

三菱電機 **産業用** ロボット

# MELFAテクニカルニュース

BFP-A6079-0236

2018年10月発行

**表題** RT ToolBox3 Ver. 1.31H リリースのご連絡**適用機種** 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)

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 ToolBox3 Ver. 1.31H」(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RT ToolBox3をバージョンアップする必要があります。

## 1. MELFA-Smart plus

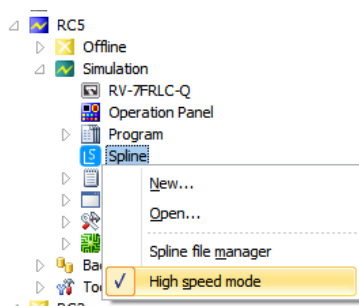
- MELFA-3D Vision 2.0に対応しました。
- 予防保全機能に対応しました。

## 2. OS

- Windows 10 IoT Enterprise 2016 LTSBに対応しました。

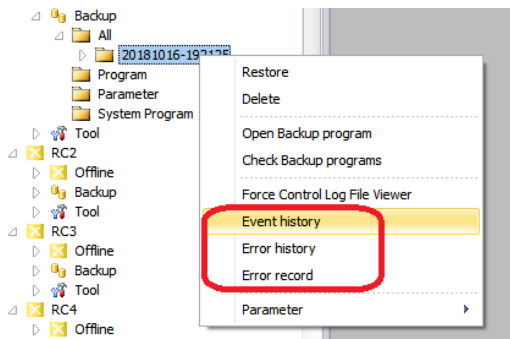
## 3. スプライン

- スプライン高速化に対応しました。

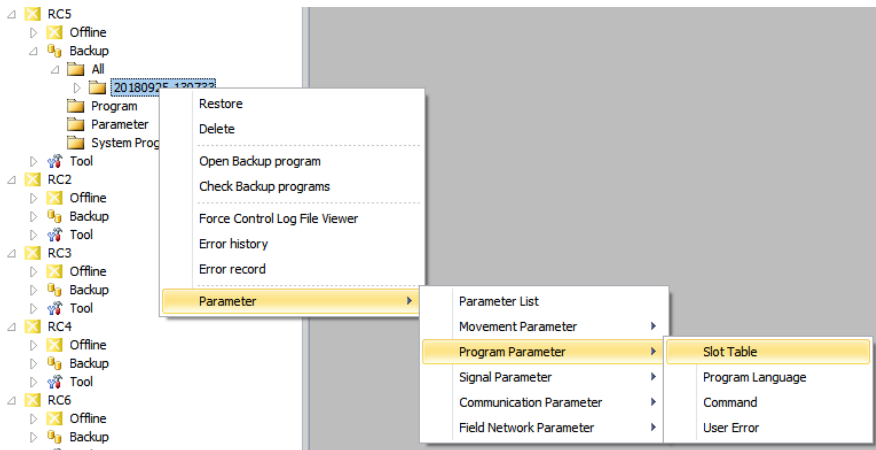


## 4. バックアップデータ

- 一括バックアップデータからイベント履歴、エラー履歴、エラー集計を表示する機能を追加しました。

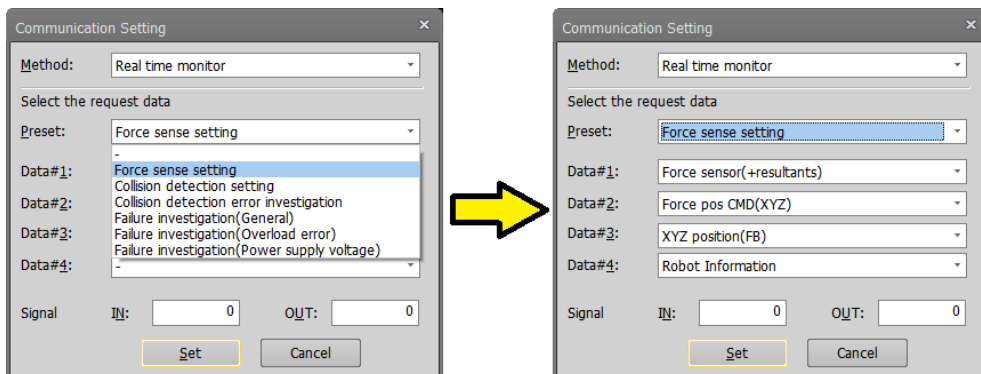


- バックアップデータのパラメータ設定機能を追加しました。



