

# 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 [2019.01]

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 2.7.0  
 WINCAPSⅢ Ver 3.57.0  
 RC Vision Ver 1.3.1

### ●項目

#### 【RC8/RC8A コントローラ】

#### 【ソフトウェア】

分類	項目	分類	項目
1 機能改良	デュアルアーム制御時のコンベアトラッキングに対応	12 機能改良	WINCAPSⅢ: 通信設定項目の追加
2 機能改良	外部軸制御 対応モータを追加	13 機能改良	WINCAPSⅢ: 協調機能時の GUI 改良
3 機能改良	外部軸制御 Homing 機能に対応	14 機能改良	RC-Vision : EVP ガイダンスの GUI 改良
4 機能改良	AddPathPoint コマンド引数追加		
5 機能改良	付加軸トラッキング 制振 M 対応		
6 機能改良	サーボロボット通信プロバイダを追加		
7 機能改良	CanonWebView プロバイダに対応機種追加		
8 機能改良	KEYENCE LJ-V7000 プロバイダを追加		
9 機能改良	IAI 製ポジションコントローラ プロバイダの使い勝手向上		
10 機能改良	自由曲線動作時の経路点教示機能を改良		
11 機能改良	衝突検出 GUI の改良		

### ●内容 | RC8/RC8A コントローラ 機能改良

項目	概要
デュアルアーム制御時のコンベアトラッキングに対応	デュアルアーム制御機能とコンベアトラッキング機能を同時に使用することが可能となりました。 ※円形トラッキングと付加軸トラッキングは未対応です。
外部軸制御 対応モータを追加	外部軸制御 (EtherCAT) の対応機種として、HIWIN 製の AC サーボモーターおよびリニアモータを新たに追加しました。
外部軸制御 Homing 機能に対応	モーターアンプ側に Homing 機能 (原点復帰機能) がある場合、その機能を RC8 コントローラの pacscript コマンドとして利用可能になりました。

項目	概要
AddPathPoint コマンド引数追加	自由曲線動作の経路データを追加するコマンド「AddPathPoint」で、ツール座標・ワーク座標を指定できるようになりました。指定することで、そのツール・ワーク座標時に、動作可能な範囲がチェックします。
付加軸トラッキング使用時の制振機能 M の有効化可能	ロボットの姿勢や負荷に合わせて振動を軽減する「制振機能 M」を付加軸トラッキング時にも使用できるようになり、より高精度な動作が可能になります。
サーボロボット通信プロバイダを追加	SERVO-ROBOT Inc. 製の Arc Seam Tracking POWER-TRAC™との通信プロバイダを追加しました。
CanonWebView プロバイダに対応機種追加	CanonWebView プロバイダの対応機種に VB-M44B/VB-H45B を追加しました。
KEYENCE LJ-V7000 プロバイダを追加	キーエンス社製 2D レーザーセンサー LJ-V7000 との通信プロバイダを追加しました。
IAI 製ポジションコントローラ プロバイダの基本機能を PacScript コマンド化	IAI プロバイダの基本機能を PacScript コマンドで使用できるようになりました。それにより RC8 コントローラからロボシリンダの制御が可能です。 ※対応機種は P-CON のみです。
自由曲線動作の経路点教示機能を改良	自由曲線動作の経路点設定画面に、経路点間の現在位置表示機能や、経路動作の順再生・逆再生する機能を追加し、操作性を向上させました。
衝突検出機能 GUI を改良	衝突検出 設定画面の項目をより分かりやすくし、有効時にはステータスバーに「衝突検出有効中」と表示されるようになりました。

### ●内容 | ソフトウェア 機能改良

項目	概要
WINCAPSⅢ: 通信設定項目の追加	従来、ティーチングペンダントのみで変更可能だった設定を WINCAPS 上でも変更可能になりました。 [可能になった項目：起動権 / ネットワークと通信権 / データ通信]
WINCAPSⅢ: 協調機能時の GUI 改良	2 台までの協調機能の場合、WINCAPS 上で、2 台のロボットアームの表示や手動操作、位置取り込み、動作シミュレーションを行えるようになりました。 ※WINCAPS のみでは一部機能に制限があります。必要に応じて EMU をご使用ください。
RC Vision : EVP ガイダンスの GUI 改良	EVP ガイダンスのテンプレート選択画面で、画像回転機能を追加しました。