

川崎重工業株式会社

ロボットビジネスセンター

東京本社
〒105-8315 東京都港区海岸1丁目14-5
Tel. 03-3435-2501 Fax. 03-3437-9880

明石工場
〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1
Tel. 078-921-2946 Fax. 078-923-6548
<https://robotics.kawasaki.com/>

営業問合せ先

東京営業所
〒135-0091 東京都港区台場2丁目3-1
Tel. 03-6457-1928 Fax. 03-6457-1971

中部営業所
〒480-1115 愛知県長久手市菖蒲池105
Tel. 0561-63-6800 Fax. 0561-63-6808

関西営業所
〒650-8680 神戸市中央区東川崎町1丁目1-3
Tel. 078-360-8660 Fax. 078-360-8661

広島営業所
〒732-0802 広島県広島市南区大州1-4-4
Tel. 082-286-1711 Fax. 082-286-1007

九州サービスセンター
〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1
Tel. 092-940-2310 Fax. 092-940-2311

サービス問合せ先

カワサキロボットサービス株式会社

●スクール総合案内
Tel. 050-3000-4344

●専用コールセンター

自動車組立ロボットサービス Tel. 050-3000-4332 Fax. 0561-63-6808
塗装ロボットサービス Tel. 050-3000-4333 Fax. 0561-63-6808
一般産業ロボットサービス Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510
クリーンロボットサービス Tel. 078-921-1259 Fax. 079-621-1042
部品・修理 Tel. 078-990-1595 Fax. 078-990-1596

●サービスセンター

東 北[岩 手] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0197-36-9602
関 東[栃 木] Tel. 050-3000-4347 Fax. 0284-73-4313
南関東[神奈川] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0466-87-3507
名古屋[愛 知] Tel. 050-3000-4333 Fax. 0561-63-6808
豊 橋[愛 知] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0532-38-8862
明 石[兵 庫] Tel. 078-921-1259 Fax. 078-921-1042
関 西[兵 庫] Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510
広 島[広 島] Tel. 050-3000-4332 Fax. 082-286-1007
九 州[福 岡] Tel. 050-3000-4332 Fax. 092-940-2311

※平日の昼間(8:30~17:30)は各地域「サービスセンター」までご連絡ください。
※平日の夜間(17:30~8:30)および土曜日と祝日の昼間(8:30~17:30)は下記「24時間ヘルプデスク」までご連絡ください。

24時間ヘルプデスク TEL. 078-990-3550

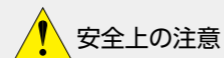
※土曜日と祝日の夜間(17:30~8:30)、日曜日と特別休業日(夏季・冬季休業日)は全日「留守番電話」となります。メッセージが入りますと、折り返し担当者からご連絡いたします。

海外現地法人

アメリカ/イギリス/ドイツ/韓国/中国/台湾/タイ/インド

※このカタログに記載の内容は、改良のため、予告なく改訂・変更することがあります。
※このカタログに記載の製品は、日本国内向けです。海外設置の場合は、仕様が異なりますので、別途ご相談ください。
※このカタログに記載の製品には、「外国為替及び外国貿易法」で定められた規制貨物に該当する製品(または技術)が含まれています。該当製品を輸出する際には、同法に基づく輸出許可等が必要ですのでご注意ください。

Kawasaki Robot



安全上の注意

- Kawasaki Robotのご使用に際しては、必ず取扱説明書、その他付属図書などをすべて熟読し、正しくご使用いただくようお願いいたします。
- このカタログに記載の製品は、一般産業用ロボットです。本製品の故障や誤動作により、人体に危害を及ぼす恐れがある用途にご使用される場合は、必ず当社営業窓口にご相談ください。
- このカタログに記載している写真は、安全柵など法令法規で定められた安全性のための機器、装置などを取り除いて撮影している場合があります。



