

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 [2021.8]

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、RC9コントローラ・RC8コントローラ・COBOTTAのバージョンアップおよび各種ソフトウェア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

RC9コントローラ	Ver. 1.2.1
RC8コントローラ / COBOTTA	Ver. 2.16.0
WINCAPS III	Ver. 3.61.2
RC Vision	Ver. 1.4.4
VRC	Ver. 2.16.0

● 項目

【 RC9 コントローラ 】

	分類	項目
1	機能追加	TwinCAT 3 ロボットモーションコントロール機能追加
2	機能追加	外部TCP機能対応
3	機能追加	バーチャルフェンス機能 走行軸対応
4	機能追加	Ping対応
5	機能追加	Pallet. CalcPosTurningコマンド対応

【 RC8 コントローラ / COBOTTA 】

	分類	項目
1	性能向上	COBOTTA更新モジュール Vision Edition-C対応
2	性能向上	ログインパスワード変更対応

【 WINCAPS III 】

	分類	項目
1	機能追加	送受信データに「モデルデータ」追加 (RC9)
2	機能追加	EVP2プログラムテンプレート追加

【 RC Vision 】

	分類	項目
1	機能追加	EVP2ガイダンス取り込み画像保存機能追加

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 [2021.8]

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、RC9コントローラ・RC8コントローラ・COBOTTAのバージョンアップおよび各種ソフトウェア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。

● 内容

【RC9 コントローラ】

項目	概要
TwinCAT 3 ロボットモーションコントロール機能追加	Beckhoff TwinCAT3 Motion（電子カムなど）からの指令値でロボット動作する機能を追加しました。これによりTwinCAT3 Motionからロボットの直接制御が可能となり、TwinCAT3上で統合制御が実現できます。
外部TCP機能対応	外部TCP機能に対応しました。この機能を使用することで、ワーク座標原点を中心に回転運動させ、対象物を基準としたティーチングが簡単に行えます。
バーチャルフェンス機能 走行軸対応	指定した走行軸の現在位置に連動して監視モデルを動作させる機能に対応しました。
Ping対応	スマートTPから Ping を実行する機能に対応しました。
Pallet. CalcPosTurningコマンド 対応	Pallet.CalcPosTurningコマンドに対応しました。これにより、4軸ロボットで本コマンドを実行する場合に最適な腕の形態の位置の取得などが可能になります。

【RC8 コントローラ / COBOTTA】

項目	概要
COBOTTA更新モジュール Vision Edition-C対応	VisionEdition-Cオプション入りのCOBOTTAに対し、更新モジュールが適用可能になりました。
ログインパスワード変更対応	ログインパスワードの変更に対応しました。

【WINCAPS III】

項目	概要
送受信データに「モデルデータ」追加 (RC9)	RC9からの受信データで、バーチャルフェンスや監視領域データの編集を可能とするため、送受信データに「モデルデータ」を追加しました。
EVP2プログラムテンプレート追加	プログラムテンプレートにEVP2用のウィザードを追加しました。テンプレートを活用することで、プログラミング時間を短縮することができます。

【RC Vision】

項目	概要
EVP2ガイダンス取り込み画像保存機能追加	カメラ画像保存ボタンを追加しました。