

Simple friendly
Kawasaki Robot

EUROPA



K-ROSET
Simulationstool

Tools und Peripherie

Planungssicherheit für Ihre Automation

K-ROSET – Das Kawasaki Simulationstool

- ➔ Einfache 3D Simulation
- ➔ Offline Programmierung
- ➔ Verschiedenste Anwendungen applizierbar
- ➔ Anlagen schon im Vorfeld sicher ausarbeiten
- ➔ Taktzeitanalysen und Störkonturuntersuchungen am PC
- ➔ Automatische Erreichbarkeitsstudien
- ➔ Robotertraining am PC

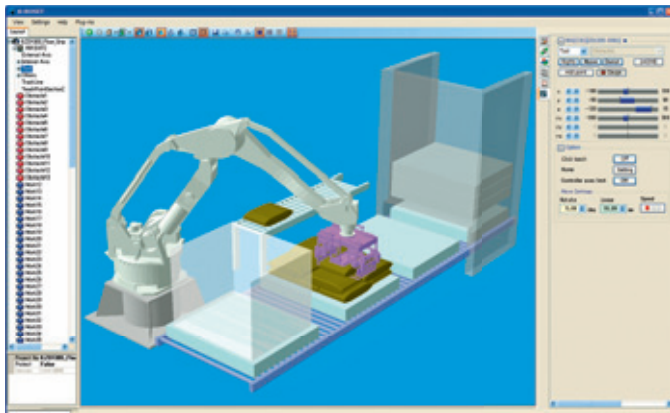
und vieles mehr

K-Roset

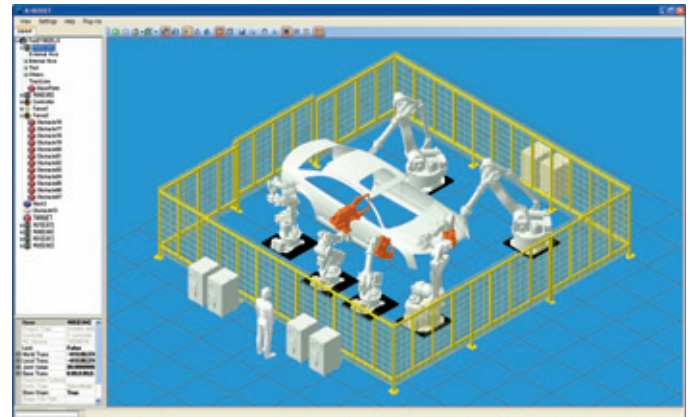
K-Roset, das Kawasaki Simulationstool, ist ein kraftvolles PC-Programm, das alle Funktionen der Kawasaki Roboterfamilien beinhaltet und diese in Echtzeit simuliert.

K-Roset greift auf die kinematischen Modelle der Roboter und auf die Softwarestruktur der Kawasaki Steuerung zu, die in das Programm implementiert sind.

K-Roset liefert praxisgerecht Resultate, die den realen Vorgaben entsprechen.



Realisieren Sie Ihre Palettierzelle am PC



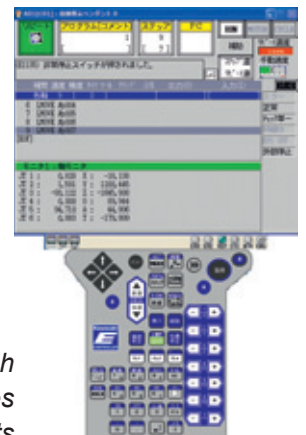
Optimieren Sie die Taktzeit bei Punktschweißprozessen

Trainieren Sie Ihre Mitarbeiter am Objekt!

Durch die Simulation der kompletten Steuerung inklusive des original Kawasaki Handbediengeräts und der Verwendung der kompletten AS- bzw. Block Programmierung werden Programmierung sowie Bedienoperationen wie am realen Roboter geprobt. Sicherheit im Umgang mit dem Roboter wird dabei am PC trainiert wird.

Stellen Sie Ihr individuelles Projekt auf!

Durch die Möglichkeit, programm fremde 3D Daten einzulesen, können komplette Applikationszellen mit Greifern und aufgabenspezifischen Peripherien eingebunden und deren Funktion nachgestellt werden. Dabei können z. B. Signale gesetzt und überwacht werden oder Greif- und Bandbewegungen simuliert werden.

