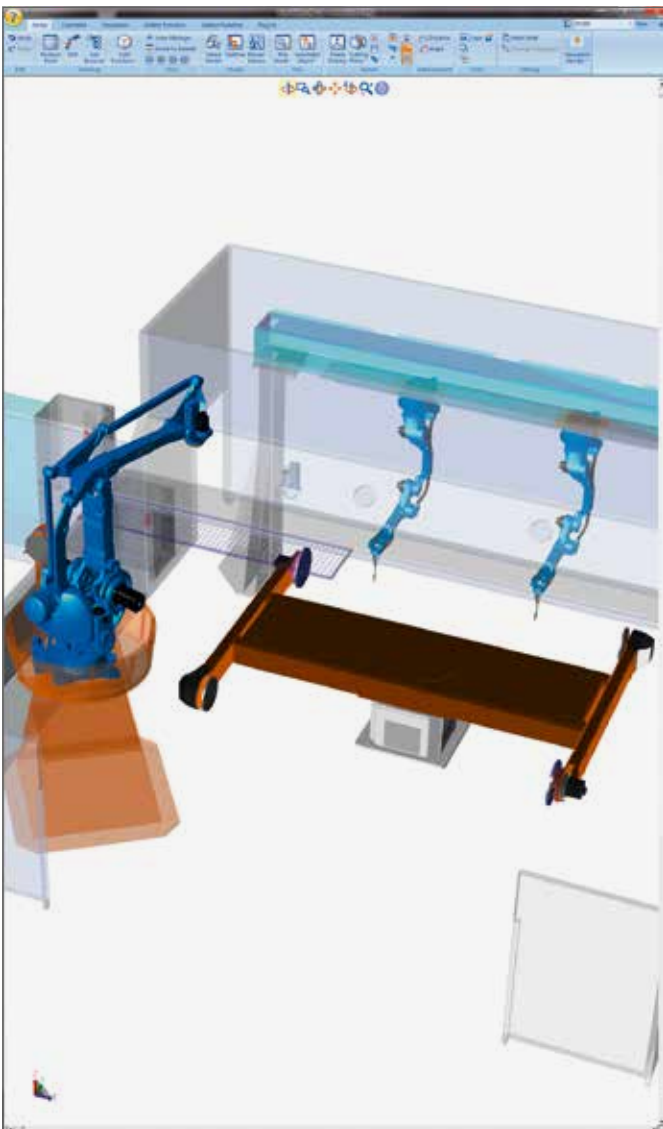


MotoSIM EG-VRC

Potente Software de Simulación

Programación Offline, simulación 3D,
controlador de robot virtual



BENEFICIOS PRINCIPALES

- Programación offline de sistemas complejos
- Minimización de los tiempos no productivos de configuración y puesta en marcha
- Funciones avanzadas de control y simulación de la familia de productos de Yaskawa, incluyendo robots, gantries, tracks y posicionadores

