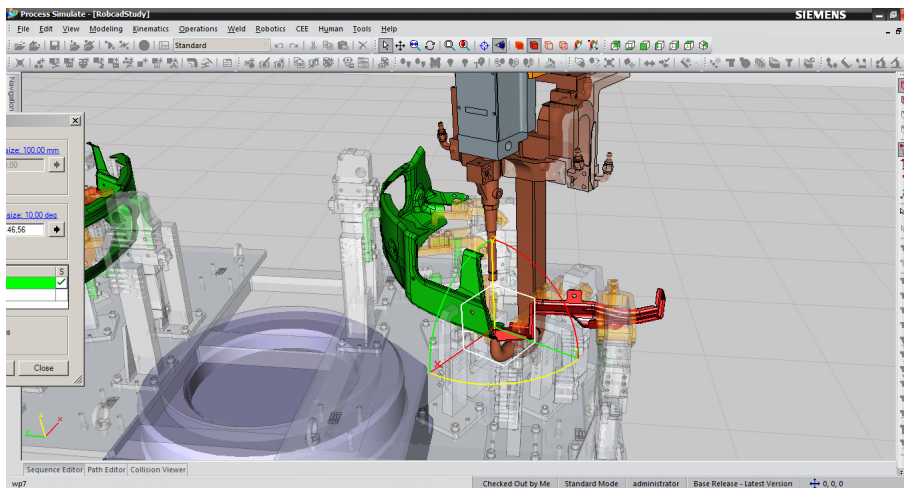
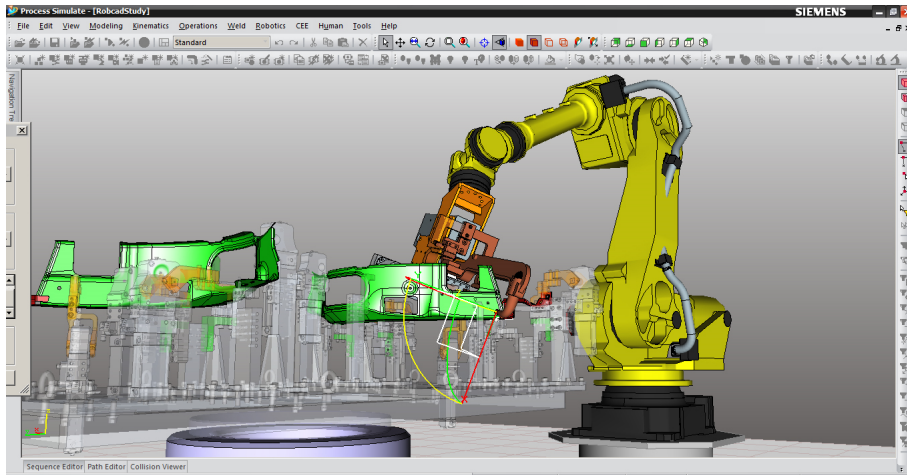


Tecnomatix Process Simulate je modulární software vytvořený pro simulace nejrůznějších výrobních nebo procesních operací. Přímě navazuje na aplikaci Process Designer, ověřuje navržený layout výrobní linky a naplánované časy dílčích operací pomocí dynamické simulace.



Ukázka simulace robotizovaného pracoviště v prostředí Tecnomatix Process Simulate

Oblast aplikace Process Simulate zaměřená na robotiku obsahuje nástroje pro práci s řídicí jednotkou robotu, plánování manipulačních, svařovacích a lakovacích operací, detekci kolizí, nastavení kinematiky komponent výrobní linky a offline programování. V jednotném uživatelském prostředí se realizují veškeré fáze návrhu a simulace výrobního procesu, především robotizovaných pracovišť. Projektant může tvořit prostorové prototypy modelů zdrojů, analyzovat kolize (statické i dynamické), nastavit kinematiku a vazby jednotlivých prvků a vytvářet prezentační a technickou dokumentaci.



Il software Tecnomatix Process Simulate è un software di simulazione 3D per la robotica industriale. Permette di simulare il movimento di un robot industriale in un ambiente 3D, verificando la collisione con gli ostacoli e ottimizzando i percorsi di movimento. Il software è in grado di simulare anche la cinematica inversa del robot, permettendo di determinare la posizione e l'orientamento di ogni articolazione del braccio robotico in base alla posizione desiderata del polso. Il software è anche in grado di simulare la cinematica diretta, permettendo di determinare la posizione e l'orientamento del polso in base alle posizioni e agli orientamenti delle articolazioni. Il software è inoltre in grado di simulare la cinematica mista, permettendo di determinare la posizione e l'orientamento di alcune articolazioni in base alle posizioni e agli orientamenti delle altre. Il software è anche in grado di simulare la cinematica di un robot a bracci multipli, permettendo di simulare il movimento di un robot a bracci multipli in un ambiente 3D, verificando la collisione con gli ostacoli e ottimizzando i percorsi di movimento. Il software è anche in grado di simulare la cinematica di un robot a bracci multipli, permettendo di simulare il movimento di un robot a bracci multipli in un ambiente 3D, verificando la collisione con gli ostacoli e ottimizzando i percorsi di movimento. Il software è anche in grado di simulare la cinematica di un robot a bracci multipli, permettendo di simulare il movimento di un robot a bracci multipli in un ambiente 3D, verificando la collisione con gli ostacoli e ottimizzando i percorsi di movimento.