

DENSO Robotics バージョンアップ情報

コントローラ・ソフトウェア機能追加・改良のお知らせ [2019.06]

平素、デンソーロボットをご愛用いただき、誠にありがとうございます。

このたび、RC8/RC8A コントローラ・WINCAPSⅢのバージョンアップに伴い、以下の機能を改良・追加いたします。今後もお客様への一層のサービス向上に取り組んでまいりますので、引き続きご愛用いただきますようお願い申し上げます。

●バージョン

RC8/RC8A コントローラ Ver 2.8.0

COBOTTA Ver 2.8.0

●項目

【RC8/RC8A コントローラ】

【COBOTTA】

	分類	項目		分類	項目
1	機能改良	「HSR シリーズ」Z 軸ストローク機種追加に対応	8	機能改良	オプション「電動バキューム」に対応
2	機能改良	水平多関節ロボット 動作コマンド (CP 動作) を改良	9	機能改良	ソフトウェア「バーチャル TP」無線化に対応
3	機能改良	円形トラッキング機能の改良	10	機能改良	「電動グリッパ」把持コマンドを改良
4	機能改良	コンバートラッキング機能と排他制御機能の併用に対応			
5	機能改良	CALSET 操作時の使い勝手を向上			
6	機能改良	KEYENCE CV プロバイダに新規コマンドを追加			
7	機能改良	コマンドスレーブ機能の対応 PLC を追加			

●内容 | RC8/RC8A コントローラ 機能改良

項目	概要
「HSR シリーズ」Z 軸ストローク機種追加に対応	Z 軸ストロークのバリエーションを追加しました。 標準タイプ：510mm / ジャバラ・防塵防滴・H1 グリス・クリーンタイプ：450mm
水平多関節ロボット 動作コマンド (CP 動作) を改良	CP 動作時 (Move L・Move C) の使用条件を以下の2種から選べるようになりました。 ①目標位置で指定した Fig 通りに J4(4軸) 部分が動作 NEW ②目標位置で指定した Fig に関わらず、現在位置から姿勢変化が最小になるように J4 部分が動作
円形トラッキング機能の改良	トラッキング対象のワークに対して、プログラム上で指定したロボットの姿勢 (Fig) でワークに追従できる動作オプションを追加しました。
コンバートラッキング機能と排他制御機能の併用に対応	コンバートラッキング機能と排他制御機能を同時に使えるようになりました。 但し、トラッキングモード (*) 有効時には非対応です。 *トラッキングモード：専用動作コマンドで、コンペア上のワークを追従して動作します。
CALSET 操作時の使い勝手を向上	CALSET 設定画面から CALSET/RANG 数値入力や、ブレーキ解除画面にスムーズに切り替えが可能になりました。これにより CALSET 作業が簡単になります。
KEYENCE CV プロバイダに新規コマンドを追加	コントローラ制御や撮像制御用の新規コマンドを追加しました。詳細は取扱説明書内のプロバイダガイドをご確認ください。
コマンドスレーブ機能の対応 PLC を追加	対応機種を追加しました。下記の PLC から直接制御が可能になります。 ・SIEMENS S7-1500SeriesPLC (TIA Portal V14) ・ROCKWELL PLC (STUDIO 5000 Rev30) ・PLC RTE : CODESYS V3 (CODESYS DEVELOPMENT V3) ・PLC RTE : ProConOS (MULTIPROG V5.35,V5.5)

●内容 | COBOTTA 機能改良

項目	概要
オプション「電動バキューム」に対応	COBOTTA 専用オプションの「電動バキューム」が使用可能になります。
ソフトウェア「バーチャルTP」無線化に対応	COBOTTA をアクセスポイントに接続することで、Windows PC 用のソフトウェア「バーチャルTP」を無線通信で使用できるようになりました。
「電動グリッパ」把持コマンドを改良	COBOTTA 専用オプション「電動グリッパ」の動作コマンドに「把持検出オプション」を追加しました。