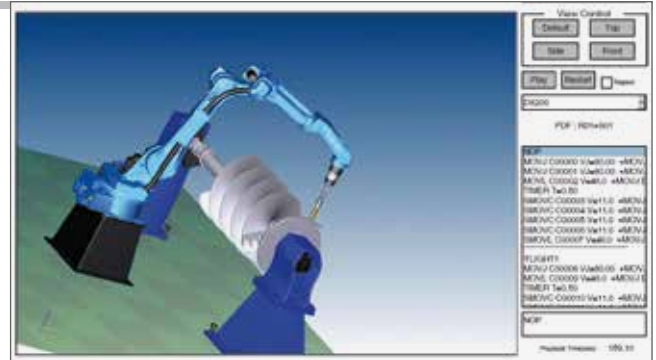
CARACTERÍSTICAS ADICIONALES

- Completo software virtual, con funciones de simulación tales como detección de colisiones, análisis de alcance y cálculo del tiempo de ciclo
- Admite múltiples aplicaciones de proceso, tales como soldadura por arco, soldadura por puntos, corte, manipulación, pintura
- Visualización de la consola de programación real desde la generación NX100 en adelante
- Admite el lenguaje de programación INFORM
- Simulación completa del software del robot en el entorno de PC
- Creación de configuraciones de sistema equivalentes al controlador real
- Programas offline pueden ser transferidos al controlador real sin necesidad de compilación
- Optimización de los programas de robot existentes sin interrumpir la producción
- Visualización y cálculo de las trayectorias de robots reales
- Varias herramientas de medición y análisis
- Fácil integración de modelos de usuario en los modelos de librería de Yaskawa disponibles
- Admite simulaciones multirobot y multicontrolador
- Control de robots y ejes externos incluyendo movimientos síncronos del robot
- Formatos de importación compatibles: IGES, STEP, Inventor, E Pro / ENGINEER, Solidworks, CATIA V5, SAT, Parasolid, HSF, HMF, STL, 3DS, RWX, DXF, WRML y CAPA.

Funciones importantes:

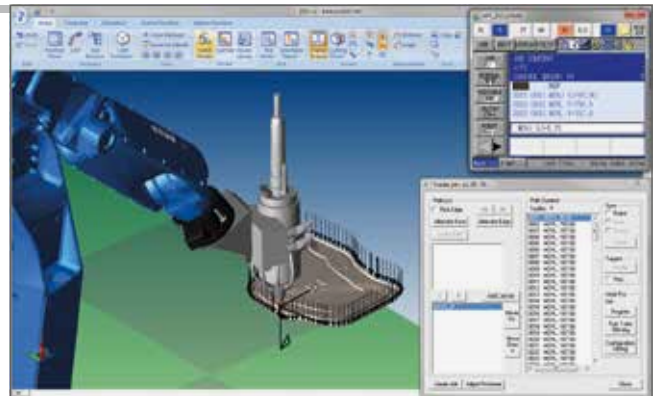
PDF 3D

- Exportación sencilla del resultado de la simulación en formato PDF 3D o un archivo AVI
- Visualización de la disposición del robot



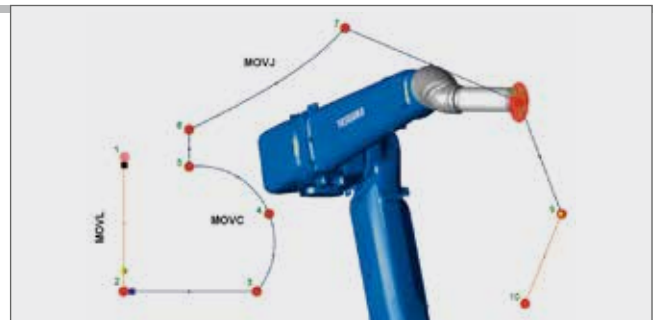
CAD/CAM

- Generación de trayectoria automática basada en la superficie de componentes
- Ajuste de los parámetros de aplicación definidos por el usuario
- Generación de programas de robot completos
- Los programas se pueden adaptar a las posiciones modificadas de componentes con un mínimo esfuerzo



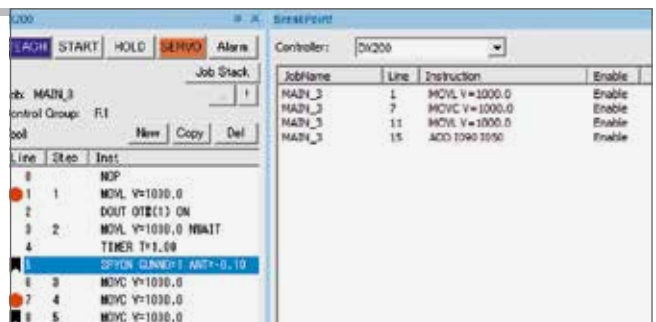
Recorrido visual

- Visualización del movimiento del robot teórico (sin posicionamiento aproximado)
- Los puntos pueden ser cambiados o agregados fácilmente
- Visualización de diferentes instrucciones (Ej. TIMER, DOUT, anticipación, etc.)



