

## 川崎重工业株式会社

### 机器人事业部

#### 东京总部

〒 105-8315 东京都港区海岸 1 丁目 14-5  
Tel: 03-3435-2501 Fax: 03-3437-9880

#### 明石工厂

〒 673-8666 兵库县明石市川崎町 1-1  
Tel: 078-921-2946 Fax: 078-923-6548

#### 西神戸工厂

〒 651-2239 兵库县神户市西区栞谷町松本 234  
Tel: 078-915-8247 Fax: 078-915-8239  
http://robotics.kawasaki.com

## 川崎机器人(天津)有限公司

### 天津总公司

天津市经济技术开发区信环西路 19 号泰达服务外包产业园 6 号楼 1/2F  
邮编: 300457  
电话: 400-833-0800 传真: 022-59831889  
网址: https://kawasakirobotics.cn/

### 上海分公司

上海市长宁区虹桥路 1438 号古北国际财富中心二期 3102B 单元  
邮编: 200051 电话: 021-60193181

### 广州分公司

广州市番禺区市莲路石碁村段 80 号同芯壹号智造城 8 栋 15 楼 1501 室  
邮编: 511400  
电话: 020-34818537 传真: 020-34818539

### 昆山技术中心

江苏省苏州市昆山市周市镇横新泾路 7 号  
邮编: 215337 电话: 0512-57936265



微信公众号



抖音官方号

# Kawasaki Robot

## KCONG

机器人自动示教软件