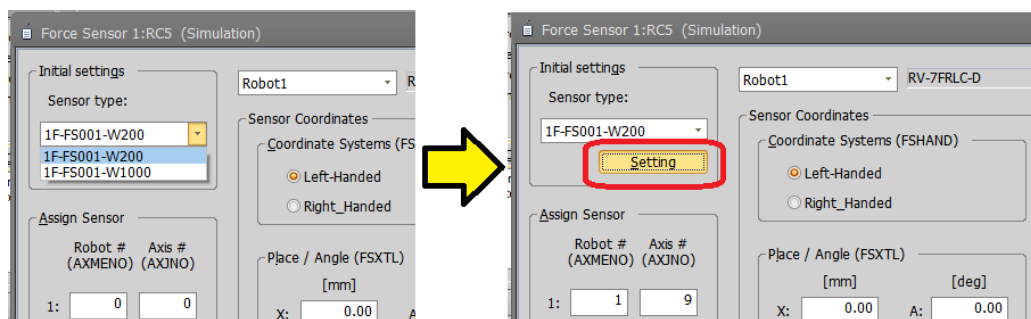
## 5. オシログラフ

- オシログラフに要求データのプリセットを追加しました。

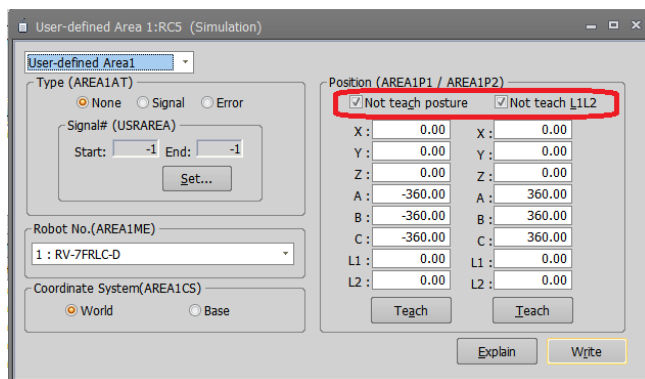


## 6. パラメータ編集

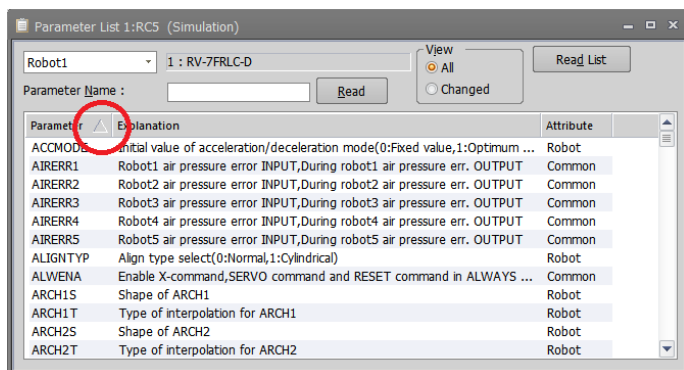
- 力覚センサ画面に初期設定機能を追加しました。



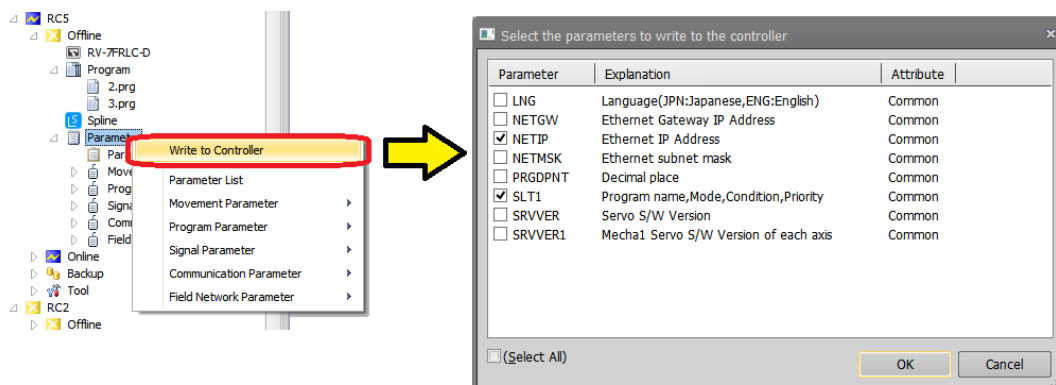
- ユーザ定義領域画面に姿勢を教示しない機能を追加しました。



- パラメータ一覧のソート機能を追加しました。



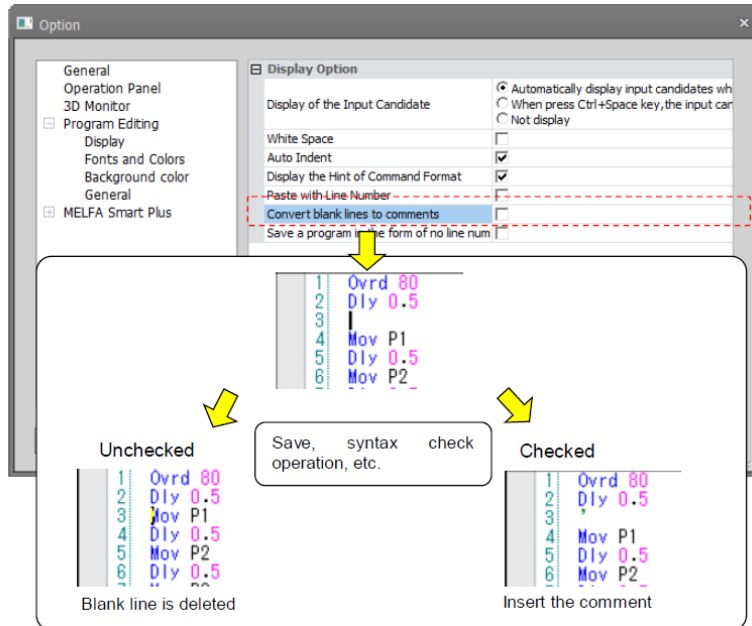
- オフラインのパラメータをオンラインのロボットコントローラに書き込みできる機能を追加しました。



