

川崎重工業株式会社

ロボットディビジョン

■ 問い合わせ先

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洲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

■ 主要拠点

東京本社 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5

明石工場 〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1

西神戸工場 〒651-2239 兵庫県神戸市西区樫谷町松本234

■ 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

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/>



カワサキロボットサービス株式会社

<https://www.khi.co.jp/corp/kr/>



■ 専用コールセンター

受付時間 平日 8:30~17:30 まで

ロボットの専門的な知識を持ったスタッフが対応します。

※自動車・塗装・クリーン以外の産業用ロボット

自動車組立ロボットサービス	Tel. 050-3000-4332	一般産機ロボットサービス	Tel. 050-3000-4347
塗装ロボットサービス	Tel. 050-3000-4333	クリーンロボットサービス	Tel. 050-3000-4335

■ 24時間ヘルプデスク

夜間・休日にトラブル等が起こったお客様へ
Tel. 078-990-3550

■ スクール総合案内

ロボットスクールをご検討されているお客様へ
Tel. 050-3000-4344

■ 部品修理

ロボット部品の修理をご検討されているお客様へ
Tel. 050-3000-4339

■ サービスセンター

東北サービスセンター 〒023-1131 岩手県奥州市江刺愛宕宿152	関東サービスセンター 〒326-0831 栃木県足利市堀込町116-3	南関東サービスセンター 〒252-0815 神奈川県藤沢市石川2-19-16
豊橋サービスセンター 〒441-8039 愛知県豊橋市西橋良町29	名古屋サービスセンター 〒498-0066 愛知県弥富市楠3-20-3	彦根サービスセンター 〒522-0201 滋賀県彦根市高宮町762-1
関西サービスセンター 〒651-2271 兵庫県神戸市西区高塚台2-1-9	玉津サービスセンター 〒651-2145 兵庫県神戸市西区玉津町居住92-1	広島サービスセンター 〒732-0802 広島県広島市南区大洲1-4-4
九州サービスセンター 〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1		



