



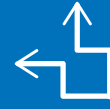
驚くほどシンプル。

icROBOSim™

Robotics Simulator for IronCAD



ロボット
シミュレーション



機構検証



組立手順

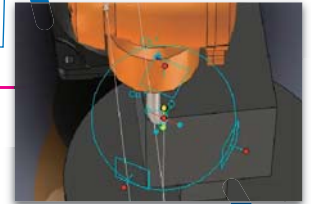
進化型シミュレータ誕生

シンプルなインターフェースに高度な機能

icROBOSim は、インターフェースはシンプルでありながら高度な機能を持つ、かつてないロボットシミュレータです。次世代の制御概念の下、「ユーザー視点での使いやすさ」と「動作の最適化をリアルタイムに確認できる機能性」を両立させています。ロボットのみならず、IRONCAD の 3D シーン内部の要素 / オブジェクトに対しても同様に 1/100 秒単位の高い精度での動作シミュレーションが可能です。「機構検証」や「組立手順」などに応用できます。

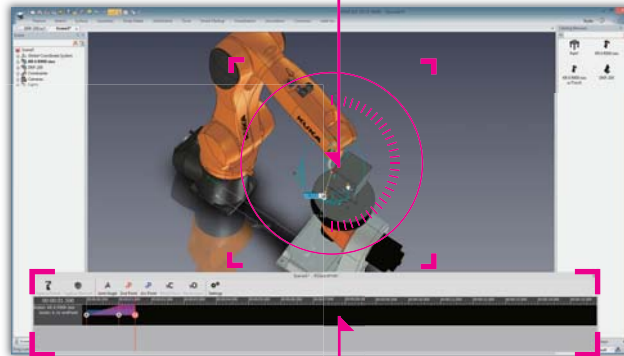
【設計とシミュレーションがシームレスに連携】

設計作業を行った後、そのまま IRONCAD の画面上でシミュレーションを実行できます。別の画面を立ち上げる必要はありません。



【一時停止や巻き戻しで動作をリアルタイムに確認】

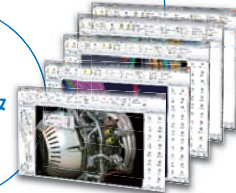
時間軸上の各ポイントで、空間軸上の位置を設定していきます。一連の動作を画面上で繰り返し確認することが可能です。



【Triball ですべての動きを制御】

位置決めには IRONCAD の配置ツール「Triball」を使います。直感的な操作で素早く正確な配置が可能です。

既存の
CAD データ
にも対応




 **保守契約 AS の継続で
ズーっと使えます。**

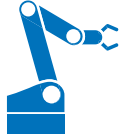
icROBOSim™は年間保守契約：AS（アクティブ・サポート）の特典です。AS を継続してご契約のお客様のみご利用になれます。

 **開発は 100% 日本国内。
迅速に対応できます。**

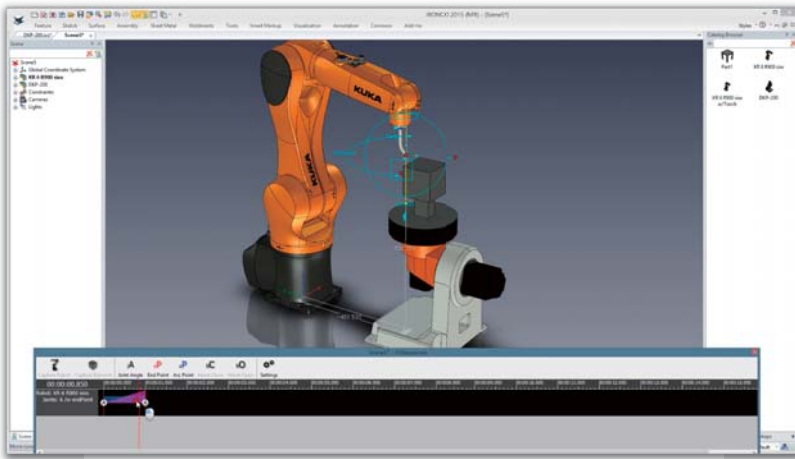
IRONCAD のアドインソフトである icROBOSim™は、100% 日本国内で開発しているため、不具合やカスタマイズにすぐに対応可能です。

