

三菱電機 **産業用** ロボットMitsubishi Electric Corporation **Industrial** Robot

BFP-A6079-0307

2022年03月発行

MELFAテクニカルニュース

MELFA Technical News

Feb. 2022

表題 CR800シリーズ Ver.C2d リリースのご連絡

Subject: CR800 Series Ver.C2d Release

適用機種 CR800シリーズ (FR/CHシリーズ, ASSISTA)

Applicable to: CR800 Series (FR/CH Series, ASSISTA)

三菱電機産業用ロボットMELFAに格別のご愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。
本テクニカルニュースでは、FR/CHシリーズ、ASSISTAの新バージョンであるC2d版^(*)が
リリースされましたので、機能追加部分について概要を説明します。

(*) Ver. C2d版は、2022年2月製造のロボットコントローラより順次適用されます。

Thank you for your continued support of Mitsubishi industrial robot "MELFA".
This Technical news describes the new version C2d ^(*) of FR/CH Series and ASSISTA.
Details are described in below.

(*) Ver. C2d is applied sequentially from the robot controller manufactured in Feb 2022.

● **警告エラーC.0330 (ハンド条件未設定) を追加しました。**
The warning error C.0330 (Undefined hand conditions) is added.

ハンド条件パラメータHNDDATn (n=0-8)が初期値から変更されていない場合、ロボットコントローラの電源投入時に警告エラーC.0330を発報するようにしました。

この警告エラーはリセット可能ですが、ハンド条件パラメータが未設定の場合、電源ON時に再発報いたします。

お客様がご使用になるハンドの条件に合わせて、ハンド条件パラメータを適切に設定してください。
もしハンド条件パラメータが初期値で問題が無い場合は、ハンド条件設定チェックパラメータHNDCHKを無効(0)に変更していただきますと、次回の電源投入時からエラーを発報しないようになります。

If the hand condition parameter HNDDATn (n = 0-8) has not been changed from the initial value, the warning error C.0330 is issued when the robot controller is turned on.

Although this warning error can be reset, If the hand condition parameter is not set, it will be reissued when the power is turned on.

Please set the hand condition parameters correctly according to the conditions of the customer's hand.

If there is no problem with the initial value of the hand condition parameter, change the hand condition setting check parameter HNDCHK to invalid (0). The error will not be issued from the next power-on of the robot controller.

エラー Error

エラー番号	エラー発生原因とその対策	
C0330 <small>NEW</small> ※コントローラのソフトウェアバージョン C2d 版以降	エラーメッセージ	ハンド条件が未設定です
	原因	ハンド条件が初期値から変更されていません
	対策	パラメータ HNDDATn (n=0~8) または HNDCHK を設定してください 詳細については、「取扱説明書 / 機能と操作の詳細解説 (5.パラメータでの設定機能)」を参照してください。

Error No.	Error cause and measure	
C0330 <small>NEW</small> * The robot controller software Ver. C2d or later.	Message	Undefined hand condition
	Cause	Hand conditions have not been changed from initial values
	Measure	Please set the parameters HNDDATn (n=0-8) or HNDCHK For further information, refer to “CR800 Series Controller Instruction Manual: Detailed explanations of functions and operations (5.Functions set with parameters)”.

パラメータ Parameter

パラメータ	パラメータ名	内容説明	出荷時設定値
ハンド条件	HNDDAT* *は 0~8	ハンドの条件を設定します。(ツール座標系で指定します) (重量、大きさX、大きさY、大きさZ、重心X、重心Y、重心Z) <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;">⚠ 注意 ハンド、ワーク条件は正しく設定してください。実際の搭載負荷を下回る設定をおこなった場合、ロボットに使用している機構部品の寿命が短くなる可能性があります。</div>	機種によって異なります
ハンド条件設定チェック <small>NEW</small> ※コントローラのソフトウェアバージョン C2d 版以降	HNDCHK	HNDDAT パラメータ未設定警告 0: 無効 1: 有効 本パラメータが有効(1)のとき、コントローラ電源投入時にハンド条件パラメータ HNDDAT* (*=0~8) がすべて初期値で未設定であると警告エラー-C.0330 が発生します。 HNDCHK パラメータを無効(0)に設定すると、上記の設定チェックは行われず、ハンド条件が未設定であってもエラーは発生しません。	1

Parameter	Parameter name	Details explanation	Factory setting
Hand condition	HNDDAT* * is 0~8	Set the initial condition of the hand.(Specift with the tool coordinate system.) (Weight, size X, size Y, size Z, center of gravity X, center of gravity of Y, center of gravity Z) <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;">⚠ CAUTION You should set up the hand and work-piece conditions correctly. If a setting is performed in such a way that it falls below the mounted load actually, the life span of the mechanism elements used in the robot may be shortened.</div>	The setting varies depending on the model.
Hand condition setting check <small>NEW</small> * The robot controller software Ver. C2d or later.	HNDCHK	HNDDATsetting alert 0: Invalid 1: Valid If this parameter is valid (1) and the hand condition parameter HNDDAT * (* = 0 to 8) is not set all by default, the warning error C.0330 will occur when the controller is turned on. If the HNDCHK parameter is set to invalid (0), the above setting check will not be performed and no error will occur even if the hand condition is not set.	1

以上(End)