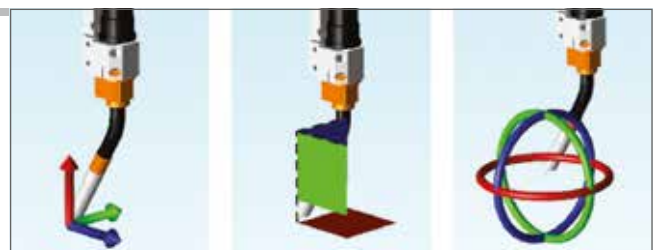
Función Debug

- Creación de puntos de interrupción (puntos en los que se suspende el programa)
- Creación de marcadores (destacando las posiciones importantes en los programas)
- Monitor de depuración (variables importantes y entradas/salidas pueden ser controlados)



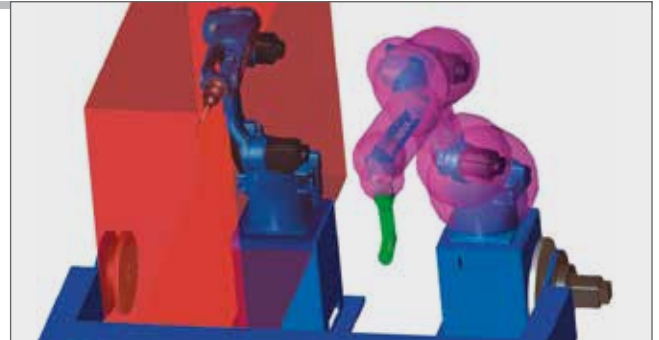
Display de manipulación

- Modificación de la disposición del robot o movimiento de los ejes individuales del robot arrastrando el ratón



Unidad de Seguridad Funcional (FSU)

- Visualización de las áreas monitorizadas
- Verificación óptica de los ajustes/parámetros de la FSU



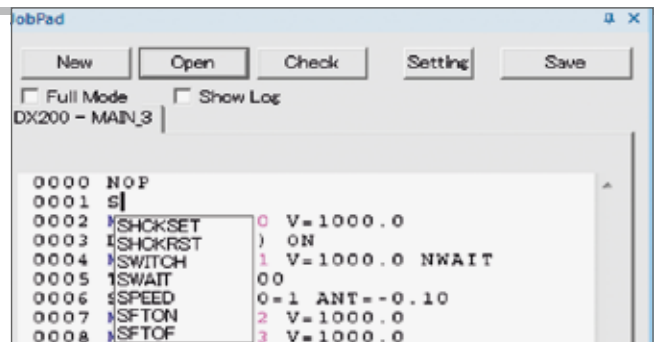
Función de búsqueda (Búsqueda Wire)

- Creación/preprogramación de los programas de búsqueda
- Soporte completo de todas las instrucciones necesarias para la función de búsqueda



JobPad

- Realización de programas con la ayuda de un editor de texto optimizado
- Comprobación de sintaxis
- Menú desplegable con todas las instrucciones habilitadas



Función de red

- Conexión Ethernet al controlador real
- Visualización de los movimientos del robot en tiempo real
- Intercambio de datos con el gestor de archivos integrado (programas, parámetros, etc.)



Requisitos del sistema (Min.)

- Windows® 7 (32 o 64 bits)
- Intel Core 2 Duo o superior
- 2 GB de RAM
- Tarjeta gráfica 3D
- 1 GB de espacio libre en el disco duro

YASKAWA IBÉRICA S.L.U.

c/de la Máquina 8B
08850 Gavà (Barcelona)
España

Tel. +34 936 303 478
info.es@yaskawa.eu.com
www.yaskawa.es

Las especificaciones están sujetas a cambios sin previo
aviso para modificaciones y mejoras continuas de los
productos. © YASKAWA Europe GmbH.

Todos los derechos reservados.

ES-05/2020

YASKAWA