Simple  friendly  
Kawasaki Robot



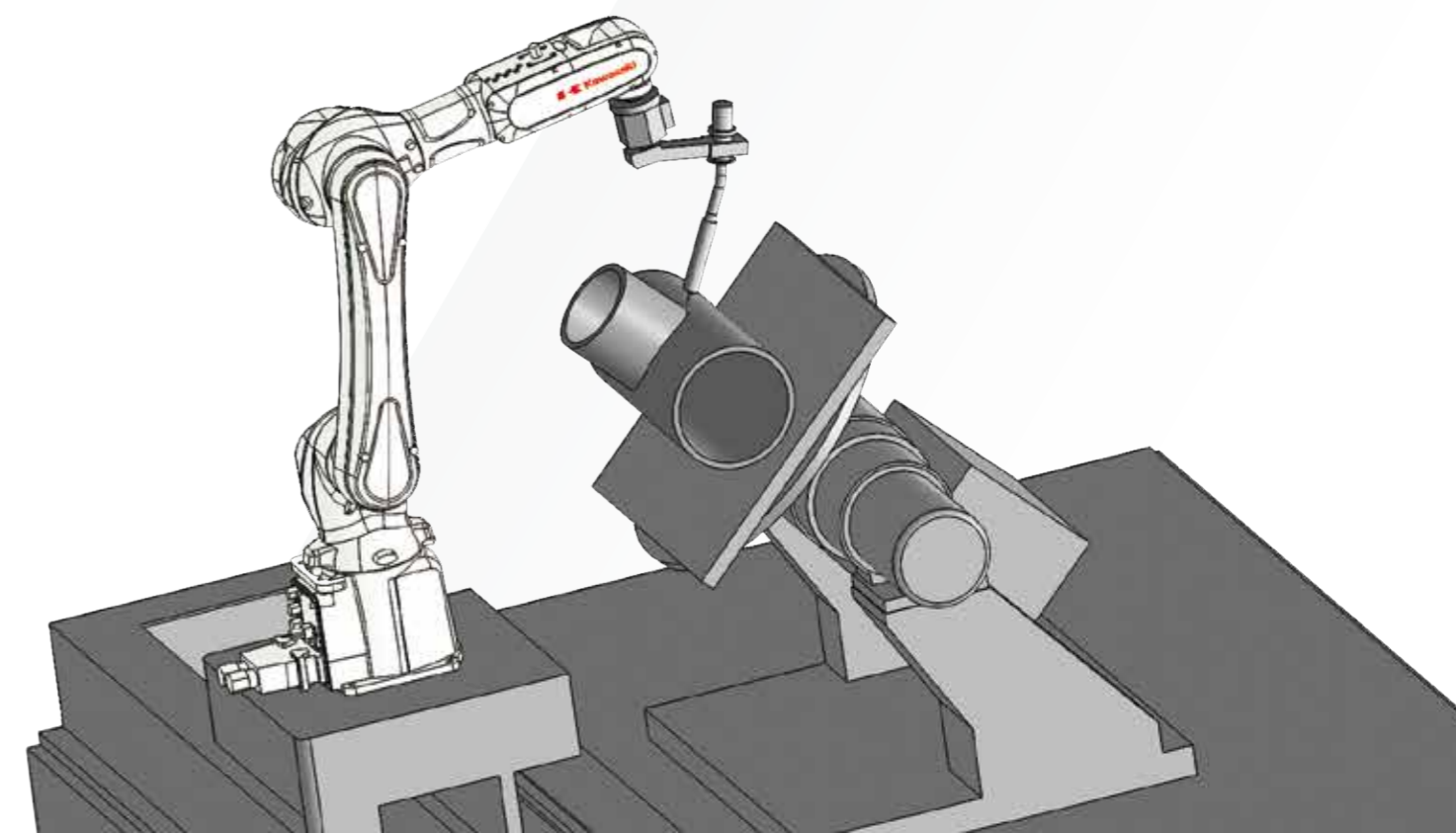
#### 安全注意事项

- 使用 Kawasaki Robot 时,请务必熟读操作手册和其他相关资料,正确安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人,如果用户希望将机器人进行特殊应用,而这样特殊应用对人体或设备可能会有危害时,请和我们联系,我们尽力帮助您。
- 请注意,在本产品介绍中的很多照片中,并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置,在实际应用中必须配备。



明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证。

※本产品目录介绍的内容中,为了改良,可能在未进行预告的情况下进行修订和变更。  
※本产品目录介绍的产品是面向中国大陆的。海外安装可能规格不同,请另行咨询。  
※本产品目录介绍的产品中,包含有“外汇及外国贸易法”规定限制的产品(或技术)。  
在出口这些产品时,可能需要提供该法规定的出口许可证等,请予以注意。



# 机器人自动示教软件

大幅缩短机器人示教时间、降低生产成本。



过去，机器人系统在引入和使用时，普遍面临两大难题：一是对专业知识和操作技能要求高，二是机器人示教编程耗时过长。为解决这些问题，我们推出了机器人自动示教软件“KCONG”。它可直接根据工件的 3D CAD 数据自动生成机器人动作程序，让机器人应用实现效率大幅提升、成本显著降低。