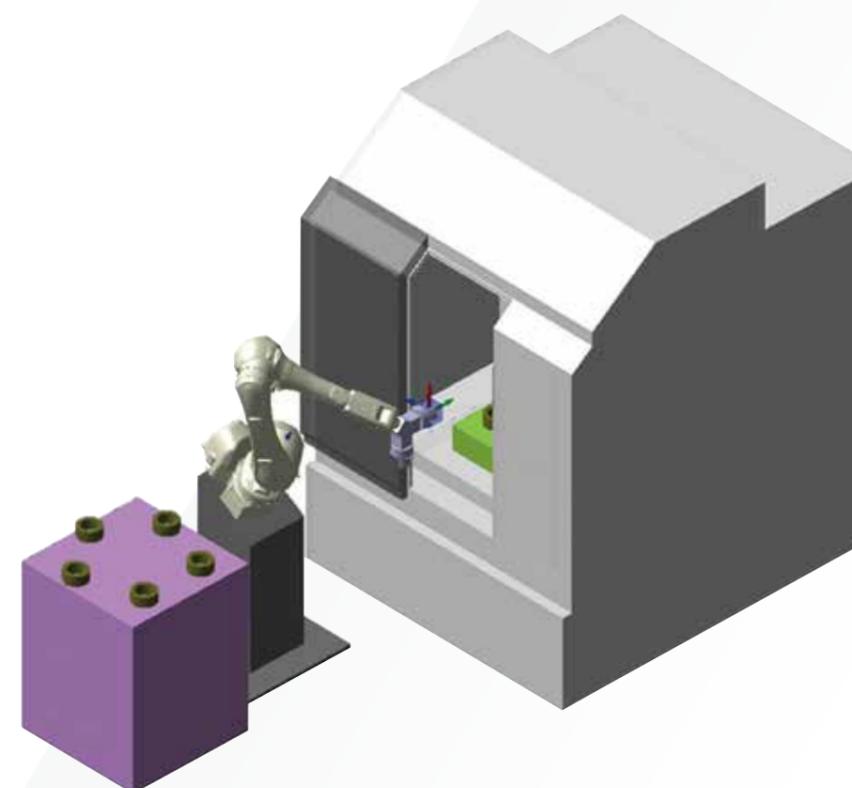
安全上の注意

- 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。

neoROSET

ロボットのプログラミング支援ソフトウェア



ロボットのプログラミング支援ソフトウェア

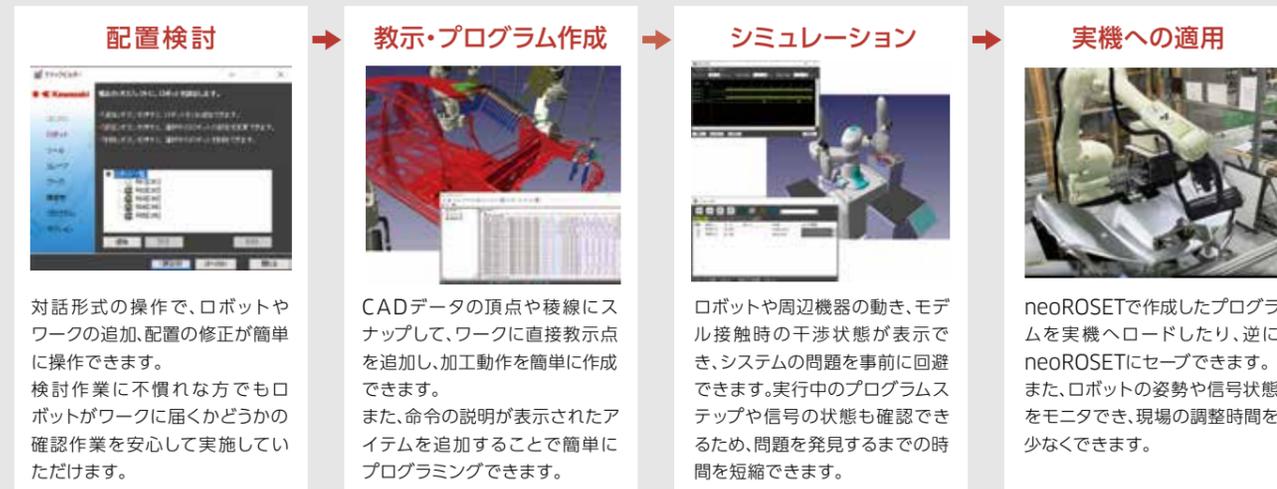
neoROSETはPC上でロボットプログラミングおよび正確なシミュレーションができるプログラミングツールです。事前にオフラインで検証を行うことにより、ロボットシステムの導入で懸念されるリスクを軽減します。

neoROSET



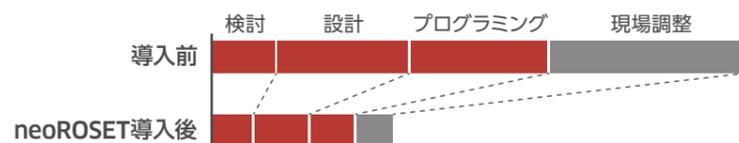
システムの流れ

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

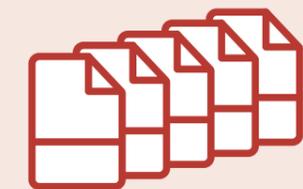
ファイル形式の制限



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

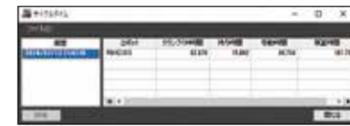
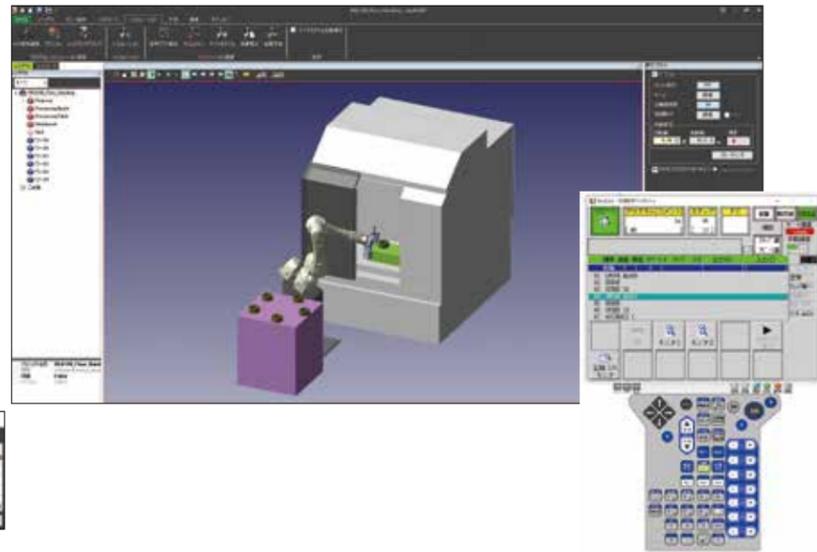
CADファイルの標準読み込みサポート



01.