明石工場及び西神戸工場でISO認証を取得しています。

Kawasaki Robot

Kawasaki Robot Solutions

K-ROSET

オフライン・プログラミング・ツール



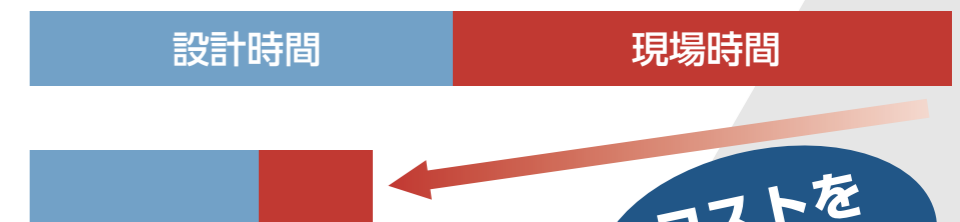
ロボットシステムの立ち上げに課題はありませんか？

K-ROSETがシステム導入前から導入後までの全てのフェーズをサポートし、課題を解決します！

- 周辺機器が密集しているので、干渉するかどうか事前に確認したい
- ロボットがワークに届くか事前に確認したい
- 事前にロボットの作業時間（サイクルタイム）を把握したい
- システムの説明資料を作成したい
- 稼働しているラインの停止時間を少なくしたい
- 実機の姿勢、信号状態をモニタしたい



K-ROSETを導入することで作業が効率化し、システムの立ち上げ時間を短縮できます。



コストを大幅に削減!

- | | | |
|--|---|--|
| <p>システム導入前</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 配置検討 ● 教示/プログラム作成 ● シミュレーション ● 説明資料作成 | <p>システム導入中</p> <ul style="list-style-type: none"> ● プログラム修正 ● 実機モニタリング | <p>システム導入後</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 現場の見える化 ● 実機モニタリング ● プログラム修正 |
|--|---|--|

K-ROSETの特長

カワサキのオフラインプログラミングソフトウェアのK-ROSETは、お客様の設備機器、製品の3DモデルをPC上に配置し、検討できます。

また、PC上でロボットプログラミングおよび正確なシミュレーションが可能です。

設備導入前にK-ROSETを利用することで、計画段階でのお客様のリスクを軽減します。

また、事前にプログラミングし、動作検証しておくことで作業時間を短縮します。

様々な生産シーンをサポートするカワサキロボット製品を、K-ROSETを使うことで事前検証でき、お客様の資産の最適化に貢献します。

仮想ロボットシミュレーション技術

K-ROSETはカワサキが長年培ってきた仮想ロボットコントローラ技術により、実際の生産ラインで稼働中のロボットコントローラとほぼ同等の動作を行えます。

実機同様の操作性

実機同様の仮想教示ペンダントが表示・操作でき、使い慣れた操作で作業できます。また、ロボットのトレーニングにも活用できます。

ロボットシステムの生産性を向上

PC上で仮想教示ペンダントが表示・操作できます。トレーニング、教示作業をライン生産を妨げることなく行えます。

正確な動作軌跡、タクトタイム

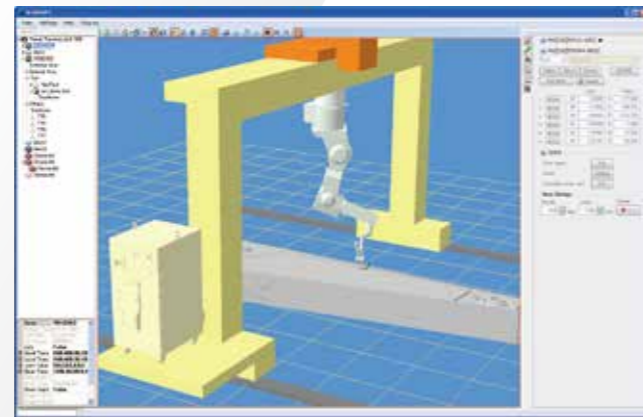
仮想ロボットコントローラ上で動作しているため、非常に正確な動作軌跡、タクトタイムがK-ROSET上で再現できます。



