

川崎重工業株式会社

ロボットディビジョン

東京本社 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5
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

西神戸工場 〒651-2239 兵庫県神戸市西区櫛谷町松本234
Tel. 078-915-8136 Fax. 078-915-8274

営業問合せ先

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

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

兵庫 〒650-0044 兵庫県神戸市中央区東川崎町1-5-7
Tel. 080-4140-7750

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

福岡 〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1
Tel. 092-940-2310 Fax. 092-940-2311

川崎重工 ロボットディビジョンサイト

<https://kawasakirobotics.com/jp/>



Kawasaki Robostage

<https://kawasakirobotics.com/jp-sp/robostage/>



サービス問合せ先

カワサキロボットサービス株式会社

●ロボットスクール総合案内
Tel. 050-3000-4344

●専用コールセンター

自動車組立	Tel. 050-3000-4332	
塗装	Tel. 050-3000-4333	
一般産機	Tel. 050-3000-4347	Fax. 078-990-3510
クリーン	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	
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

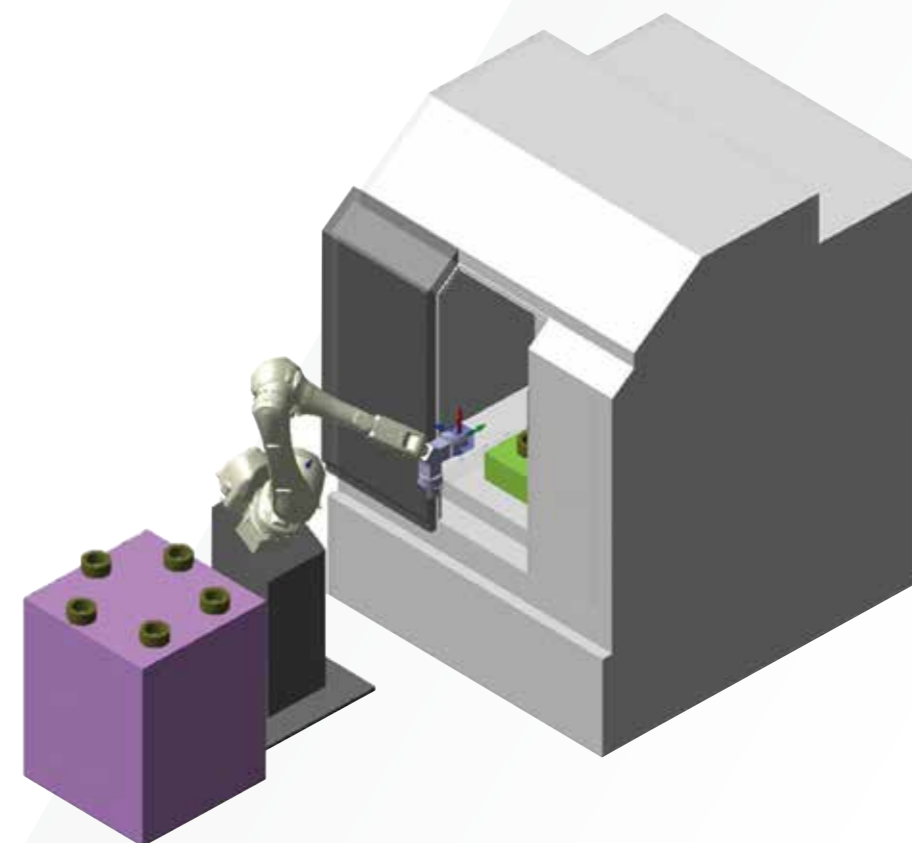
※土曜日と祝日の夜間(17:30~8:30)、日曜日と特別休業日(夏季・冬季休業日)は全日「留守番電話」となります。メッセージが入りますと、折り返し担当者からご連絡いたします。

