

MELSOFT RT ToolBox2 これまでの改定履歴

Ver3.73B → Ver3.74C への変更履歴 (2021/11)

No.	内容	概要
1	不具合修正	脆弱性対策を強化しました。

Ver3.71Z → Ver3.73B への変更履歴 (2020/06)

No.	内容	概要
1	不具合修正	脆弱性対策を強化しました。

Ver3.70Y → Ver3.71Z への変更履歴 (2017/03)

No.	内容	概要
1	機能追加	複数台のロボットによる協調制御のシミュレーションに対応 (協調動作機能、干渉回避機能に対応)
2	アプリケーションパッケージ	力覚応用パッケージVer.1.1に対応 (アプリケーションパッケージ製品の構成には、RT ToolBox2は含まれていません。)

Ver3.61P → Ver3.70Y への変更履歴 (2016/11)

No.	内容	概要
1	機種追加	RH-3CH4018-D-S2、RH-3CH4018-D-S5 RH-6CH6020-D-S2、RH-6CH7020-D-S2、RH-6CH7020-D
2	アプリケーションパッケージ	バリ取り・研磨アプリケーションパッケージ Ver.1.1に対応 (アプリケーションパッケージ製品の構成には、RT ToolBox2は含まれていません。)
3	機能追加	シミュレータ：面に垂直な姿勢でクリック移動する機能を追加 メンテナンス：サーボモータの負荷画面に周囲温度パラメータの変更ボタンを追加

Ver3.60N → Ver3.61P への変更履歴(2016/06)

No.	内容	概要
1	機種追加	RH-6CH7020-D RH-3FHR3513-D/Q-SA

Ver3.50C → Ver3.60N への変更履歴(2016/04)

No.	内容	概要
1	機種追加	RV-100TFH-D/Q、RV-100TFHL-D/Q、RV-150TFH-D/Q、RV-150TFHL-D/Q RH-3CH4018-D、RH-6CH6020-D
2	仕様変更	動作環境：Windows 10に対応し、Windows 2000のサポートを終了
3	機能追加	MELFA-3D vision Ver.1.2に対応 力覚キャリブレーション機能を追加 オペレーションパネルに運転モード切り替え機能を追加 オシログラフに取得可能データに力覚センサ(+合成値)を追加、ログファイル読み込みボタンをオシログラフ画面へ移動
4	3Dモニタ	・画面中心点・マウス先の点を中心とした視点回転機能を追加 ・ハンド設計画面でメカニカルインターフェイスを表示 ・オフラインでもロボットハンドを表示 ・3Dモニタの直角位置データの表示を変更しました。
5	アプリケーションパッケージ	バリ取り・研磨アプリケーションパッケージに対応 (日本語版のみ) ※アプリケーションパッケージ製品の構成には、RT ToolBox2は含まれていません。
6	DXFファイルインポート	・DXF/MXTファイルをスプラインファイルにインポートしたときの姿勢のトレランス量を100→0%に変更 ・姿勢の回転角度が180度を超える円弧を2分割してプログラムに出力するように変更 ・表示する円弧の接線単位ベクトルが正しく算出されない不具合を修正
7	リストア	リストアデータに稼働情報(電源ON時間、稼働時間、サーボON時間、バッテリー残時間)を追加
8	MelfaRXM.ocx	・サンプルプログラムにC#を追加しました。 ・プロダクトID:が次の形式のとき、インストールに失敗する不具合を修正しました。 ×××-2 9×××××××

MELSOFT RT ToolBox2 これまでの改定履歴

Ver3.40S → Ver3.50C への変更履歴(2015/10)

No.	内容	概要
1	アプリケーションパッケージ	力覚応用アプリケーションパッケージに対応
2	機能追加	3Dモニタ： ・ロボットおよび周辺レイアウトのワイヤフレーム表示機能を追加 ・電磁弁を取り付けられる機種のロボットモデルに4連の電磁弁が表示できる機能を追加 オシログラフ： [ログ保存間隔の選択]に「リアルタイム」を追加 表示中のログデータ(関節位置データ)を3Dモニタへ反映する機能追加
4	スタートメニュー	スタートメニューのフォルダを[MELSOFT アプリケーション]から[MELSOFT]に変更

Ver.3.30G → Ver3.40S への変更履歴(2015/07)

