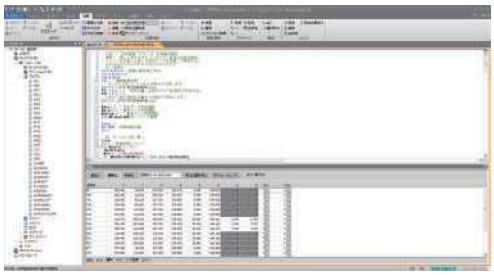
3Dロボットシミュレータ Ⅲ

製品情報

3R2-2FDV3

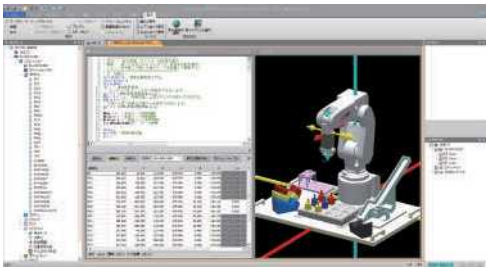
プログラムの作成や編集、ロボット導入前の動作範囲確認、タクトタイム推定、ロボット立ち上げ時のデバッグ作業、稼働中の状態監視やメンテナンス情報など、システム立ち上げ時からデバッグ、運用までを支援するパソコン用ソフトウェアに、弊社のロボット学習システムごと最適化された3Dモデルデータに加え、テキストやサンプルプログラムを追加データとしてインストールすることで導入後、最初から最適な学習が可能です。

プログラム編集・デバック機能



- MELFA-BASIC Ⅳ、Ⅴでのプログラム作成
- マルチウィンドウ方式による作業の効率化、各種編集機能の充実
- 動作確認やデバック作業に便利

シミュレーション機能

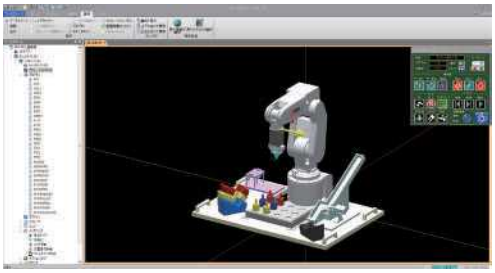


- ロボットと接続せず、3Dモニタ上でロボットの姿勢や動作の確認が可能
- プログラム作成後に実際のロボットで動かす前にパソコン上で動作確認が可能

メンテナンス機能

- ロボットのグリースアップ時期やバッテリ消耗時間などをお知らせする予報機能
- トラブル時の位置復旧支援機能（予防保全、復旧時間の短縮）
- システム全体の一括バックアップが可能

3Dモニタの表示機能



- 位置データを表示したり、ツール点の通過位置を軌跡として表示可能
- 動作範囲の表示や進入禁止エリアの設定など姿勢制御が可能
- 3Dモニタに表示されているロボットや3Dモデルのレイアウト編集が可能
- ロボット(ハンド含む)とレイアウトをワイヤフレームで表示可能
- プログラミングやシミュレーション時の動作確認作業の効率化

モニタ機能

- 接続中のロボットコントローラ内の各種情報をリアルタイムで観測可能
- ロボットの動作状態、プログラム実行状況や変数、入出力信号の状態を観測可能
- シミュレーション中では入出力信号を疑似的に入力及び強制出力が可能