海外関係会社

アメリカ/イギリス/ドイツ/韓国/中国/台湾/タイ/インド/シンガポール

neoROSET

ロボットのプログラミング支援ソフトウェア



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。

※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。

ロボットのプログラミング支援ソフトウェア

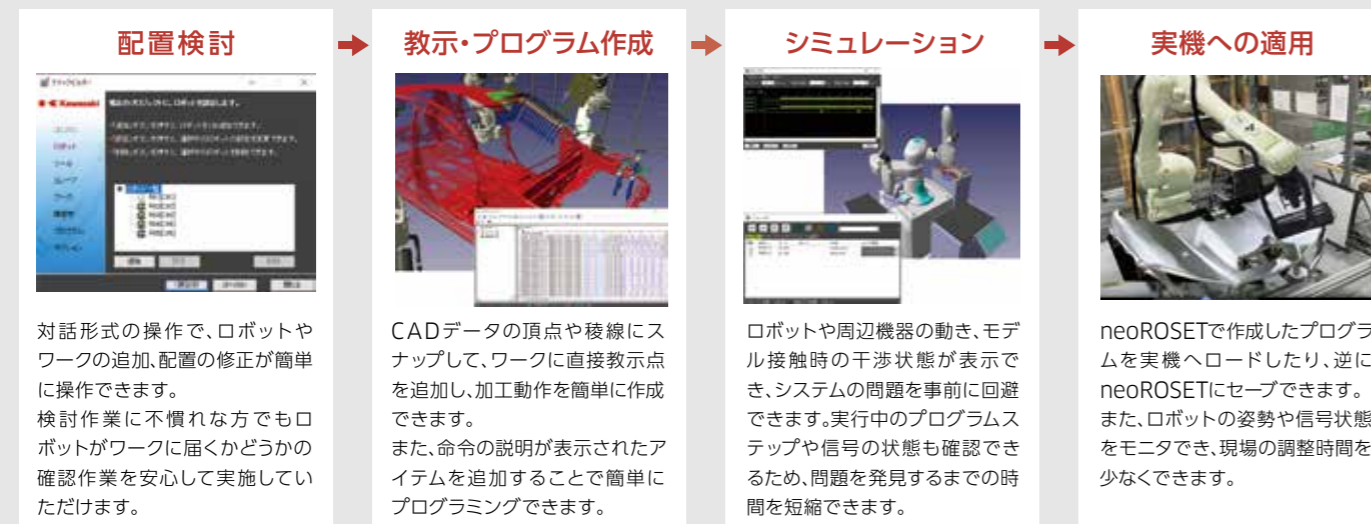
neoROSETはPC上でロボットプログラミングおよび正確なシミュレーションができるプログラミングツールです。事前にオフラインで検証を行うことにより、ロボットシステムの導入で懸念されるリスクを軽減します。

neoROSET



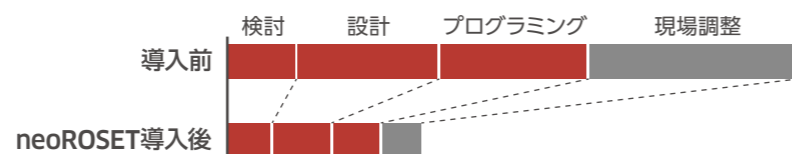
システムの流れ

neoROSETは、簡単な操作で最大限の効果を発揮します。



教示時間を大幅に短縮します

neoROSETを利用することにより、従来のオフライン教示作業と調整に要していた時間は、数分の1から最大10分の1程度まで短縮されます。



「neoROSET」が解決!

干渉確認やサイクルタイムが合わないことによる、現地での工数増加

導入後 事前のシミュレーションでレイアウト確認が可能に!

実機で教示/確認することで停止時間が長くなってしまふ

導入後 事前のシミュレーションで実機を止めることなく確認可能に!

neoROSET が選ばれる理由

neoROSETを利用することにより、操作性の難しさが軽減、CADファイルの標準読み込みサポートの充実、コスト面も必要時間の短縮と効率化で大きな削減が期待できます。