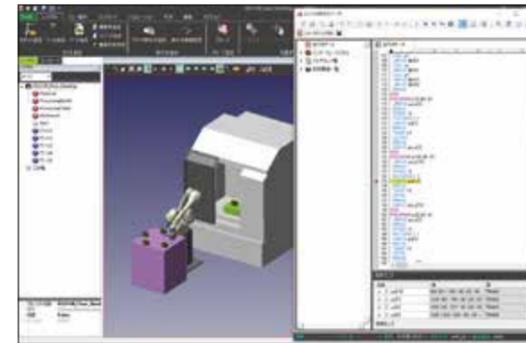
正確な動作軌跡、タクトタイム

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。



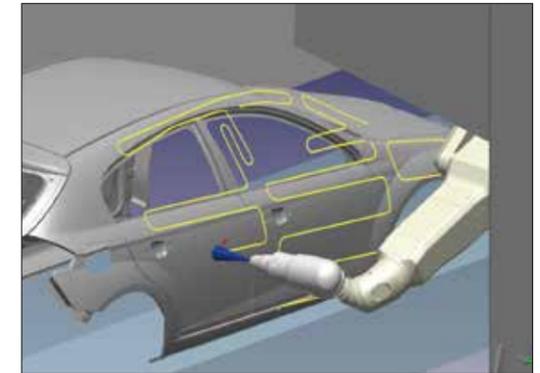
05. AS 言語エディタ

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。



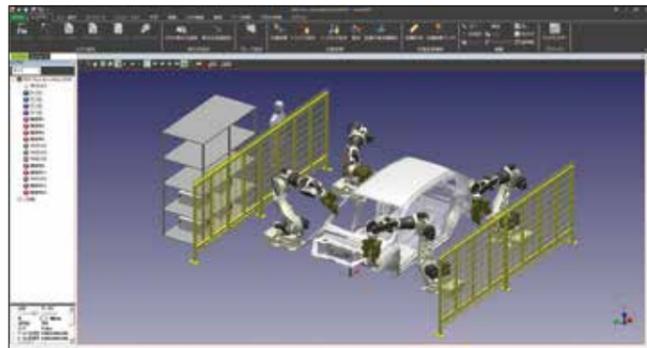
06. 加工結果の表示

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。

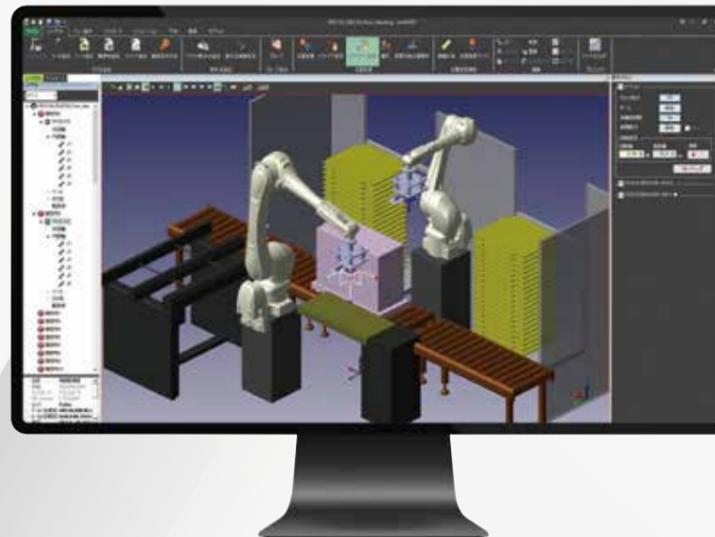


02. 複数ロボット、外部軸に対応

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。

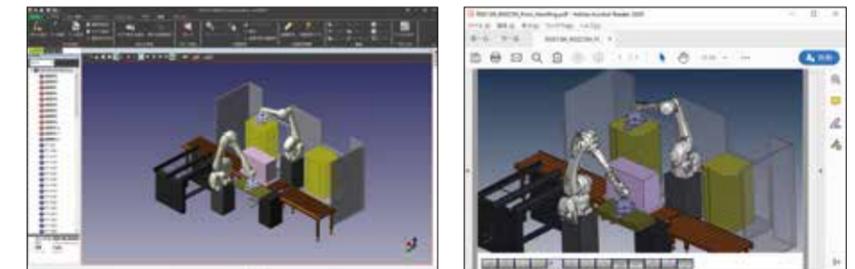


直感的に操作できるシンプル なユーザーインターフェース グラフィック画面を使って視覚的にロボットプログラムを作成



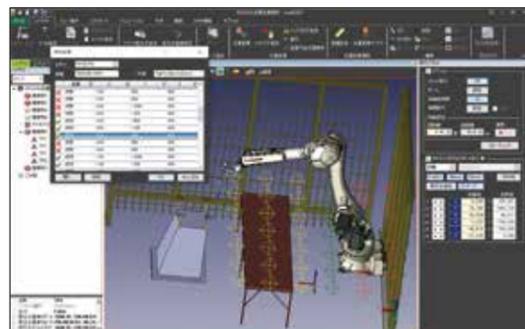
07. 3D PDF 作成

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。



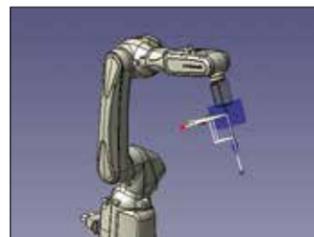
03. 干渉チェック、レイアウト検証

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。



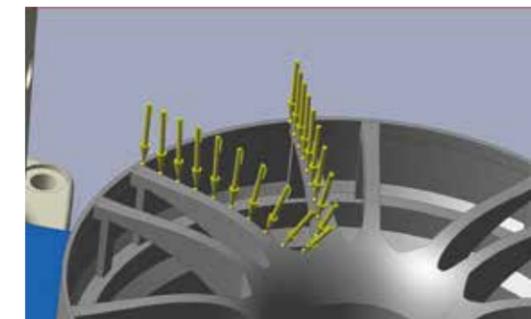
09. CADファイルインポート

