

# デンソーロボット 取扱説明書 追補版

## Ver. 2.4 以降の新機能

ロボットコントローラとWINCAPSシリーズのバージョンアップ情報の一覧です。

Ver. No.	日付	項目	内容
V2.400	2007/1	多言語化	ドイツ語と韓国語の表示が可能になりました。
V2.410	2007/2	内蔵視覚機能追加	$\mu$ Visionボードに対応しました。 (オプション機器説明書17章 参照)
		XYC-4G追加	直角座標型ロボットXYC-4Gに対応しました。 (XYC-4G概要書、XYC-4G設置・保守ガイド 参照)
V2.500	2007/7	付加軸追加	付加軸機能を追加しました。 (付加軸仕様ロボット取扱説明書 追補版 参照)
V2.502	2007/9	SMT7追加	ACサーボモータを制御するコントローラ:SMT7仕様を追加しました。(SMT7取扱説明書 追補版 参照)
V2.600	2008/1	中国語表示追加	中国語表示が可能になりました。
		エンジン3ボード対応	エンジン3ボードに対応しました。
		XR-G追加	組込型ロボットXR-Gに対応しました。 (XR-G概要書、XR-G設置・保守ガイド 参照)
		機能追加	RUN、MOTOR、INITコマンドにRESULTオプション追加 操作盤機能にショートカット非表示機能追加
V2.610	2008/3	VS-G 7kg可搬化	垂直多関節型ロボットVS-Gシリーズの7kg可搬制御が可能になりました。
		制御機能追加	高軌跡制御機能および特異点回避機能を追加しました。 VS-Gシリーズに衝突検出機能を追加しました。
		機能追加	変数指定移動にアプローチ移動を追加しました。
V2.700	2008/7	機能追加	Ethernet複数台接続機能、サーボモニタ、ツール座標系簡易教示機能を追加しました。
		WINCAPSⅢ対応	WINCAPSⅢに対応しました。
		制御機能追加	VM-G及びVP-Gシリーズに衝突検出機能を追加しました。
		機能向上	登録可能エリア数が増えました。 記録可能ログ数が増えました。
V2.720	2008/12	VS-G UL仕様 7kg可搬化	VS-G UL仕様ロボットで7kg可搬制御が可能になりました。
V2.800	2009/4	SMT7 付加軸オプション対応	SMT7が付加軸オプション対応になり、8軸同時制御が可能となりました。
		制御機能追加	HM-G及びHS-Gシリーズに衝突検出機能を追加しました。
		機能追加	RPMコマンドを追加しました。 b-Cap機能を追加しました。
		WINCAPSⅢ多言語化	WINCAPSⅢのドイツ語版、韓国語版、中国語版をリリースしました。

# デンソーロボット 取扱説明書 追補版

Ver. No.	日付	項目	内容
V3.000	2010/3	機能追加	EtherNet/IP AdapterによるI/O通信機能を追加しました。 CC-LinkのリモートレジスタRWw、RWrが使用可能となりました。
		WINCAPSⅢの機能向上	コントローラから情報を取得してプロジェクトを新規作成することが可能となりました。 編集機能にコメント付加機能、コード整形機能などを追加しました。
V3.200	2011/1	VS-068/087 追加	VS-xxx ロボット説明書を追加
		DEFIO コマンドに SINGLE 型追加	プログラミングマニュアルⅠの DEFIO コマンドの説明に SINGLE 型追加
		WINCPASⅢの機能追加	シミュレーション機能、動画保存機能、簡易位置補正機能の説明を WINCAPSⅢガイドに追加
		ArchMoveV コマンド追加	プログラミングマニュアルⅡに ArchMoveV コマンド追加
		特異点回避機能の拡張	パス動作時でも特異点回避ができるようにするための設定方法をプログラミングマニュアルⅠと操作ガイドに追加
		Detect 機能追加	プログラミングマニュアルⅠに DETECT コマンド追加
V3.300	2011/4	VS-050/060 追加	VS-050/060 の説明を VS-xxx ロボット説明書に追加
V3.320	2011/9	WINCPASⅢの機能追加	プログラムテンプレート機能、2点間距離計測機能、インチャージ機能の説明を WINCAPSⅢガイドに追加