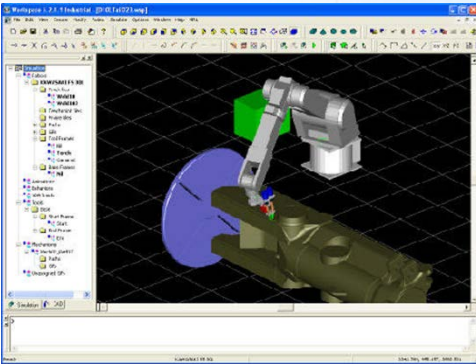


# 산업용 ROBOT SIMULATOR WORKSPACE 5

Tricomtek

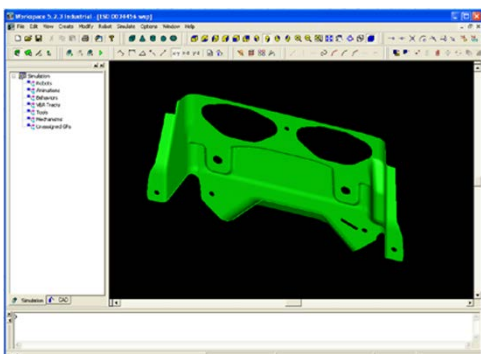
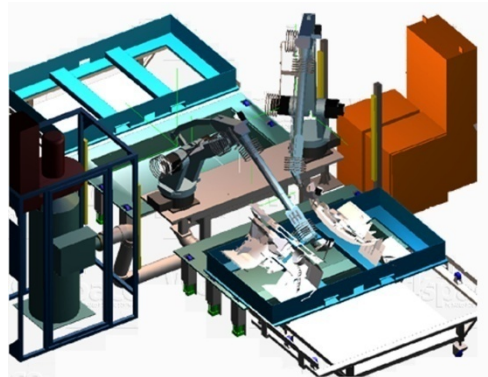
## 차세대 고급 로봇 시뮬레이션 Software...

고급 로봇 시뮬레이션 s/w workspace 5 는 산업 로봇 및 제조 자동화를 위한 시뮬레이션 프로그램 입니다.  
 가상 환경에서 미리 평가하고 최적화하여 생산성을 높이고, 추가 비용을 발생시키는 오류를 미리 예방 할 수 있으며, 가동 프로세스를 단축합니다.  
 제조 라인을 구축하기 훨씬 이전인 계획 단계에서부터 가상으로 최적화하여 비용이 낭비되는 지연 시간을 방지하고 목표 생산량을 달성하게 됩니다.  
 안정적인 제품 제공과 제품 품질을 모두 보장하는 동시에 비용을 가능한 절감 할 수 있습니다.



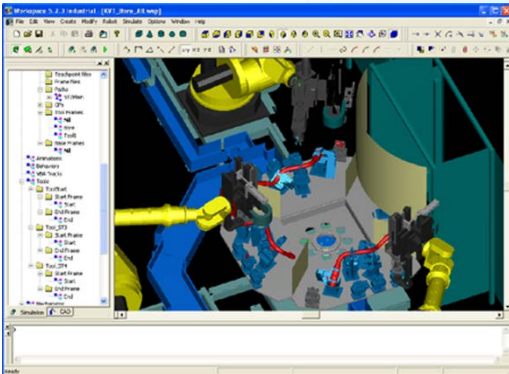
## Simulation 장점 및 off-line programming

- 실시간 적시 설계 반영
- 시각적 구동을 통한 생산성 향상
- Data 관리 - 제품개선 피드백 제공
- 효율적 설계 - 자재 및 제조 인력 비용 절감
- 가변성 및 주요 오류 원인 감소
- 품질 및 효율성 향상을 위한 검증 자동화
- 비용최소화
- 생산중단시간 감소화
- 향상된 유연성
- Cycle Time 향상
- Wrokcell 디자인 가속
- 장비 손상 방지
- Cell 작업 시각화



## CAD

- 2D, 3D CAD생성, 조작 및 수정 - Surface, solid modelling
- Import, Export - IGES 및 SAT 파일 호환성
- Microsoft 의 VBA(Visual Basic for Applications) 를 통한 사용자정의 기능
- 메커니즘과 로봇 장치 생성



## Simulation

- 단일 및 복수 장치 시뮬레이션 모션 제어 소프트웨어
- 다중 장치 통신 포트의 활용
- 높은 정확도 사전 점검
- Cycle Time 분석 및 로봇 경로 최적화 수행
- 충돌 감지 및 분석

## Off-line programming (OLP)

- 다른 많은 로봇 언어에 대한 이중 변형 시뮬레이션
- 로봇 teachpoints의 그래픽 및 텍스트 표시 및 조작

## 장점

- 충돌 감지 기능과 함께 값비싼 장비 손상을 방지
- 자동 경로 기능과 프로그래밍 시간을 저장하고 경로 정확도 향상
- ACIS CAD 사용, 표준 제공되는 CAD 기능으로 기존 파일을 수정
- 추가 소프트웨어 모듈 없이 새로운 개체 생성 가능
- 최적화 검사 기능을 사용하여 Work cell 레이아웃
- 다른 많은 로봇 모형 내장으로 물리적 레이아웃 최적화로 비용 절감, 재 작업 피해 완화

## Robot Languages

- Workspace 5 지원 로봇 언어

- AB G-Code
- ABB Rapid
- Adept V-Plus
- Fanuc Karel 5
- Fanuc TP
- Mitsubishi PA10
- Mitsubishi Melfa Basic
- Motoman Inform II
- Kawasaki AS
- Kuka KRL
- Nachi Slim
- Panasonic Pres
- Siemens G-Code