## 基于 3D CAD 数据自动生成机器人动作的程序“KCONG”

### 机器人应用必备的示教作业

想要让工业机器人执行作业，就必须编制作业程序，这一核心工序便是示教。操作人员需要预先操控机器人，依次将设备姿态、运动轨迹、坐标点位等信息录入控制系统完成存储。

为保证程序运行稳定，还需反复调试机器人动作，不断验证。

### 离线示教现存痛点

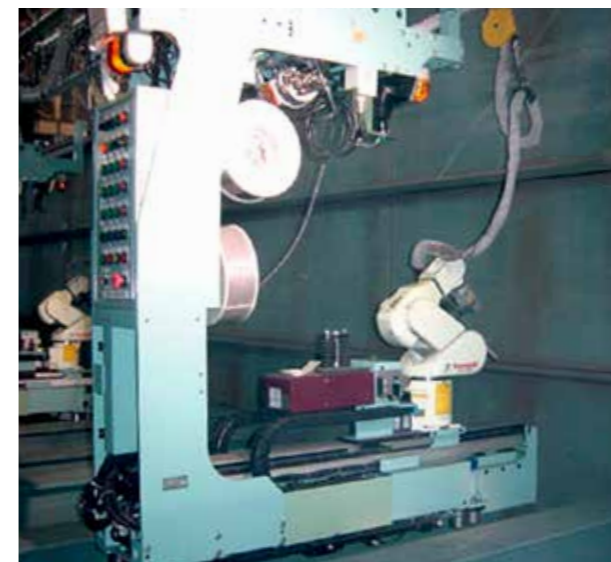
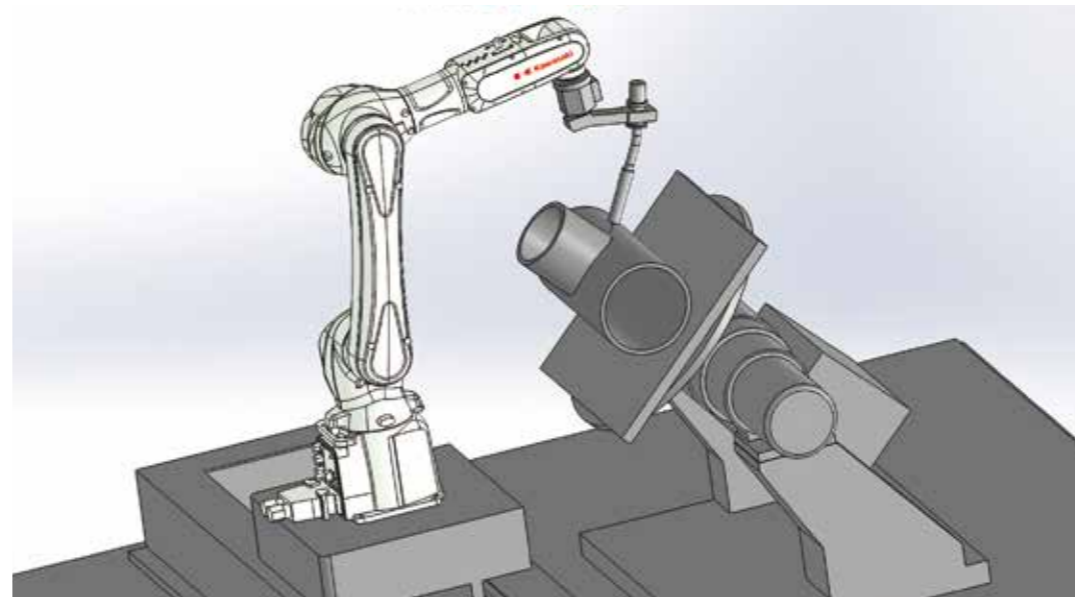
目前行业普遍采用离线示教模式，无需动用实体机器人，直接在电脑端调用机器人与工件模型完成离线示教。但手动录入复杂动作难度较高，对操作人员的机器人操控及编程能力要求严苛。

此外，大型程序的编写往往耗时数周。随着多品种、小批量生产模式逐步普及，该问题已成为客户面临的一大难题。

### KCONG 轻松化解难题

KCONG 有效解决了传统离线示教的各类难题。该软件依托工件三维 CAD 数据，无需执行传统示教操作，便可快速自动生成机器人运动程序。

软件内置仿真功能，可便捷完成程序验证与参数调试。即便现场无专业技术人员，也能大幅缩短示教周期、降低生产成本，充分发挥机器人系统的应用价值。同时，系统可将工艺经验数据化，助力企业完成技术传承。



