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

西神户工厂
〒651-2239　兵库县神户市西区栌谷町松本234
Tel：078-915-8247　Fax：078-915-8239
https://kawasakirobotics.com/jp/

川崎机器人（天津）有限公司

天津总公司
天津市滨海高新区海泰创新大街50 号新智感知科技产业园1# 楼101、201
邮编：300382
电话：400-833-0800
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

昆山机器人中心
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

Simple and 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。

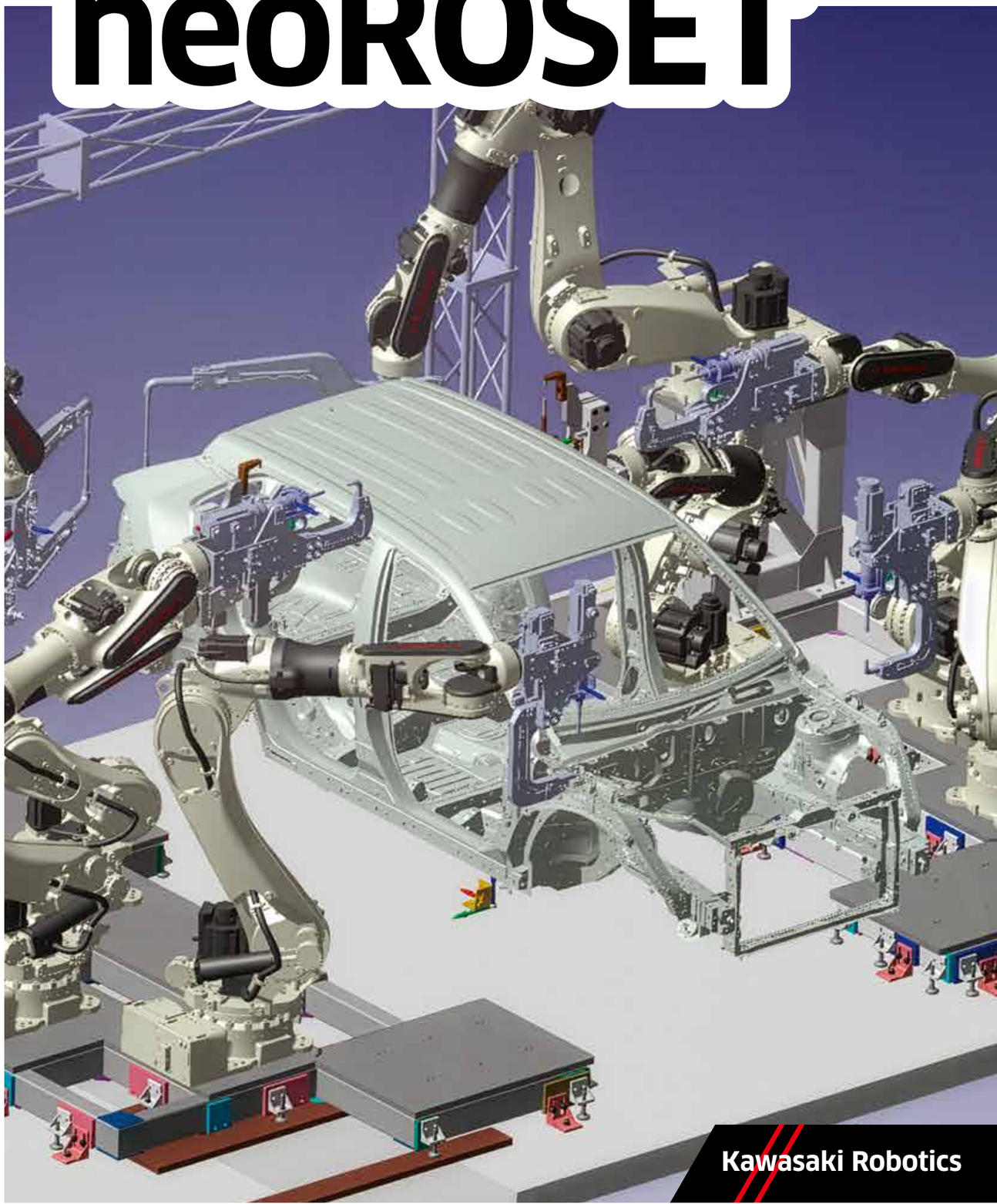
※本产品目录介绍的内容中，为了改良，可能在未进行预告的情况下进行修订和变更。
※本产品目录介绍的产品是面向中国大陆的。海外安装可能规格不同，请另行咨询。
※本产品目录介绍的产品中，包含有“外汇及外国贸易法”规定限制的产品（或技术）。
在出口这些产品时，可能需要提供该法规定的出口许可证等，请予以注意。