従来

操作性の難しさ

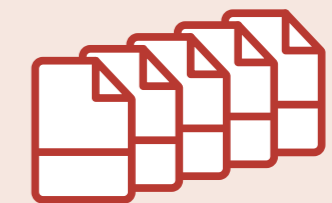
ファイル形式の制限



neoROSET

直感的に使えるシンプルなユーザーインターフェース

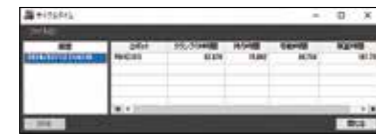
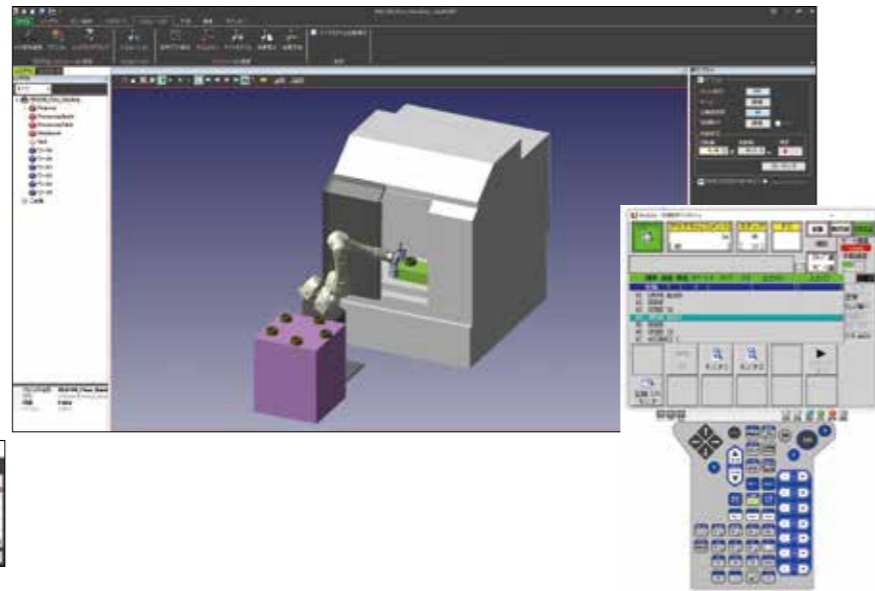
CADファイルの標準読み込みサポート



01.

正確な動作軌跡、タクトタイム

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、高精度な動作軌跡、タクトタイムを再現できます。



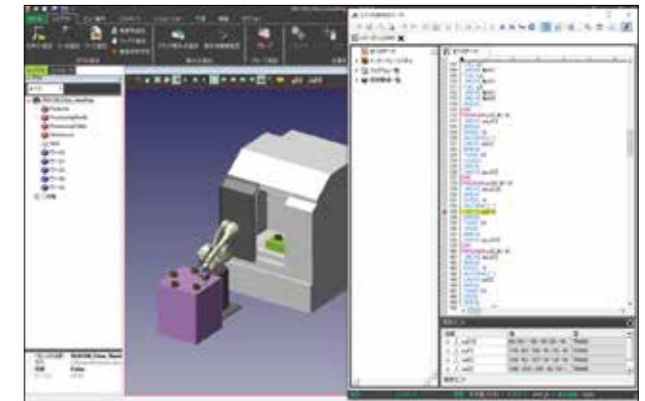
05. CADファイルインポート

多くの種類のCADファイルのインポートに標準で対応しており、レイアウト構築やCAD上の教示に役立てることができます。

形式	
STEP	CATIA
IGES	SolidWorks
ACIS	Inventor
DXF	Pro/E
DWG	Solid Edge
JT	Rhinoceros
Parasolid	NX