### KCONG 产品特点

#### 操作简便

即便不具备机器人相关专业背景，操作人员也可对照操作界面，快速完成对机器人动作数据的编辑。

#### 设计到生产无缝衔接

软件可直接导入三维 CAD 数据，并自动生成机器人运动数据（CAM 数据），打通从设计端到生产现场的全流程。

#### 验证前置

借助机器人仿真模拟现场作业工况，可快速检查干涉等情况并进行修正。

#### 扩展性强

可根据不同现场工况与作业需求选配专用应用组件，支持用户灵活拓展系统功能。

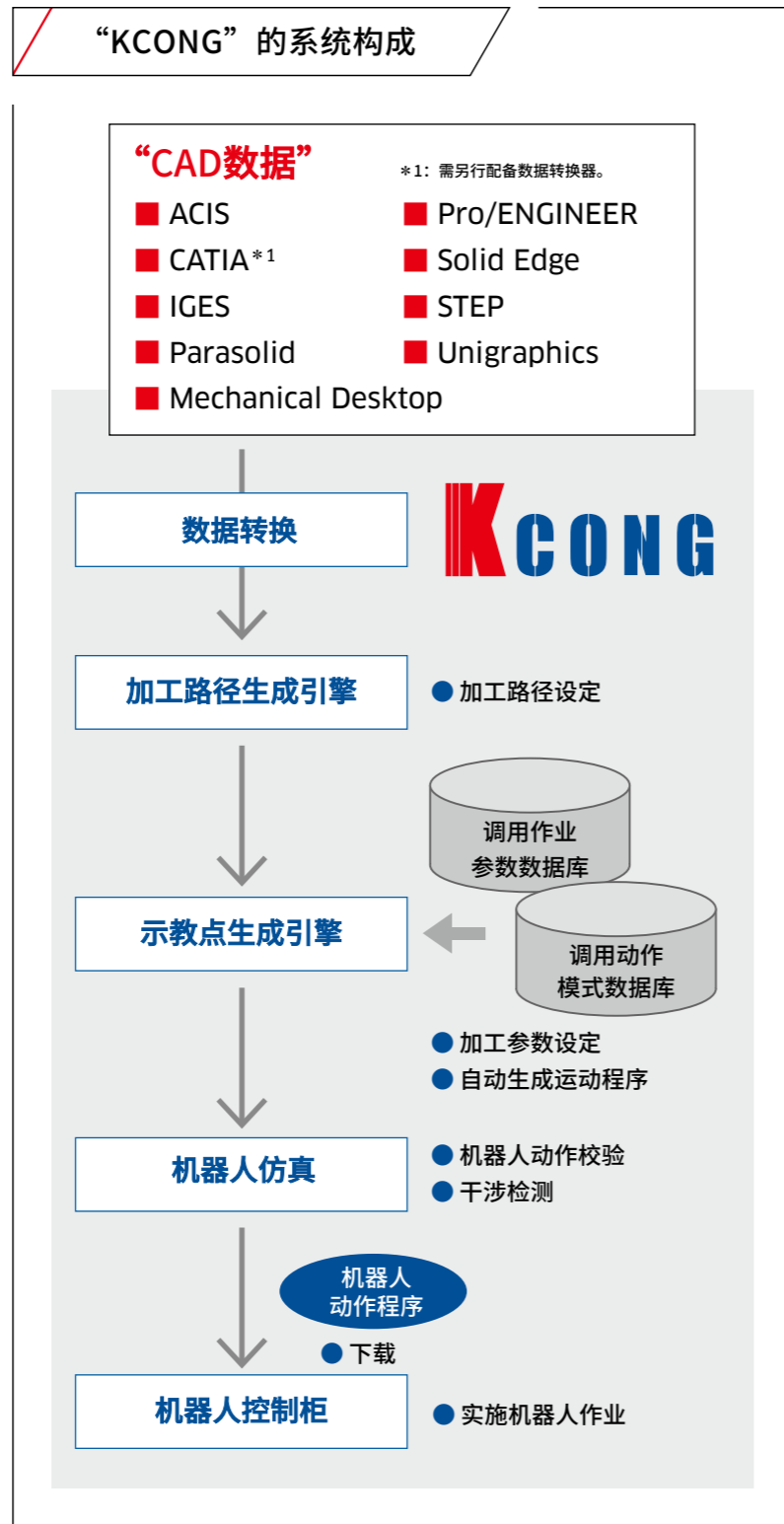


## 自动生成运动程序

KCONG可转换市面主流三位CAD文件，直接生成机器人动作程序。  
可构建贯通设计部门与生产现场的一体化应用环境，实现 CAD 数据向机器人设备直连、联动投产。