Cat. No. CH2633 OCT. '26 Ⓜ

Kawasaki
Powering your potential

机器人编程辅助软件

neoROSET



Kawasaki Robotics

机器人编程辅助软件

neoROSET是能够在PC上进行机器人编程及模拟的编程工具。通过事先离线验证，可降低导入机器人系统时的风险。



系统流程

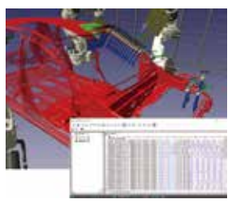
neoROSET，仅需简单操作即可发挥最大限度的效果。

配置研讨



通过对话形式的操作，可以简单地完成追加机器人和工件、修正配置的操作。
即使是不习惯进行配置探讨的人员，也可以通过该软件轻松地确认机器人是否能够按照要求到达工件。

编写示教、程序



CAD软件可以捕捉到数据的顶点或棱线，直接在工件上添加示教点，轻松完成创建加工动作。
除此之外，可以对追加的显示指令及其说明项目进行简单编程。

程序模拟



可通过直观显示机器人及周边设备的动作、模拟模型接触时的干涉状态，事先避免系统问题。也能够及时确认执行中的程序步骤和信号的状态，因而第一时间发现问题所在。

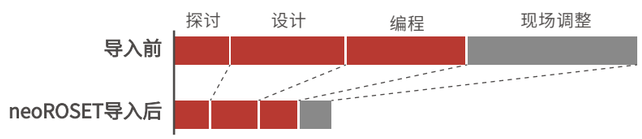
导入实机



neoROSET中创建的程序可以加载到实际机器人设备中，也可反向保存到neoROSET中。此外，可实时监控并模拟机器人的动作及信号状态，减少现场实际调整时间。

大幅缩短示教时间

通过使用neoROSET软件，能够使以往离线示教作业和调试所需时间大幅缩短，甚至可以节约90%的调试时间。



「neoROSET」能解决！

由于干涉确认与节拍时间不达标，增加现场工作时间

导入后 **能通过事前模拟确认布局！**

通过现场实际机器进行示教及确认，停机时间长

导入后 **可以进行事前模拟示教及确认，无需停机！**

选择 neoROSET 的理由

通过使用neoROSET，可以降低操作难度，并且支持CAD文件的标准读取，也可以通过缩短调试时间和提高调试效率，实现成本的大幅降低。

过去

操作门槛高



文件格式限制



neoROSET

直观且易操作的用户界面

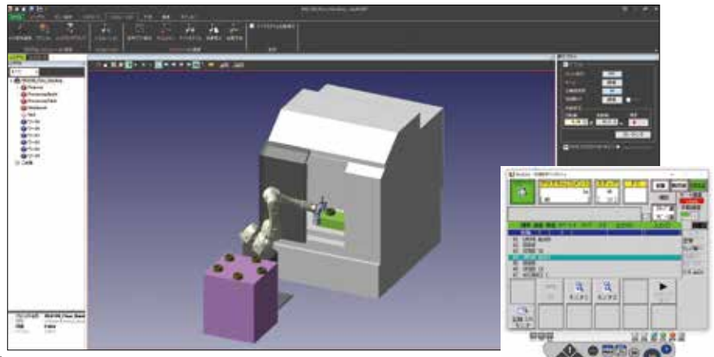


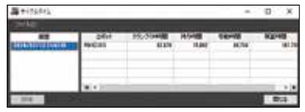
支持CAD文件的标准读取



01. 精准的动作轨迹、节拍时间

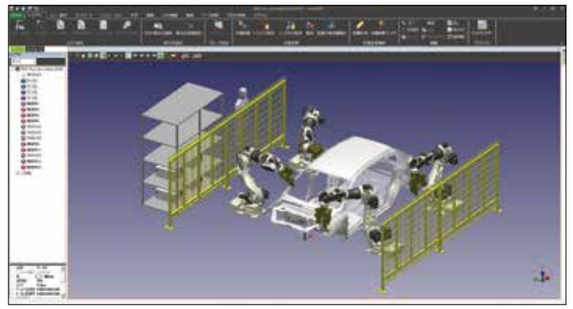
依托川崎深耕多年积淀的虚拟机器人控制器技术，可精准复现机器人动作轨迹与生产节拍。





