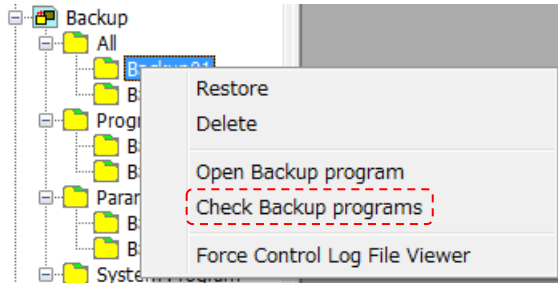


4. リストア

●バックアッププログラム確認機能追加

バックアップしたプログラムに異常がないことを確認します。

確認する情報を選択し、マウス右ボタンをクリックします。マウス右ボタンメニューから「バックアッププログラム確認」をクリックします。この機能は、「一括」「プログラム情報」「システムプログラム」で使用できます。



5. スタートメニュー

●スタートメニューのフォルダを[MELSOFT アプリケーション]から[MELSOFT]に変更