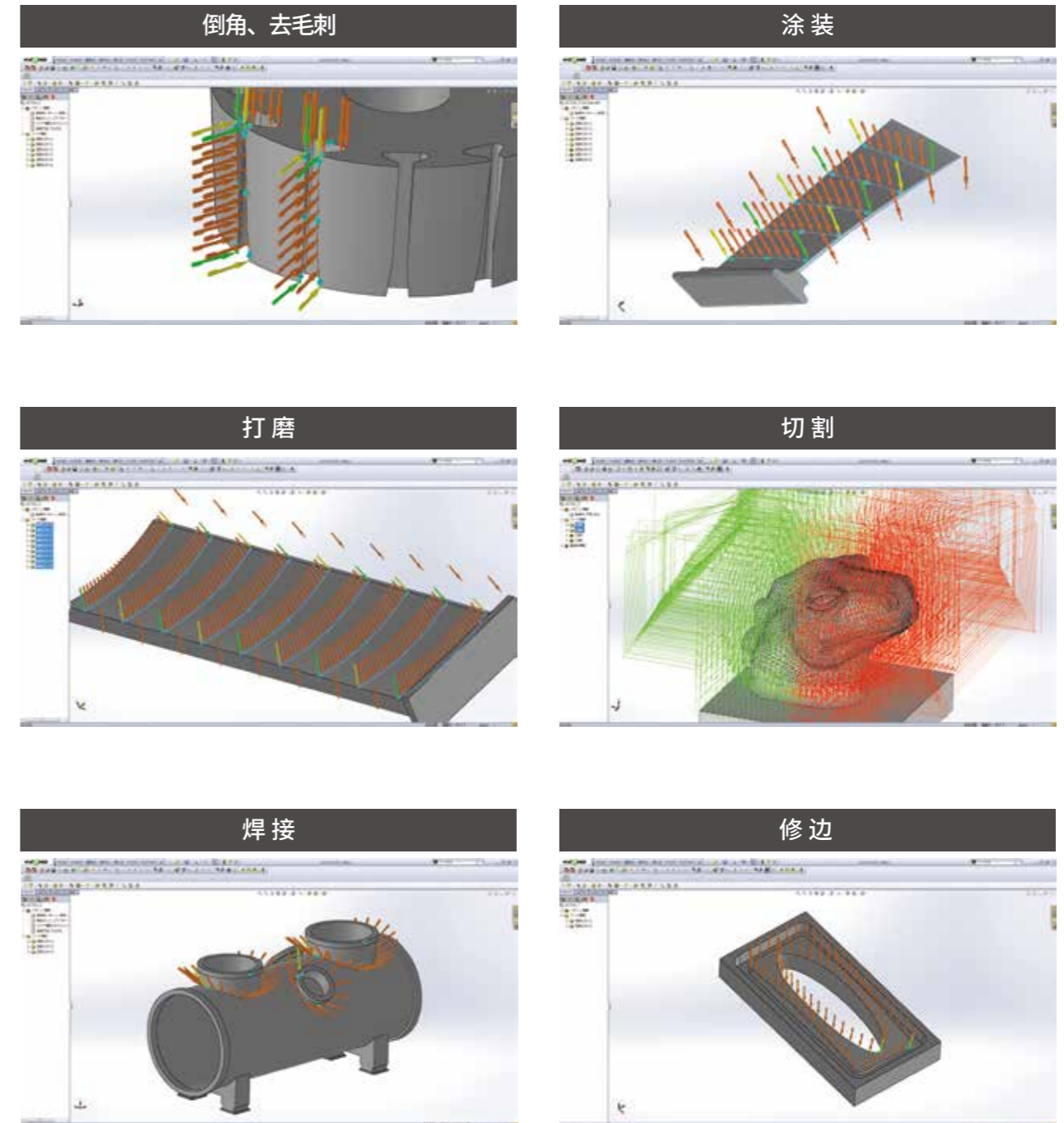


直接利用现有  
CAD 数据!