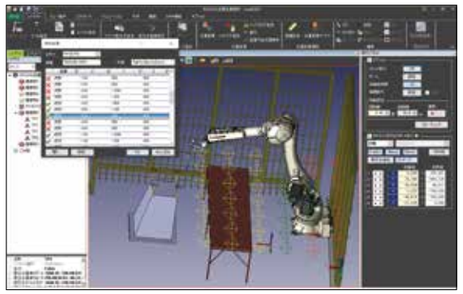
02. 可对应多台机器人和外部轴

可以同时模拟具有不同控制器和应用程序的多台机器人，并可自由呈现由机器人控制器控制的外部轴。

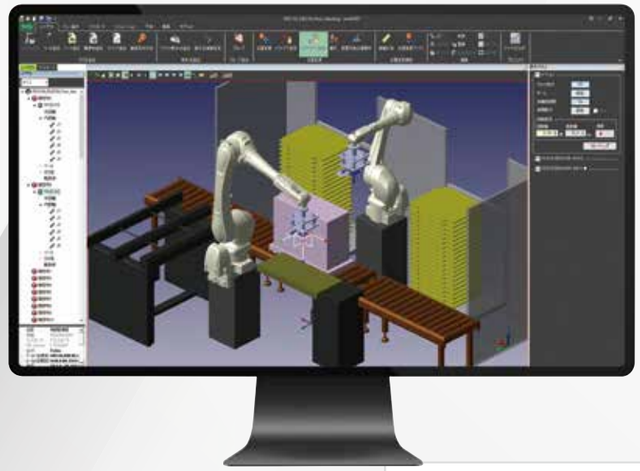


03. 干涉检查、布局验证

在实际导入机器人之前，您可以在PC上验证是否存在干扰或动作范围问题。

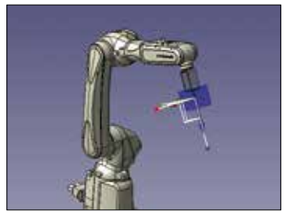


简单直观的用户界面
使用图形画面可视化制作机器人程序



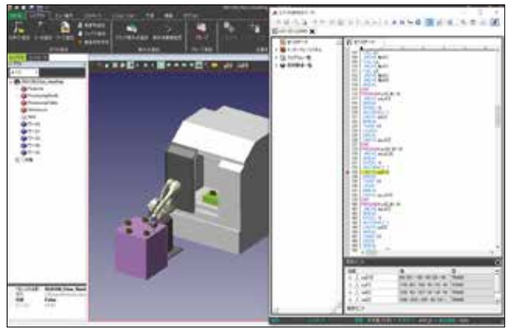
04. 操作简单

能够通过鼠标操作，直观地进行布局的位置变更和机器人姿势变更。



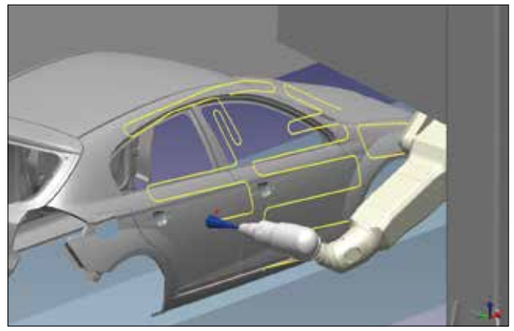
05. AS语言编辑器

该编辑器能与图形画面联合，能够轻松制作川崎的机器人语言程序。



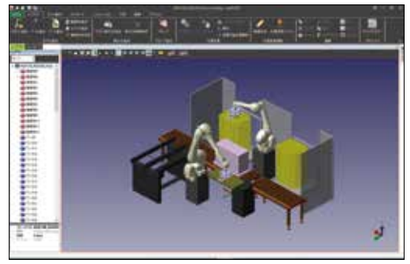
06. 显示加工结果

可将执行焊接、涂装命令加工后的结果与气割动作区区分，分别进行轨迹显示。



07. 3D PDF创建

模拟过程中的动作可以输出到文件中，并可使用通用PDF阅读器以3D形式回放，有助于演示和信息共享。





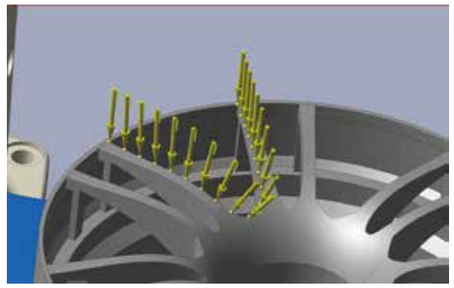
09. CAD文件导入

支持导入多种类型的标准CAD文件，有助于建立布局及进行CAD教学。

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

08. 线条示教功能

通过选中工件的线、面，该功能可沿线条按等间距、以面的垂直方向为基准，批量生成示教点。



支持标准CAD格式！

neoROSET 可导入市面上绝大多数通用三维 CAD 数据，用于程序编制。由此，可以无缝连接程序设计部门和现场制造部门，构建CAD数据和机器人的灵活使用环境。
另外，向下兼容K-ROSET软件，可直接读取K-ROSET工程项目。

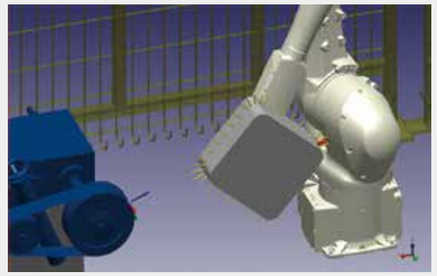