 **作成した教示データを実機で
再利用することも可能です。**

icROBOSim™で作成した教示データを実機で再利用することも可能です。ロボットコードに変換するポストプロセッサについては、別途ご相談ください。
※実機への出力は危険を伴います。お客様にもある程度のロボット知識が要求されるため、ご依頼をお受けできない場合もございます。



ロボットシミュレーション



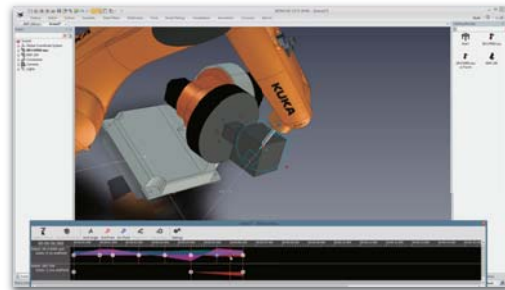
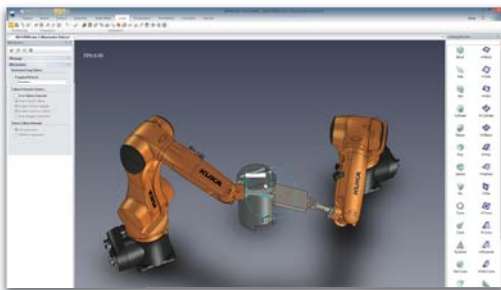
- ▶ ロボット及びワークの配置
ロボットの姿勢制御
制御対象ロボットのキャプチャー

▼ Event の移動及び追加



▼ 複数ロボット協調制御を簡単にティーチング

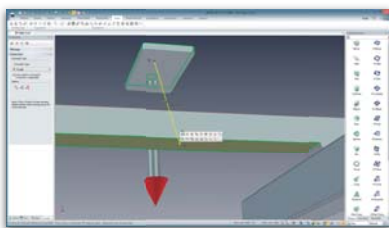
▼ 非線形運動も手軽にパワフルに作成



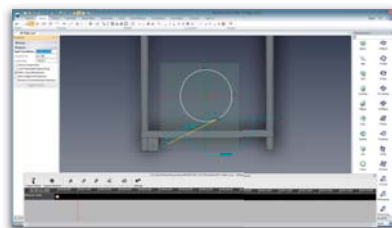
※多関節ロボットのシミュレーションを行うには、モーター回転の動作範囲やエンコーダーの設定などが必要です。有償での設定もお受けします。詳しくはお問い合わせください。

機構検証

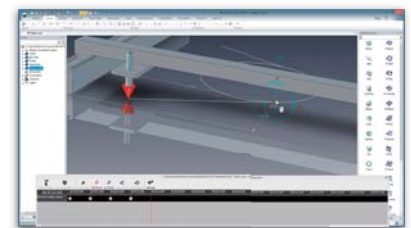
▼ 一般的な3次元CADの拘束条件付け



▼ 2D スケッチで移動経路の作成



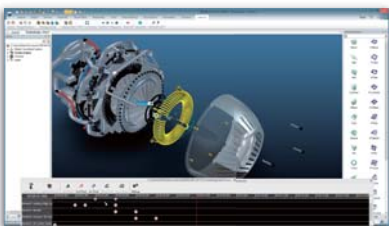
▼ 拘束条件の ON/OFF 設定



組立手順



▼ アセンブリの組立、分解手順をビジュアル化



推奨動作環境 (IRONCAD 2015 に準拠)

OS	Windows 7 Professional, 8.1 Pro 64bit
CPU	Intel Core / Xeon シリーズ, AMD Athlon / Opteron シリーズ デュアルコア 2GHz 以上
メモリ	16GB 以上
グラフィックカード	OpenGL, DirectX 対応カード ミッドレンジクラス以上
メディアドライブ	DVD ドライブ (インストールに必要)
HDD 空き容量	インストールするハードディスク内に 1.5GB 以上
その他	ホイール付きマウス
※ icROBOSim は、IRONCAD 64 ビット版にのみ対応	

お問い合わせ先

IRONCAD 日本総代理店
株式会社クリエイティブマシン
E-MAIL: info@crtv-m.com
URL: www.ironcad.jp