No.	内容	概要
1	機種追加	RV-2FL-D/Q、RV-2FLB-D/Q RV-35F-D/Q RV-50F-D/Q RV-70F-D/Q RV-35FM-D/Q RV-50FM-D/Q RV-70FM-D/Q
2	アプリケーションパッケージ	工作機械ローディングアプリケーションに対応（日本語版のみ） ※ 本機能を使用する場合は、工作機械ローディングアプリケーションを別途購入する必要があります。
3	3Dモニタ	下記機能を追加 動作範囲の表示、距離測定機能、視点切替機能（XY/YZ/ZX平面）、遠近法/正射影の切替機能、マウス中心ズーム機能、 Ex-Tスプラインに対応している曲線の表示 ・AVI保存で録画時に圧縮することで録画可能時間を延長
4	オペレーションパネル	実機ロボットを対象としたJOG操作機能を追加（JOG、ハンド開閉、ハンド整列、退避点復帰）
5	DXFファイルインポート	DXFファイルからロボットプログラム/スプラインファイルに変換する機能を追加
6	スプライン	下記機能を追加 ・Ex-Tスプラインに対応 ・経路点データを使用したロボットプログラム作成 ・ロボットプログラムの位置データ取り込み ・スプライン補間動作最大速度算出 ・経路点の構造フラグ(FLG1, FLG2)を一括編集 ・経路点の円弧指定を一括編集 ・ポジションジャンプ（選択された経路点にロボットを移動） ・動作範囲チェック（シミュレーションのみ）
7	オシログラフ	データ取得が可能 「衝突検知レベル参考値」「Ex-T座標通過速度」「Ex-T座標位置データ」「スプライン速度調整経路点」
8	プログラム	個別プログラムの読み出しプロテクト機能追加（コントローラソフトウェアVer.R5n/S5n以降）
9	パラメータ	・干渉回避機能パラメータ画面を追加 ・干渉領域パラメータ画面に自由平面リミット干渉領域設定機能を追加 ・安全パラメータ専用画面「有効・無効」に、[パラメータファイルCRC出力信号]を追加 ・安全パラメータ専用画面「速度監視」の表示を変更
10	モニタ	汎用信号モニタに信号値の進数表記の変更機能を追加
11	シミュレータ	シミュレータの動作速度を実機同等に変更

MELSOFT RT ToolBox2 これまでの改定履歴

Ver.3.20W → Ver3.30G への変更履歴(2015/03)

No.	内容	概要
1	アプリケーションパッケージ	トラッキングアプリケーションに対応（日本語版のみ） ※トラッキングアプリケーション機能を使用する場合は、トラッキングアプリケーションを別途購入する必要があります。）
2	パラメータ	ロボット安全オプションに関するパラメータを設定します。
3	モニタ	DSI・CNUSER2 入力信号モニタを追加
4	3Dモニタ	ロボット表示オプションに、位置監視(平面表示・監視位置表示)機能を追加
5	オシログラフ	「推定トルク誤差」を取得する機能を追加
6	取扱説明書のオープン	メニューバーの[ヘルプ]→[RT ToolBox2取扱説明書を開く]で取扱説明書を開くようにしました。
7	コントローラ ファームウェアアップデート	コントローラファームウェアのアップデート機能を追加

Ver.3.10L → Ver3.20Wへの変更履歴(2014/10)

No.	内容	概要
1	プログラム編集	複数回の「元に戻す」/「やり直し」に対応
2	メンテナンス	2D ビジョンキャリブレーション機能を追加
3	オペレーションパネル	自動運転機能を追加（コントローラやシミュレーションと接続時に、ロボットプログラムを実行可能）
4	シミュレータ	<ul style="list-style-type: none"> ・ハンドの開閉操作を追加 ・ロボット座標値を直接指定して移動する機能追加 ・Z方向の走行台に対応 ・シミュレーション時に付加軸パラメータ設定有効
5	3D モニタ	<ul style="list-style-type: none"> ・ロボットモデルを「詳細モデル」「簡易モデル」から選択可能 ・ワーク把持、ハンド切り替え機能を追加 ・レイアウトの表示/非表示をI/O状態で切り替える機能を追加 ・3DモニタのAVIファイル保存機能追加 ・スプラインファイルの曲線表示機能追加
6	I/Oシミュレータ	I/Oシミュレータ機能追加（I/Oシミュレータは、ロボット間の信号連携をシミュレーションするための機能です。GX Simulator2のデバイスとも連携可能です。）