ハンドリング

拡張周辺軸システムに対応

ロボットコントローラで制御する外部軸を自由にカスタマイズし、シミュレーションすることができます。



アーク溶接

複数ロボットの動作確認

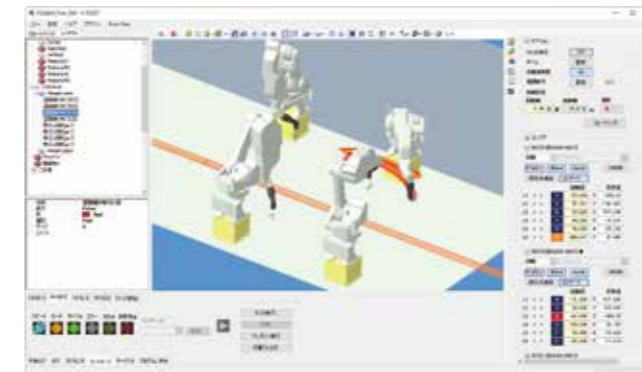
異なるコントローラ、適用のロボットを複数台同時にシミュレーションできます



スポット溶接

加工結果を表示

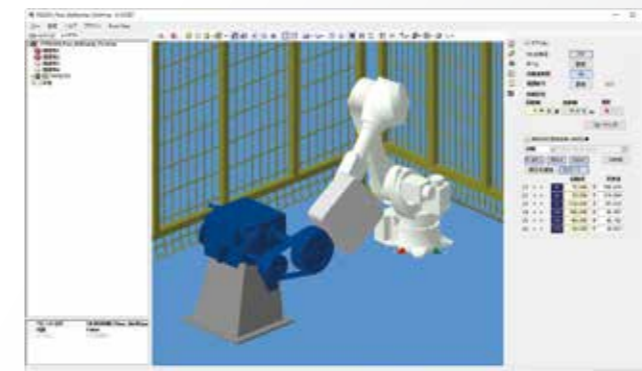
溶接、塗装命令を実行して加工された結果をエアカット動作と区別して軌跡表示できます。



塗装

干渉チェック、レイアウト検証

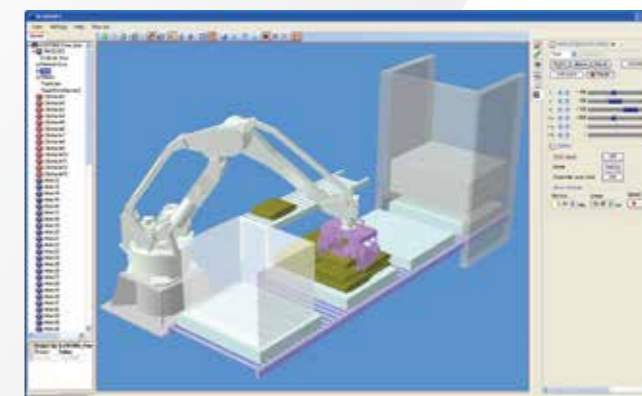
設備稼働時に生産設備が干渉しないかどうか、PC上で事前に確認できます。事前にレイアウト検証することで、お客様の生産機器を干渉のダメージから救います。



研磨

オプションでさらに便利

簡易パレタイズソフトK-SPARC (パレタイズロボットオプションソフト) を使うと、ワーク、パレット、積み付けパターンを登録して、簡単にロボットの動作プログラムが作成できます。詳しくは、弊社営業までご連絡下さい。



パレタイズ

動画作成

シミュレーション中のモデル描画領域を動画ファイルに保存できます。プレゼン資料の作成に活用できます。

タブレットの活用

Windows®のタブレットに表示してビュー操作することができます。またAndroid®タブレットとK-ROSETを接続できます。システム商談時にタブレットを活用できます。



ハンドリング (duAro)

