

离线式示教系统 Offline Teaching System

离线式示教的优点

在电脑上进行示教作业

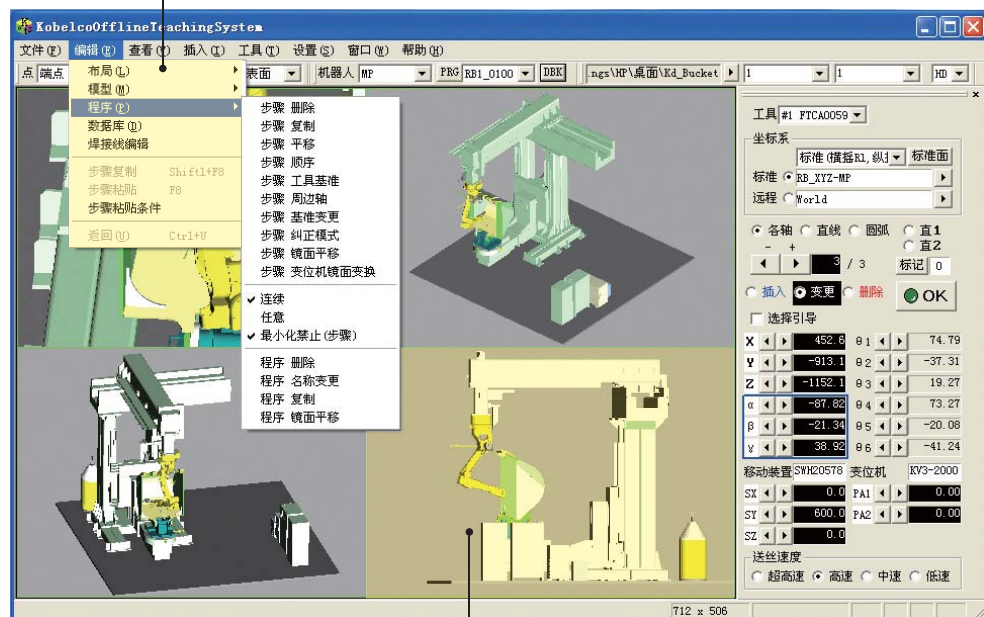
- 机器人可在交货前示教，缩短了机器人启用时间。
- 机器人运作时也可示教，提高了机器人运转率。
- 对于建机部件等大型工件、不需高空作业，使用安全。

特点

再次进化，提高了易用性!

- 可以进行高精度的离线式示教
 - 实际上的安装的机器人软件，可以同时模拟4台机器人。(Multi Robots Simulation)
 - 自动确认干涉。标准装备危险接近确认功能 (Collision and NearMiss Check)
- 使用便利的工具提高作业效率
 - 转换，镜像转换，周边轴转换 (Various Program Sift Function)
 - 焊接路线自动生成功能 (Auto Programming)
- 使用数据库编辑功能，便于焊接条件的管理 (Welding Conditions Editing Function)
- 同时配有英语文版和中文版 (English and Chinese Version Support)

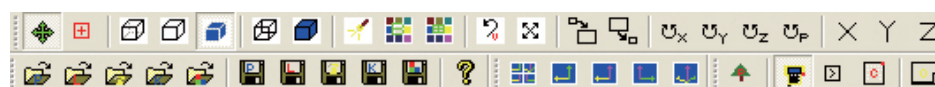
在新菜单配列中特别容易选择。
相同功能的连续操作用一个键进行。



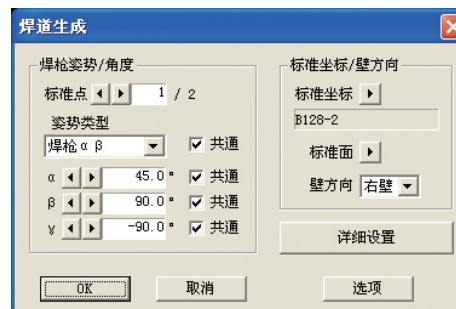
机器人的位置可以瞬间指定，使用起来变的更简单。
提高操作性。



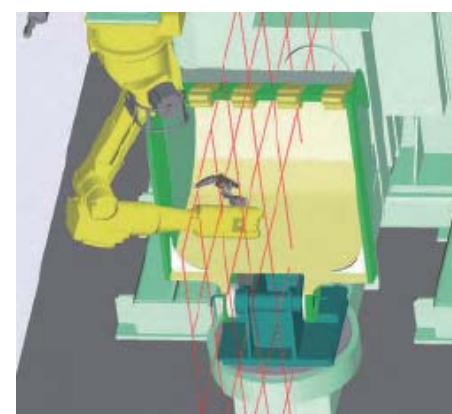
版面为拖放读取设计



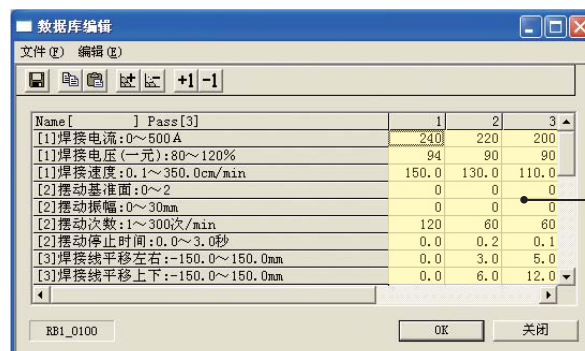
<快捷键工具栏>



<焊接路线生成对话框>



<程序镜像变换>



<数据库编辑>

可以综合编辑复杂的多层堆焊接条件。

适用电脑，其他规格

项目	规范
电脑	IBM PC互换机 (DOS/V机) DirectX图形表示
OS	日文, 英文, 中文 Windows Xp(32bit) 日文 Windows 7(32bit) 外文随后对应 (对应DirectX 7.0以后)※4
CPU	Pentium(2GHz以上)
内存	1GB以上(Xp)、2GB以上(7)※5
硬盘	1GB以上(可用空间)
USB接口※8	用于起动用I/F
CFD	CF存储卡(CA型)
FDD	3.5" (1.44MB, 1.2MB) (C型)
串行插口	D-SUB 9PIN(只有C型)※6
LAN适配器	10Base-T
CAD接口	STL(3D), DXF(2D) 任选项※7

※1 关于详细功能请参照K-OTS标准规格书。

※2 本规格书于2012年1月发行，之后随时有更改规格，性能的可能。

※3 本软件是示教的辅助工具，不作为焊接品质的保证。

※4 在Me.98SE, 2000上的动作未确认。

Windows 7(64bit)可使用。

※5 使用的数据量大的时候，必须要增加内存。

※6 在串行通信的时候，需要另外追加公司指定的通信板接口。

※7 用任选项软件CADCONV进行变换。