

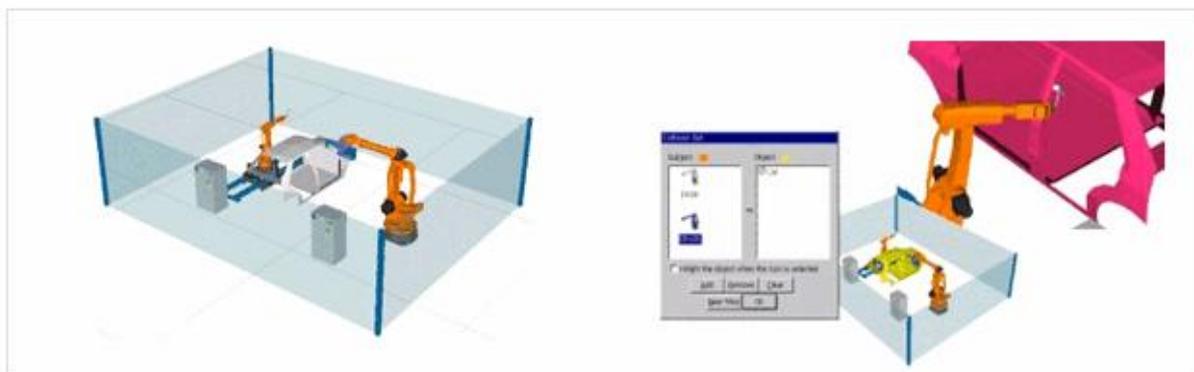
ロボットシミュレータ：V-ROBOT

| に関して | 活用 事例 | 推薦 | 製品/パッケージ |

✚ に関して   

概要

- 設計、検査、off-lineプログラミング
- プログラミングの為の双方の3Dグラフィックシミュレーションツール
- ロボットトレーニングと適用の為の多様な技能とコンテンツ



技能

\* シミュレーション

- プログラム ステップ単位シミュレーション、仮想Digital I/Oポートを利用してロボットをコントロール複数のロボットを同時シミュレーション、シミュレーション中にアニメーション速度を調節作業経過時間の表示
- 3D/2Dモデルデータ-IGES,DXFファイルフォーマット、保存、印刷

\* 検証

- ロボットとロボット、ロボットと作業物等の自動衝突検出衝突検証選択及び衝突検証速度の調節3次元でロボット作業経路の視覚的な確認

\* 分析

- ロボット作業時間(Cycle time)の計算
- ロボットの位置と状態情報の分析
- ジョイント値、速度、加速度、道具中心地点
- 作業可能領域(Reachable workspace)表示

\* OLP(オフラインプログラミング)

- ロボット 言語処理機の提供
- ロボット 言語の文法を検査、解釈
- ロボット プログラムをシミュレーションしてプログラム検証
- ロボット 指示情報及びパラメーターの自動 設定
- CADデータからオフラインプログラミングに必要な作業点の抽出
- 作業DBを構成、操作
- 補正(Calibration)
- 実際ロボットコントローラーが解釈できるフォーマットのロボットプログラム 出力

**\* 経路企画**

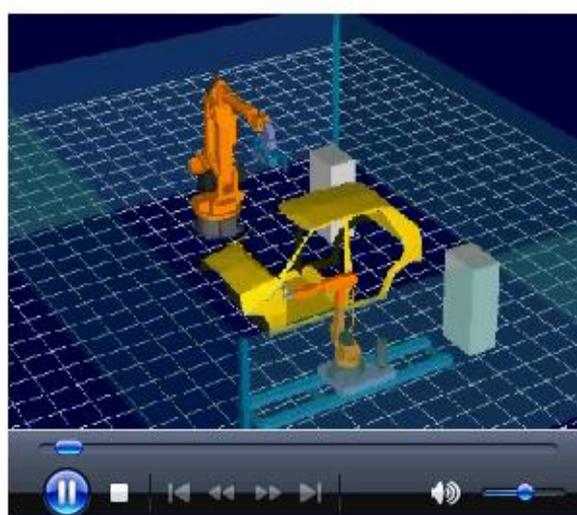
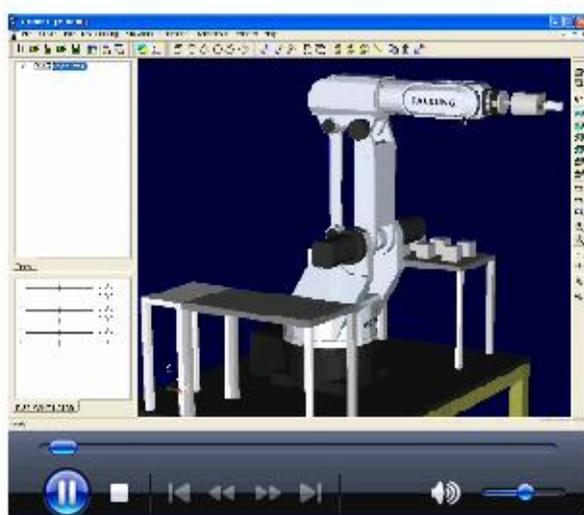
- CADデータから作業情報の自動抽出
- タグ位置
- 位置 + 適応
- タグ位置DB
- 生成、修正、貯蔵
- オフライン教育

**\* 伝送**

- 実際ロボットコントローラーにロボット プログラムの伝送
- DNC内蔵(RS232Cプロトコルの支援)
- フロッピーディスクの利用可能

**\* 豊富なLibrary**

- ロボット、放射装置、グリッパー、RGV、M/C、方向転換



□ 効果

- ロボット 構造及びプロセスの検証
- 新規設備設置時間の短縮
- 既存設備の補修、補完、教育費用の減少
- Robot設備の活用性研究及び検証を通じた効率性の増大
- 製品に対するRobot及び設備適合性の事前検証
- 事前仮想教育を通じた実際ロボットの操作時の教育効果 の倍加
- Robot Work-cell に対する安定性の監督、 管理

□ システムの要求仕

	最小	推薦
CPU	Pentium III	Pentium IV
MEMORY	64MB	128MB
HDD	300MB	500MB
GRAPHIC	1024X768	1024X768
VRAM	16MB	64MB
OS	Windows 98/ NT/ 2000/XP	