ビジョンシステムの検討

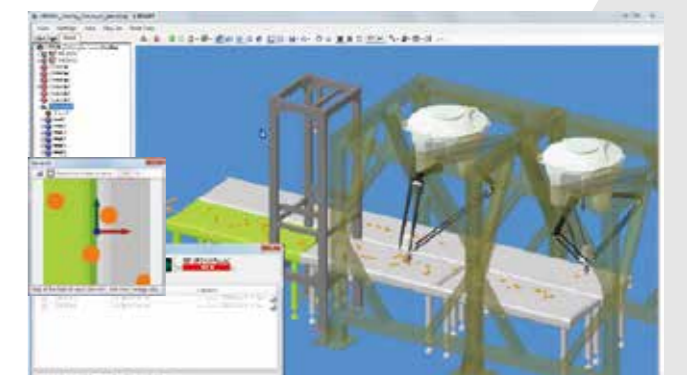
ビジョンシステムで使用するカメラの視野をK-ROSETの仮想カメラで確認できます。カメラで認識したワーク位置を検出して、ピックアンドプレースのシミュレーションができます。

カワサキロボットソフトとの連携

画像処理ソフト K-VFinder や分配処理ソフト K-VAssist と連携したビジョンシステムを検討できます。また、RobotTeacher2と連携してduAroの教示作業を実施できます。

複数ワークの配置

バラ置きや段積みなどの複数のワークを配置する作業を効率よく実施できます。



ピックアンドプレース

システムの流れ

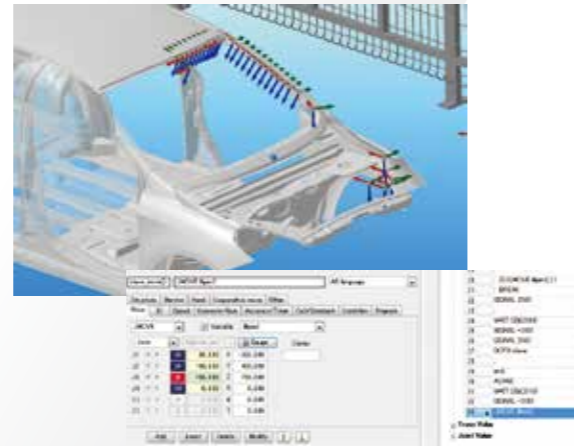
K-ROSETは、簡単な操作で最大限の効果を発揮します。

配置検討



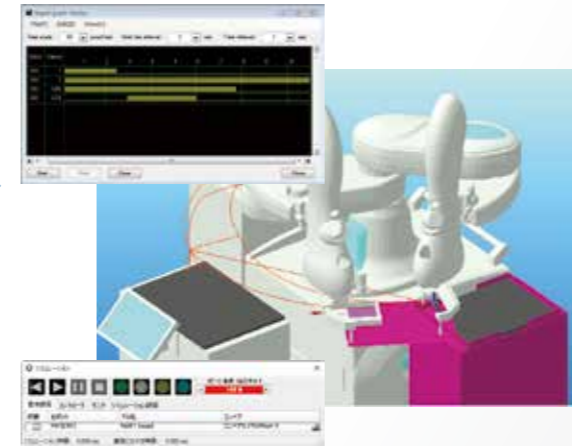
対話形式の操作で、ロボットやワークの追加、配置の修正が簡単に操作できます。検討作業に不慣れな方でもロボットがワークに届くかどうかの確認作業を安心して実施いただけます。

教示・プログラム作成



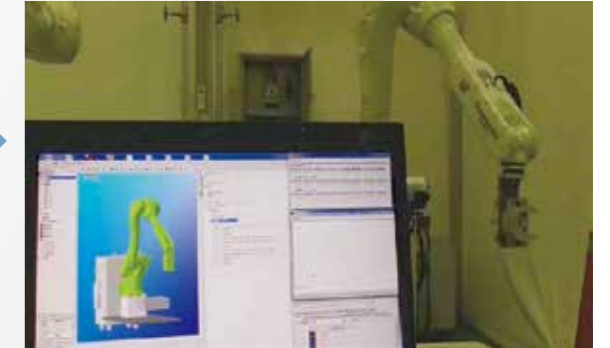
CADデータの頂点や稜線にスナップして、ワークに直接教示点を追加し、加工動作を簡単に作成できます。また、命令の説明が表示されたアイテムを追加することで簡単にプログラミングできます。