## 7. プログラム編集

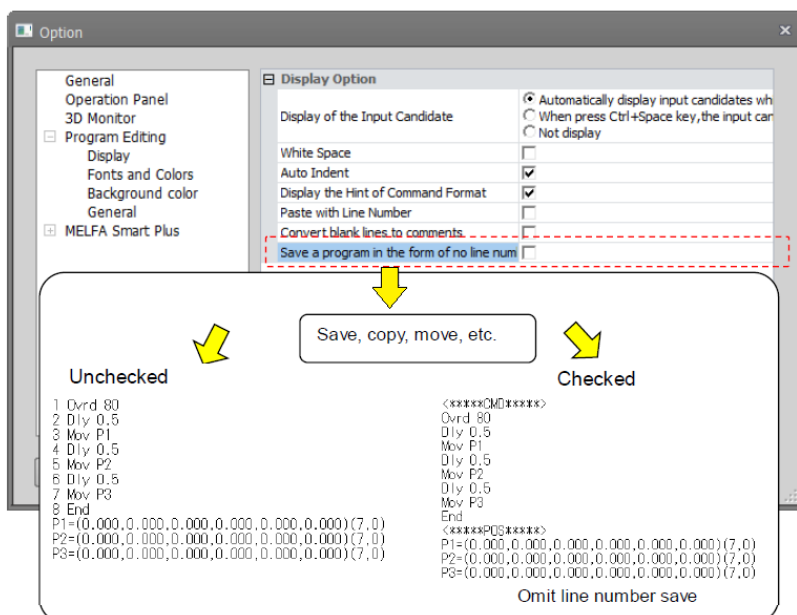
- 空白行をコメントに変換する機能を追加しました。

プログラム保存時や文法チェック時などに空白の命令行に対してコメント(“ ”)を挿入します。空白行を自動的に削除したくない時に使用してください。

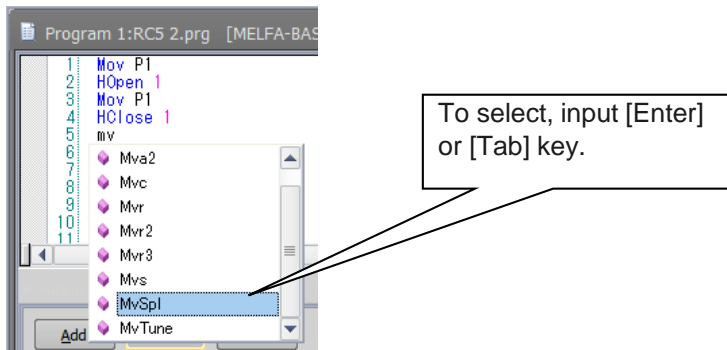


- 行番号なしの形式でプログラムを保存する機能を追加しました。

MELFA-BASIC VまたはMELFA-BASIC VIのとき、オフラインでのプログラム保存時などにプログラムを行番号なしの形式で保存します。プログラム編集エディタ上での表示の変更はありません。

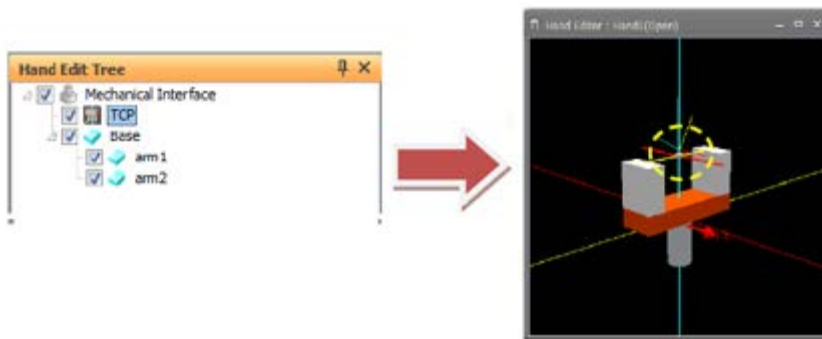


- 命令の入力候補の選択にTabキーを使用できるようにしました。

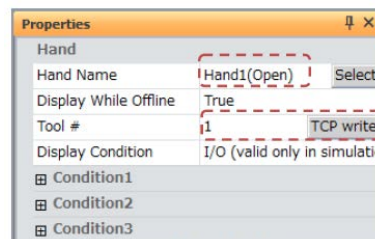


## 8. 3Dモニタ

- ハンド編集時に、TCP(ハンド先端)が設定できる機能を追加しました。



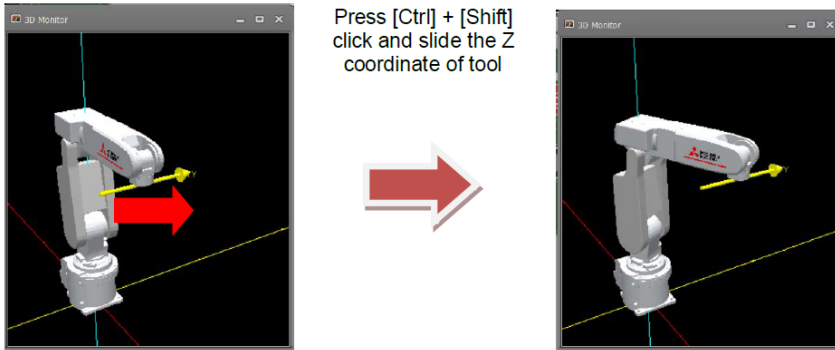
- ハンドプロパティからTCP(ハンド選択)をツールパラメータに書き込むことができる機能を追加しました。