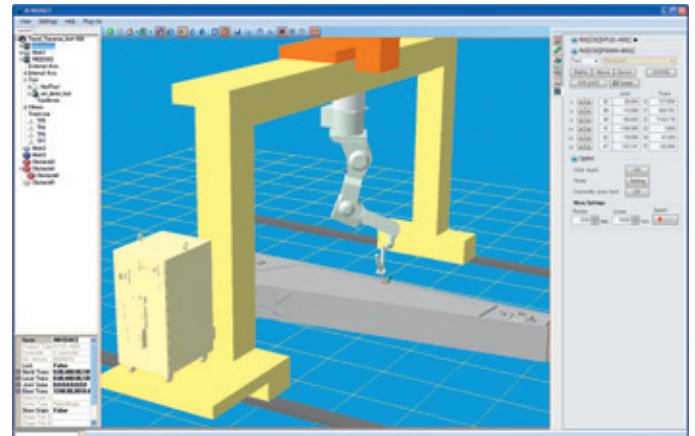


Reale Roboterbedienung durch
die vollständige Simulation des
Handbediengeräts

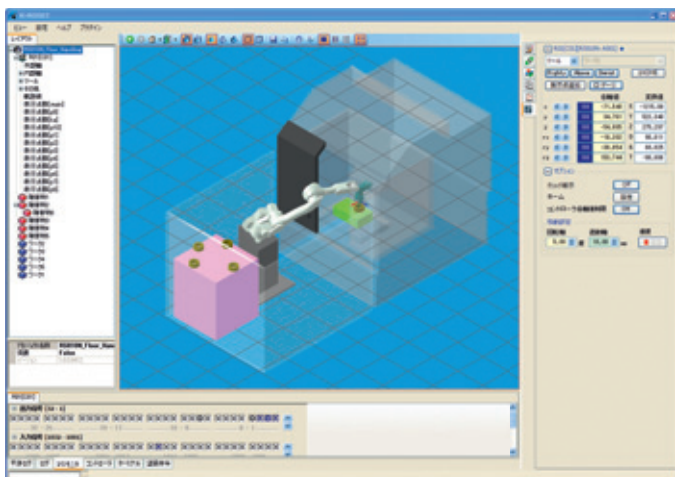
Geben Sie Ihrem Kunden Planungssicherheit! Die integrierte Videofunktion macht es auf einfache Weise möglich, präsentationsgerechte Videos inkl. Perspektivenwechsel von Kundenprojekten zu erzeugen, die den kompletten Applikationsablauf anschaulich darstellen.

Optimieren Sie ihren Projektverlauf!

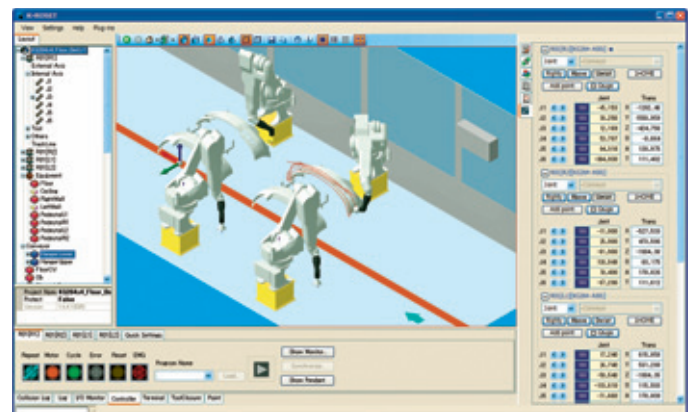
Nachdem Sie in der Simulation Störkonturen beseitigt, die Positionierung ermittelt oder Taktzeiten optimiert haben, erhalten Sie eine lauffähige Offline-Programmierung, die 1:1 in den Roboter übertragen werden kann.



Nutzen Sie integrierte Sonderfunktionen zum Bahn-schweißen (Option)



K-Roset Standard: Handhabung



Erzeugen Sie automatisch Lackierpfade (Option)

Systemanforderungen:

Unterstützte Betriebssysteme	Windows XP Professional x86 SP3, x64 SP2, Windows Vista x86, x64 SP1 Windows 7 Professional x86, x64 SP1
CPU	Intel, AMD min. 2GHz (32 bit)
Benötigter Speicher	min. 1–2 GB
Auflösung	1024 x 768 oder höher
Grafik	Unterstützt Open GL, NVidia, min. 1 GB
Datenträger	CD-Rom
Zusätzliche Programme	Adobe Reader ab Version 7
Unterstützte CAD Formate	STL

Simple friendly **Kawasaki Robot**

Sicherheits- und Vorsichtsmaßnahmen

Das mit dem Betrieb und der Wartung Ihres Systems befasste Personal – einschließlich des Personals von Kawasaki – ist gehalten, jederzeit sämtliche Sicherheitsvorschriften streng zu befolgen und die Handbücher und alle sich auf die Anlage beziehenden Sicherheitsdokumente sorgfältig durchzulesen.

Bei spezifischen Anwendungen oder bei auftretenden Problemen beraten wir gerne hinsichtlich Installation und Sicherheit. Wir helfen Ihnen gerne.

Anfragen

Kawasaki Robotics GmbH
Hauptsitz Europa
Sperberweg 29 · 41468 Neuss
E-Mail: info@kawasakirobot.de · www.kawasakirobot.de

Tel. +49-(0)2131 34 26 0
Fax +49-(0)2131 34 26 22

Kawasaki Robotics (UK) Ltd.
Unit 4 Easter Court, Europa Boulevard, Westbrook
Warrington WA5 7ZB · United Kingdom
E-Mail: info@kawasakirobot.uk.com · www.kawasakirobot.uk.com

Tel. +44-(0)1925 71 30 00
Fax +44-(0)1925 71 30 01

Vertreter

