

三菱電機 協働 ロボット

Mitsubishi Electric Corporation COLLABORATIVE Robot

MELFAテクニカルニュース

MELFA Technical News

BFP-A6079-0359

2024年5月発行

May. 2024

表題 MELSOFT RT VisualBox Ver.1.11M リリースのご連絡
Subject: Announcement of MELSOFT RT VisualBox Ver.1.11M release

適用機種 MELFA ASSISTAシリーズ
(コントローラ CR800シリーズ用)
Applicable to: MELFA ASSISTA series
(CR800 series robot controller)

三菱電機協働ロボットMELFA ASSISTAに格別のご愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。

「MELSOFT RT VisualBox Ver. 1.11M」(形名:3G-30C-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 VisualBoxをバージョンアップする必要があります。

Thank you for your continued support of Mitsubishi Electric Collaborative robot “MELFA ASSISTA”.

This Technical news describes the new version 1.11M of the MELSOFT RT VisualBox.
3G-30C-WINJ(E)

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 RT VisualBox.

1. 仕様変更

Specification change

●推奨ハンド追加

- Added the recommended hands

RT VisualBoxの推奨ハンドを追加しました。

推奨ハンドは、RT VisualBoxから対話形式で簡単に設定できます。
推奨ハンドの一覧を表1に示します。

We have added the recommended hand for RT VisualBox.

The recommended hand can be easily set up in a dialog format from RT VisualBox.

The list of recommended hands is shown in Table 1.

表1 推奨ハンドー覧

Table 1 Recommended Hand List

種類 Type	メーカー Manufacturer	型名 Model	
		Ver. 1.10L	Ver. 1.11M
電動ハンド Electric hand	SCHUNK	Co-act EGP-C40 N-N-Assista	
	ZIMMER	HRC-03-099455	
	GIMATIC	KIT-ASSISTA-G	
	New-Era	非対応 Not supported	ELCT1-100-20-ASSISTA
エアハンド Air hand	New-Era		HP04VR-20C-ASSISTA
	SMC		HP04VR-20C-ASSISTA-A
			JMHZ2-16D-X7400B-ASSISTA
			JMHZ2-16D-X7400B-ASSISTA-P
吸着ハンド Suction hand	CONVUM		SGE-M5-N-ASSISTA
	SCHMALZ		ROB-SET ECBPMi ASSISTA
	SMC		ZXP7A-ZP16JS-X1-ASSISTA
			ZXP7A-ZP16JS-X1A-ASSISTA
			ZXP7A-ZP16JS-X1B-ASSISTA
		ZXP7A-ZP16JS-X1C-ASSISTA	
		ZXP7A-ZP16JS-X1D-ASSISTA	
		ZXP7A-ZP16JS-X1E-ASSISTA	
THK	TNH04-VN12-00		
マグネット ハンド Magnetic hand	SMC	MHM-25D-X7400A-ASSISTA	
		MHM-25D-X7400A-ASSISTA-P	

●プログラム保存条件を変更

- Changed the program save conditions

位置変数の教示が完了していないプログラムも保存できるようになりました。

プログラムを実行する際は、位置変数を教示してください。

Programs that have not completed teaching position variables can now also be saved.

Please teach the position variables when executing the program.