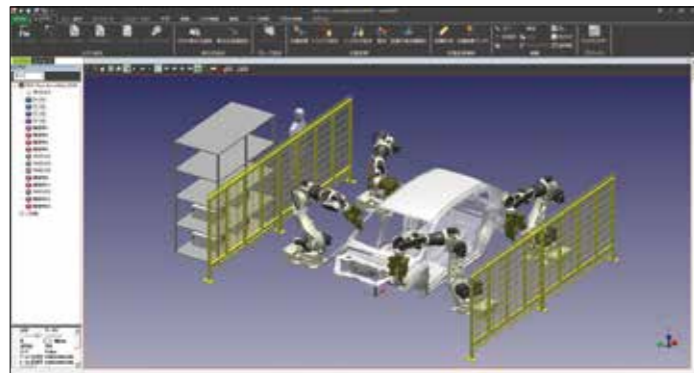
06. AS 言語エディタ

グラフィック画面と連携してカワサキのロボット言語プログラムを簡単に作成できるエディタです。

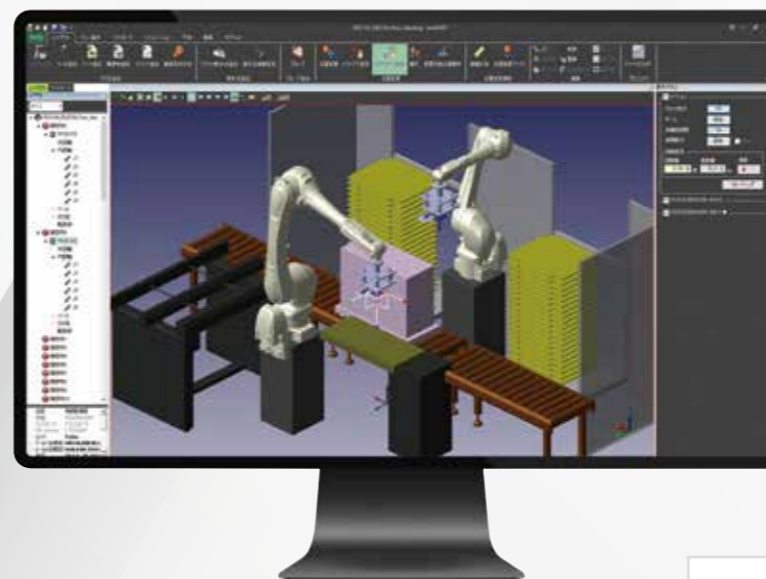


02. 複数ロボット、外部軸に対応

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。また、ロボットコントローラで制御する外部軸を自由に再現することができます。