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

08. 線教示機能

線教示機能ではワークの線・面を選択することで、線上を等間隔に面の垂直方向を基準とした教示点を一括生成できます。



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		

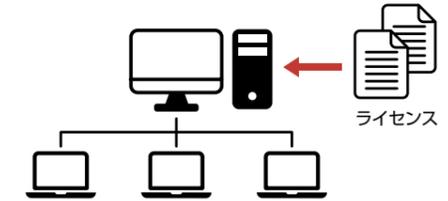
ライセンス方式

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



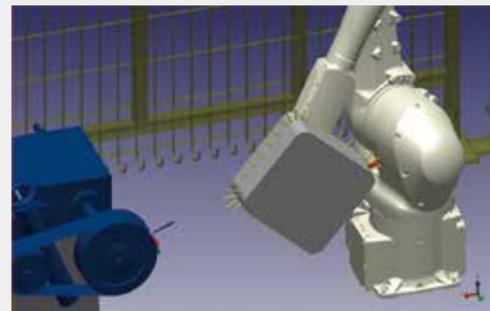
ライセンス管理PCにライセンスを発行します。ネットワーク上で接続しているPCがneoROSETを利用できます。

動作環境

項目	内容
オペレーティングシステム (OS)	Windows® 11 Pro x64/Windows® 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

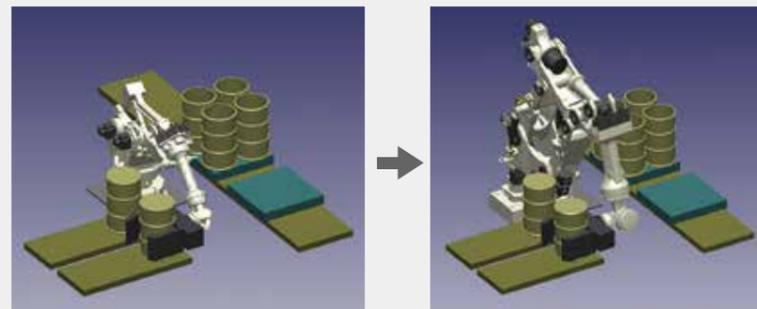
現場システムの見える化

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。



ロボットスクール neoROSET コース開講!

ロボットスクールのカリキュラムに新たにneoROSETコースが加わりました。お客様のご要望に沿ったトレーニングを提供しています。

- オフラインプログラミングソフト「neoROSET」を使用してプログラムの作成やシミュレーションを行う講習です。
- 産業用ロボットを使用した実務経験もしくはベーシック(教示)受講経験があるうえでの受講を推奨としています。
- 特別教育に該当する講習ではありませんので、修了証の発行は行いません。
- お客様の職場での「現地スクール」にも対応致しますのでご相談ください。



詳細はこちらから