## 实现各种生产工序自动化

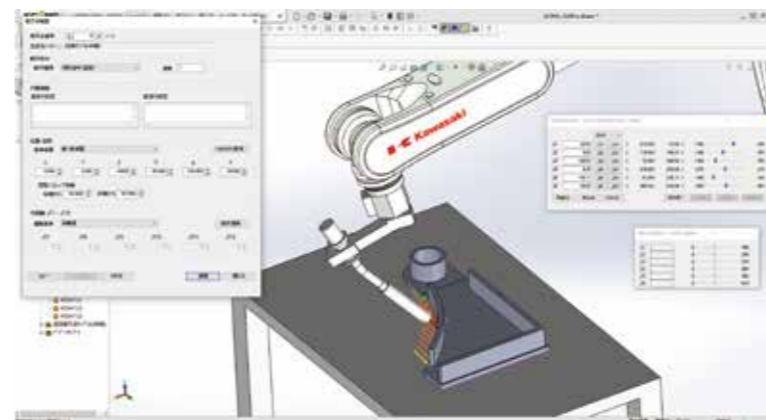
KCONG搭载多款应用软件，可适配焊接、喷涂、去毛刺等各类作业场景。软件深度融合川崎机器人多年积累的现场制造技术与实操经验，操作人员只需在工件三维CAD界面上选定作业位置与作业内容，即可快速完成机器人运动程序的编制。



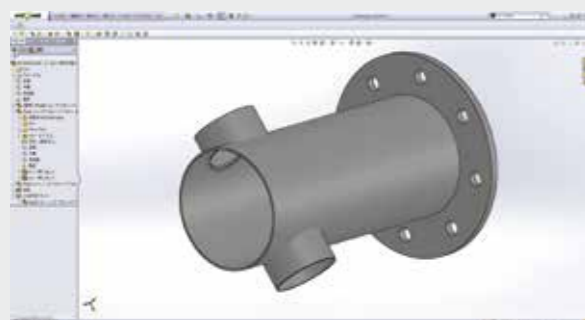
操作简便  
大幅提升  
生产效率!

## 新手也能轻松操作

KCONG配备直观易懂的用户界面（GUI），操作人员无需接受专业培训，零基础人员也可在短时间内熟练操作。



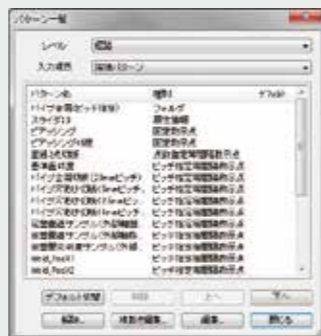
## “KCONG”操作画面示例



工件的形状

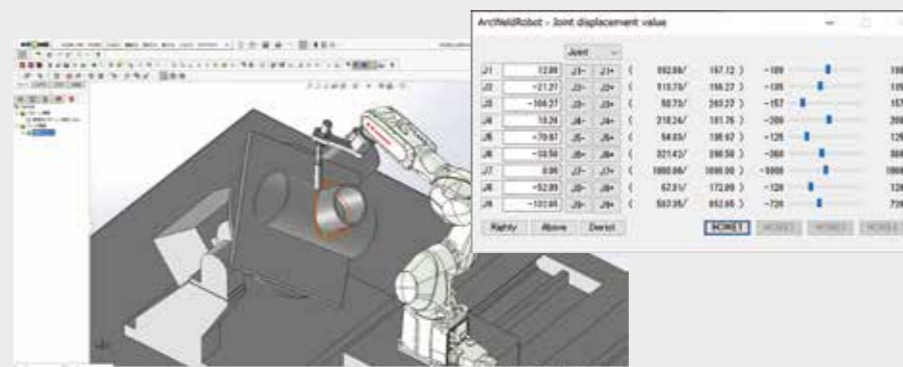
已使用三维 CAD 系统的客户，可直接沿用现有数据（可能需要提前验证数据转换）。

尚未部署三维 CAD 的客户，可借助 KCONG 内置的 CAD 功能（标配 SolidWorks® 功能模块）完成设计工作。



自动生成运动程序（示教点）

在CAD界面选中工件作业区域并输入作业参数，机器人运动模式可直接从数据库中选择。参数录入完成后，点击按键即可自动生成运动数据。搭配可选的姿态自动规划功能，可对配置外部轴的复杂机器人姿态完成自动最优配置。同时软件也支持通过G代码自动生成示教点。