シミュレーション



ロボットや周辺機器の動き、モデル接触時の干渉状態が表示でき、システムの問題を事前に回避できます。実行中のプログラムステップや信号の状態も確認できるため、問題を発見するまでの時間を短縮できます。

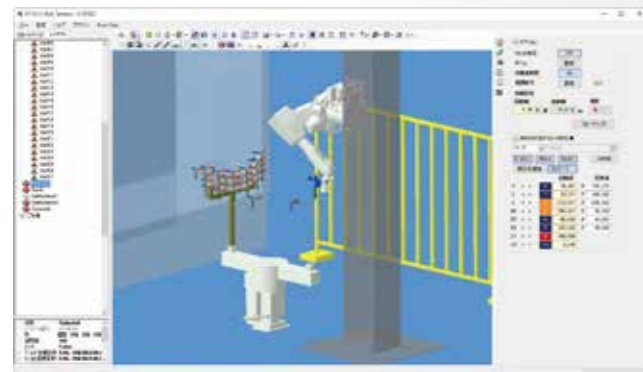
実機への適用



K-ROSETで作成したプログラムを実機へロードしたり、逆にK-ROSETにセーブできます。また、ロボットの姿勢や信号状態をモニタでき、現場の調整時間を少なくできます。

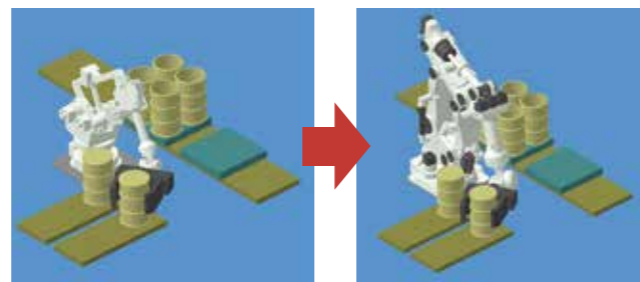
現場システムの見える化

実機ロボットコントローラのセーブデータをロードすることで、現場のシステムをK-ROSET上に再現できます。実際には見ることができないロボット座標や教示点の位置を確認できます。



充実した変換機能

教示点をシフトやミラーコピー機能で変換でき、現場調整中のプログラム修正作業を助けます。また、ロボット機種置き換えによって老朽化したロボットの更新時の機種選定が簡単に実施できます。



実機操作の支援機能

実機ロボットと接続して姿勢や、コンベアの位置、I/O信号をモニタできます。

- ・ I/O信号の状態
 - ・ コントローラの操作パネルの状態
 - ・ 実行中のプログラム情報
 - ・ コントローラの姿勢データ取得
- ※一部の機種ではご利用できません。

様々なライセンスで提供

お客様の作業にあわせたライセンスを準備しています。詳しくは、弊社営業までご連絡ください。

CADデータのインポート

STL形式をサポートします。お使いのCADでSTL出力したデータをK-ROSETに取り込みます。

動作環境

対応OS	Windows® 7 x86, x64 ^{*1} Windows® 10 x86, x64 ^{*2} 日本語/英語/中国語/ドイツ語 (64ビットは互換モードで動作)
CPU	Intel®プロセッサを推奨
メモリ	4GB以上を推奨
解像度	1024×768ドット以上を推奨
ビデオカード	Open GL対応 オンボード可、NVIDIA®製を推奨
ディスク空き容量	2GB以上
メディア	DVDドライブ(インストール時に使用)
アプリケーション	Adobe® Reader® 7以上
CADフォーマット	STL(*.stl)

※1 : Windows 7 Professional、Ultimate、およびEnterpriseエディションのみでサポートされます。
※2 : Windows 10 Professional、Enterpriseエディションのみでサポートされます。