※ 对应的CAD格式随时更新。

CAD Format	
格式	扩展名
CATIA V5	CATProduct
	CATPart
CATIA V4	model
SollidWorks	sldasm
	sldprt
Pro/E	asm
	prt
Rhinoceros	3dm
Autodesk Inventor	ipt
	iam
SolidEdge	par
	asm
	psm
NX	prt

Standard Format	
格式	扩展名
ACIS	sat
	sab
IGES	iges/igs
STEP	step/stp
DXF	dxf
DWG	dwg
JT	jt
Parasolid	x_t
	X_b
STL	stl

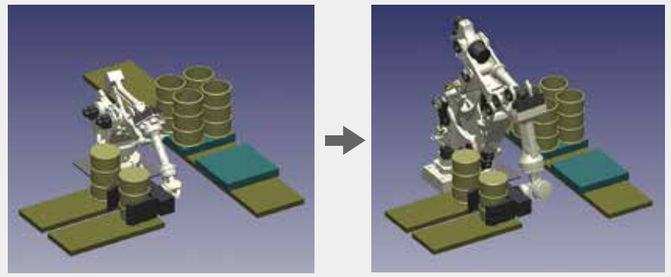
现场系统可视化

通过载入实体机器人控制器的保存数据，可在 neoROSET 中还原现场整套系统，还能查看实际设备上无法直观观测的机器人坐标系与示教点位。



转换功能增强

可利用偏移、镜像复制功能对示教点进行坐标变换，辅助现场调试阶段的程序修改作业。
此外，在老旧机器人换代更新时，依托机型替换功能可便捷地完成新机选型。



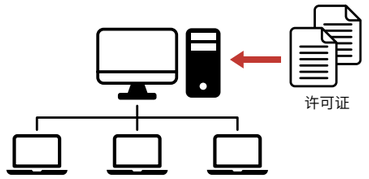
授权方式

绑定单机授权



为使用neoROSET的PC发行许可证。

网络浮动授权



向许可证管理PC发行许可证。电脑联网后即可使用neoROSET。

动作环境

项目	内容
操作系统（OS）	Windows(R)10 Pro x64/Windows(R)10 Enterprise x64 Windows(R)11 Pro x64/Windows(R)11 Enterprise x64 日文版/英文版/中文版/德文版
CPU	建议使用 Intel Core i5 更高版本
存储器	最低8GB RAM，建议16GB 或以上
可用空间	30GB以上 推荐固态硬盘 (SSD)
分辨率	建议1920×1080或更高
显卡	英特尔UHD 显卡或更高版本 或推荐使用NVIDIA Quadro系列
其他要求	鼠标（建议含滚轮）或同等效果的显示设备 Adobe® Acrobat® Reader等的PDF Reader