

コンベアトラッキング新命令追加のお知らせ

■発行

2026年2月

■適用機種

MELFA FRシリーズ、MELFA CRシリーズ、MELFA ASSISTAシリーズ

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。
ソフトウェアバージョンE4版より、MELSENSOR以外のビジョンセンサを使ったコンベアトラッキング機能で使用する新命令が追加されました。
以下に変更内容についてお知らせします。

1 内容

ソフトウェアバージョンE4版より、コンベアトラッキング機能で使用する新命令が追加されました。
詳細はトラッキング機能 取扱説明書をご参照ください。

項目	リリース後	リリース前
ソフトウェアバージョン	E4版	E4版以前
対応コマンド	TrkTrg TrkSigWt	TrkTrg -
対応ビジョンセンサ	(MELSENSOR)(*1) Cognex社ビジョンセンサ ロボットから画像トリガ可能、 かつ画像取り込み時にロボットへ出力信号 が出力できるビジョンセンサ	(MELSENSOR) (*1) Cognex社ビジョンセンサ -

(*1) 2025年7月生産中止しております。

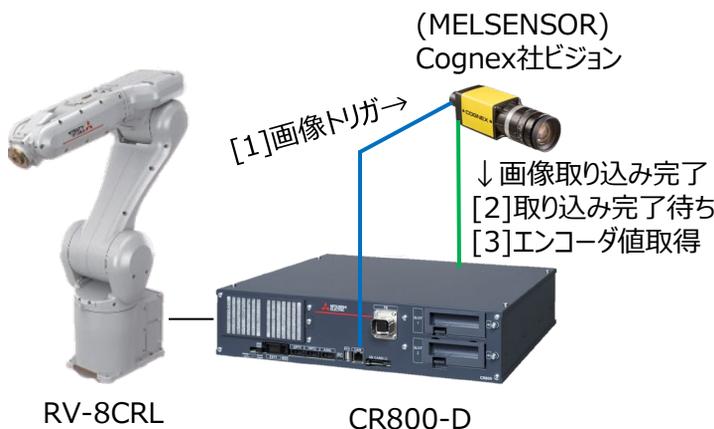
新命令[TrkSigWt]の機能を説明します。

命令	種類	機能
TrkSigWt 外部信号入力でエンコーダ値取得	高速・高精度 トラッキング	ビジョンセンサから送られてくる撮像完了信号を指定したSKIP入力で受信した瞬間のエンコーダ値を取得します。 1つの命令で撮像完了とエンコーダ値の取得を実行するので、エンコーダ値の取得までの時間のばらつきがなくなり、トラッキング動作が安定します。

2 コマンドの特長

他社センサでも精度を落とさない。新コマンド「TrkSigWt」で、システム移行のロスを最小限に。他社製ビジョンセンサ導入による精度悪化は、生産効率を低下させる大きなリスクです。新コマンド「TrkSigWt」を導入すれば、画像取り込み時のエンコーダ値をダイレクトに取得可能となり、高精度なトラッキングシステムを再構築できます。

■TrkTrgコマンドの場合

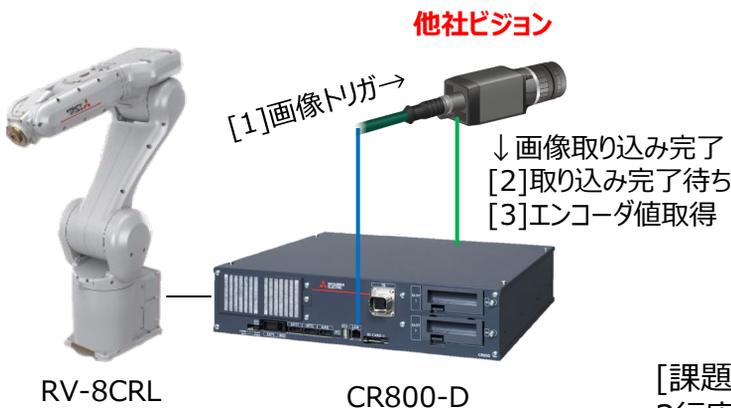


【ロボットプログラム】

```
NvOpen "COM2:" As #1
Wait M_NvOpen(1)=1
NvLoad #1, "TEST"
TrkTrg #1, 2, MEnc1#
```

TrkTrgコマンドが左記[1]～[3]を実行し、画像取り込み時にエンコーダ値を取得してトラッキングの精度を向上。

■Print→M_In→M_Encの場合



【ロボットプログラム】

```
Open "COM2:" As #1
Wait M_Open(1)=1
Print #1, "Go"
Wait M_In(801)=M_On
MEnc# = M_Enc(1)
```

左記[1]～[3]を上記3行で実行

【課題】

3行実行ではトラッキング精度の誤差発生



【解決】

画像取り込み時のエンコーダ取得が可能のため、トラッキング精度は、(MELSENSOR)およびCognex社ビジョンを使用時と同等

■TrkSigWtの場合

【ロボットプログラム】

```
Open "COM2:" As #1
Wait M_Open(1)=1
Print #1, "Go"
TrkSigWait 2, MEnc#
Input #1, CAns$
```

TrkSigWtは上図[2]～[3]を実行