

“崎”成长 | 川崎机器人线上课程启动

疫情大背景下，许多城市放缓了脚步，但充实与学习的脚步仍需前行。川崎机器人将助力工作者们开展线上学习，进一步加深工程师们对川崎机器人产品及附加硬件、软件的认识。

疫情期间 线上充电

您可通过以下入口进入我们的在线课程：

1. 川崎机器人公众号菜单栏-崎·育-在线课程
2. 后台回复“在线课程”，获取链接



多种场景 干货课程

目前川崎已推出 K-ROSET 离线编程软件的系列课程，通过这些课程的体系化学习，相信大家可以更好地掌握这款离线编程软件的实际使用方法，提高专业实力。

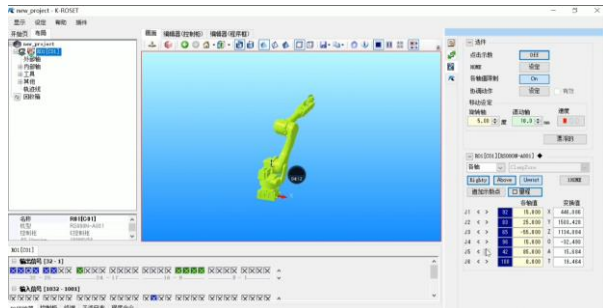


接下来带大家了解一下课程详情。

Q: K-ROSET 是什么？



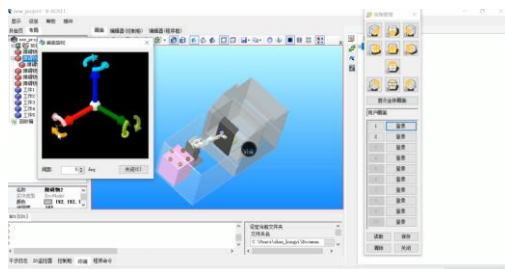
K-ROSET 是川崎的离线编程软件，可以将客户的设备、产品的 3D 模型设置到电脑上进行检测。另外，还实现了在电脑上进行机器人编程及模拟。



Q: 学习及使用 K-ROSET 有哪些优点？



在导入设备前使用 K-ROSET，可以在设计阶段减少实际风险；在作业前进行编程和动作检测可以缩短作业时间。能够实现培训及示教作业队生产线便捷生产的零妨碍。



Q: 目前 K-ROSET 系列课程有哪些内容？



操作界面

主要介绍首次使用该软件时需要进行的基本设定及操作界面，以便后续顺利地使用软件。

插件

主要介绍在软件中制作非工件类可移动物体的方法，包括信号，速度，行程及移动方向的设定。不仅可增强视频的动态效果，也可模拟实际的生产情况。也介绍了视角管理及画面旋转功能。可利用软件默认的视角观察项目各种不同方向的布局情况，并自定义视角方向。也可根据需要定义整体项目的沿轴及角度。

创建简易形状

主要介绍如何在软件中创建简易模型，例如机器人底座，简易工件等。

外部轴设定向导

主要介绍在软件中定义工具的方法。例如将用户自己设计的工具数模，通过该功能安装到机器人上，使其参与模拟动作。

用户自定义工具制作

主要介绍在软件中定义工具的方法。例如将用户自己设计的工具数模，通过该功能安装到机器人上，使其参与模拟动作。

搬运示例

主要介绍在软件中模拟搬运项目的准备工作（包括添加机器人，工具，工件及周边设备及定义位置的方式）及搬运项目的示教及编程（包括各种插补方式的使用、示教过程的注意事项、川崎机器人 AS 语言的编程方式，包括参数设定及动作命令的说明）。

干货满满，不容错过。赶紧学习起来吧！

川崎机器人（天津）有限公司