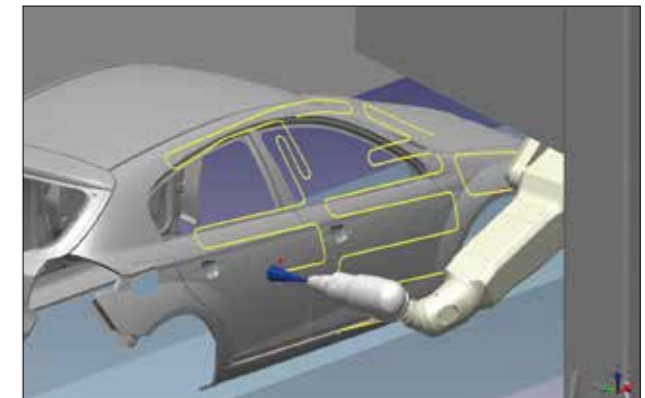


直感的に操作できるシンプルなユーザーインターフェース グラフィック画面を使って視覚的にロボットプログラムを作成



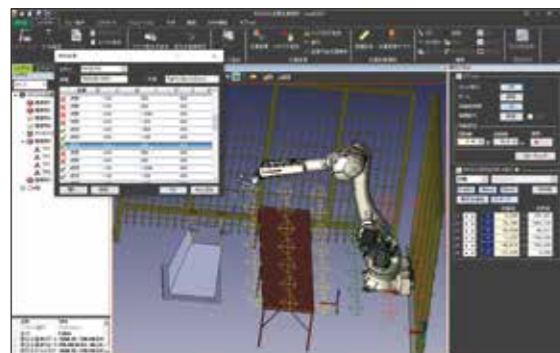
07. 加工結果の表示

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。



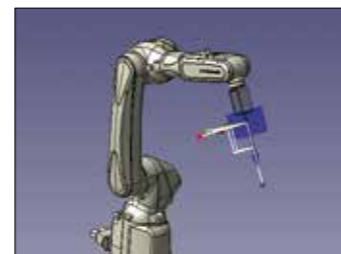
03. 干渉チェック、レイアウト検証

実機への導入前に、PC上で干渉や動作範囲の問題がないか事前に検証することができます。



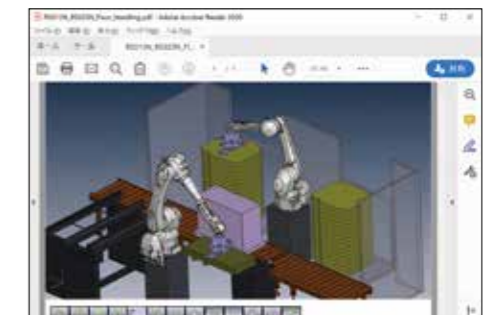
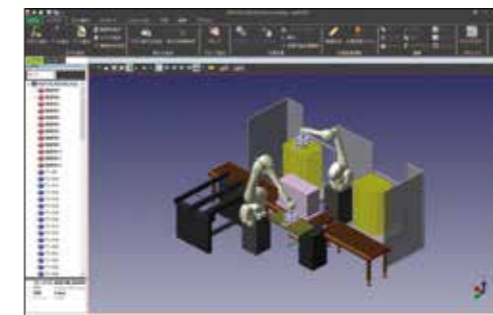
04. 簡単操作

マウス操作で直感的にレイアウトの位置変更やロボット姿勢変更を行うことができます。



08. 3D PDF 作成

シミュレーション中の動作をファイル出力し、一般的なPDFリーダーで3D再生できるためプレゼンや情報共有に役立ちます。



CAD書式を標準サポート!

neoROSETは、一般的に利用されている多くの3次元CADのデータを取り込んで、プログラム作成に利用できます。これにより設計部門と製造現場をシームレスに結んだ、CADデータとロボットの活用環境が構築できます。

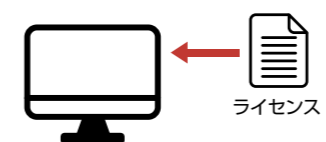
また、従来ソフトK-ROSETに対して後方互換性があり、K-ROSETプロジェクトを読み込むことができます。

※対応のCAD書式は随時更新されます。

CAD Format		Standard Format	
形式	拡張子	形式	拡張子
CATIA V5	CATProduct	ACIS	sat
	CATPart		sab
CATIA V4	model	IGES	iges/igs
SolidWorks	sldasm	STEP	step/stp
	sldprt	DXF	dxf
Pro/E	asm	DWG	dwg
	prt	JT	jt
Rhinoceros	3dm	Parasolid	x_t
Autodesk Inventor	ipt		X_b
		iam	STL
SolidEdge	par		
	asm		
	psm		
NX	prt		

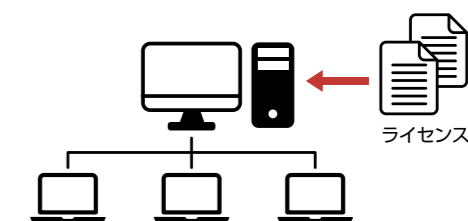
ライセンス方式

ノードロック



neoROSETを利用するPCに対してライセンスを発行します。

フローティング



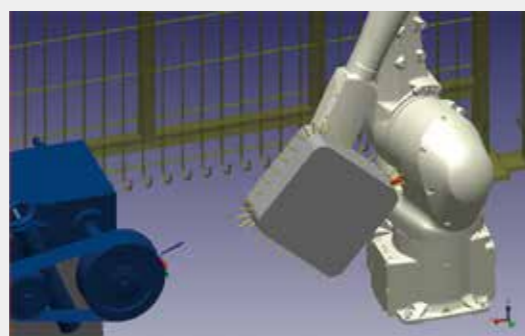
ライセンス管理PCにライセンスを発行します。ネットワーク上で接続しているPCがneoROSETを利用できます。

動作環境

項目	内容
オペレーティングシステム (OS)	Windows(R)10 Pro x64/Windows(R)10 Enterprise x64 Windows(R)11 Pro x64/Windows(R)11 Enterprise x64 日本語版 / 英語版 / 中国語版 / ドイツ語版
CPU	Intel Core i5 以上を推奨
メモリ	最低8GB RAM、16GB以上を推奨
空き容量	30GB 以上 ソリッドステートドライブ(SSD)推奨
解像度	1920×1080以上を推奨
ビデオカード	Intel UHD Graphics 以上 又は、NVIDIA Quadroシリーズを推奨
その他の要件	マウス (ホイール付きを推奨)、又は同等のポインティングデバイス Adobe® Acrobat® Reader 等のPDF Reader

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neoROSET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

教示点をソ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、ロボット機種ごとの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。

