

三菱電機 **産業用** ロボット

Mitsubishi Electric Corporation **Industrial** Robot

BFP-A6079-0295

2021年04月発行

# MELFAテクニカルニュース

## MELFA Technical News

Apr. 2021

**表 題** CR800シリーズ Ver.C2 リリースのご連絡

Subject: CR800 Series Ver.C2 Release

**適用機種** CR800シリーズ (FRシリーズ, ASSISTA)

Applicable to: CR800 Series (FR 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シリーズ、ASSISTAの新バージョンであるC2版<sup>(\*)</sup>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。  
(\*1) Ver. C2版は、2021年4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 C2 <sup>(\*)</sup> of FR Series and ASSISTA.  
Details are described in below.

(\*1)Ver. C2 is applied sequentially from the robot controller manufactured in April 2021.

- 「CC-Link IE TSN 安全通信機能」を追加しました。  
**CC-Link IE TSN Safety Communication Network Function is added**

詳細はMELFAテクニカルニュース BFP-A6079-0291を参照ください。  
For more information, please refer to MELFA Technical News BFP-A6079-0291.

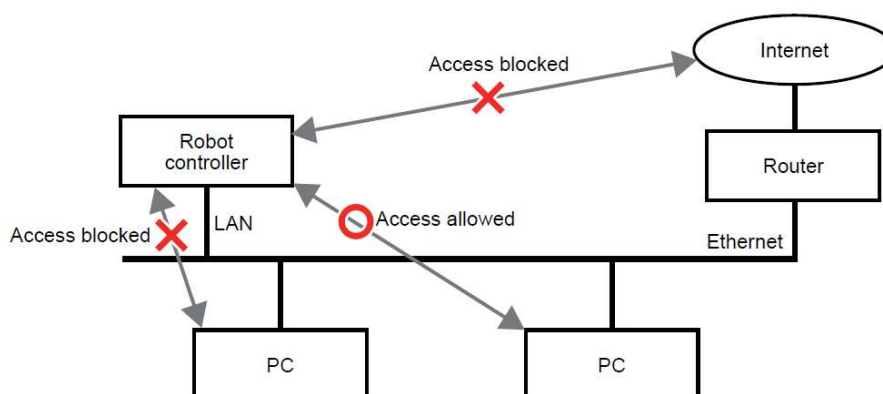
●「IPフィルタ機能」を追加しました。  
**IP filter Function is added**

[ 機能 / Function ]

ロボットコントローラをイーサネットに接続している場合において、アクセス元のIPアドレスを識別し、パソコンなど外部機器からの不正アクセスを防止する機能です。  
 透過または遮断するIPアドレスを設定することで、外部機器からのアクセスを制限することができます。

When the robot controller is connected to Ethernet, this function is used to prevent unauthorized access from external devices such as personal computers by identifying their IP addresses.

Access from external devices can be restricted by setting an IP address range to allow or block access.



●電流値読み出し状態変数:M\_AmpInfoAを追加しました。  
**M\_AmpInfoA :Robot status variable for reading present current value information is added**

[ 機能 / Function ]

現在の各軸の電流値情報を単位Armsで返します。

Returns present current value information of each axis in Arms.

[ 文例 / Format ]

<数値型変数> =M\_AmpInfoA(<情報ID番号>, <軸番号>)  
 <Numeric Variable> =M\_AmpInfoA(<Information ID Number>, <Axis Number>)

ID	戻り値 / Return
1	電流フィードバック値 (Arms) Current feedback value (Arms)
2	最近2秒間での電流指令最大値 (Arms) Maximum current command value in the most recent two seconds (Arms)
3	電源投入後の電流指令最大値 (Arms) Maximum current command value after power-on (Arms)

以上(End)