- レイアウトオブジェクトをPLY形式で出力時に、平面も出力できるように対応しました。

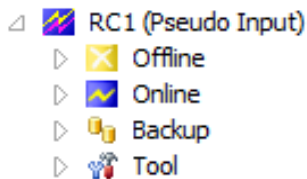
- ツールをつかんでロボットを移動できる機能を追加しました。

ロボットにツール座標系が表示されているとき、[Ctrl]+[Shift]を押しながらツール座標系のX,Y,Z座標のいずれかを左クリックしたままスライドさせると、つかんでいる軸の方向に沿ってロボットの制御点が移動します。



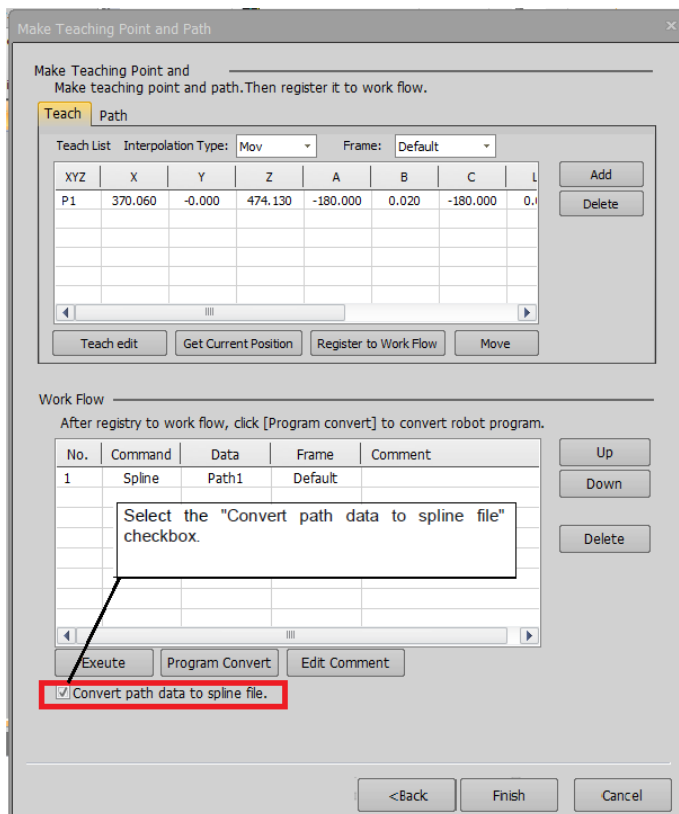
## 9. プロジェクト

- プロジェクトツリーに疑似入力モードであることを表示するようにしました。



## 10. MELFA-Works

- 作業フロー作成画面から経路をスプラインファイルに変換する機能を追加しました。



## 1 1. 不具合修正

- 特定パソコンでプログラム編集画面を閉じると、RT ToolBox3が異常終了する不具合を修正しました。
- CR500のCC-Linkパラメータが編集できない不具合を修正しました。
- 通信サーバを単独で起動したときに、CRnQ\_R通信の設定が正しくできない不具合を修正しました。
- 干渉回避機能画面のロボット配置が、レイアウトのロボット配置に正しく反映されない不具合を修正しました。
- RT ToolBox2で作成されたレイアウトファイルが、正しく読み込めない不具合を修正しました。
- 名前付き信号モニタで、同一信号をモニタできない不具合を修正しました。

以上