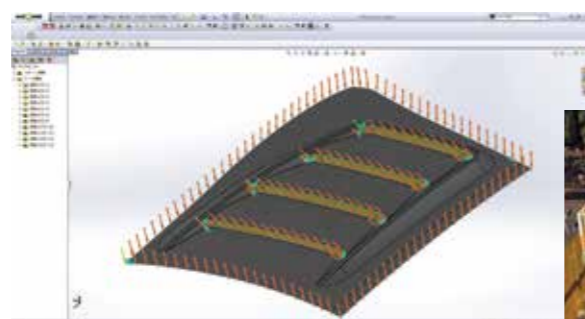
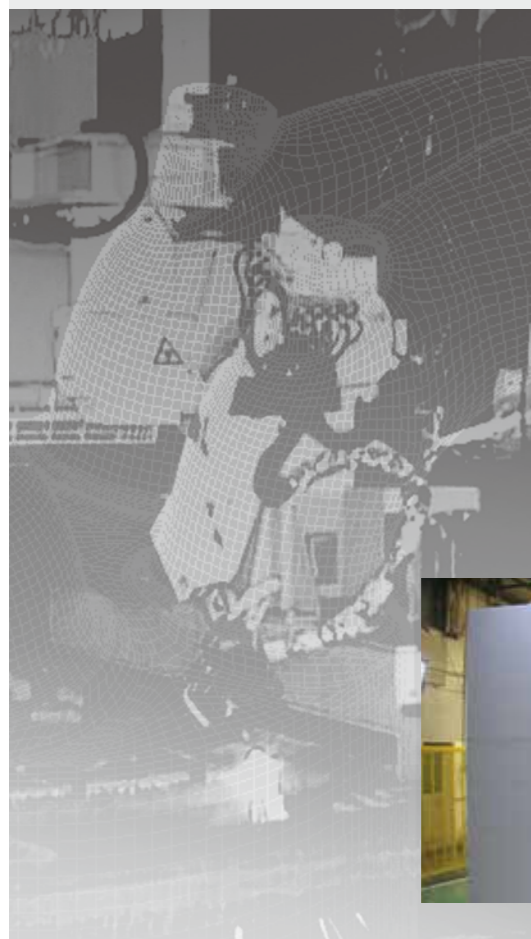
机器人仿真

自动生成的运动程序可通过机器人仿真完成校验。依托虚拟机器人与工件的动态模拟，既能检测设备干涉、提前规避故障，也可对作业点位进行微调优化。



示教点编辑

完成校验与调整后进行最终编辑，再将定稿的运动程序下载至机器人控制柜。

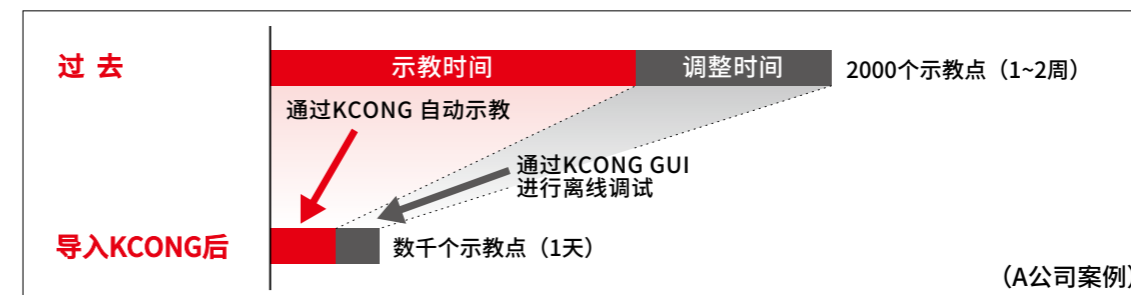


## 缩短示教时长，降低生产成本

使用KCONG后，传统离线示教与调试耗时可缩减至原先的几分之一，最高降幅可达九成。

工时缩短与效率提升能显著控制生产成本，同时相比通用离线编程系统，本方案的部署成本也更低。

### 大幅缩短示教时间



### KCONG的售后体系

KCONG 维保内容	购买一年内	第二年	第三年
<ul style="list-style-type: none"> <li>○软件版本的更新</li> <li>○技术咨询等客户服务</li> <li>○其他</li> </ul>	产品购买后，可享受一年免费维保。	购买满一年后，维保服务将转为有偿提供。	有偿维保按年度签约，每年办理续约。