icROBOSim の Activation については、インターネット環境下で実施してください。 なお、インターネット接続が出来ない環境にある場合は「 Activation ライセンスの有効化 」の中にある「 via Mail に よる手順 」を参照して、ライセンスの有効化を実施してください。 注記) IRONCAD を起動している場合は、すべて閉じた上で実行してください。

# I: icROBOSim<sup>™</sup> アプリケーションの導入

① 下記 URL ヘアクセスします。

Download | icROBOSim<sup>™</sup> (ironcad.jp)

### ② 以下の Web ページが表示されます。

- (ア) DOWNLOAD の最新版 (下記赤枠参照) をクリックして、ダウンロードしてください。
- (1) <u>https://robosim.ironcad.jp/wp-content/uploads/2021/07/icROBOSim-2020x64-2021-07-19-</u> Setup.zip

※ インストーラーは不定期に更新される	ます
🔞 🚳 icROBOSim™ 🖌 Customize 📮 0 🕂 New 🖉 Ed	dit Page
icROBOSim™	
CATEGORIES	IronCAD 2020
Operation(操作方法)	
- Troubleshooting(問題解決)	• IckOBOSIm**2020×64 (2021-07-19) Setup
Uncategorized	icROBOSim™2020×64 (2021-06-25) Setup
RECENT COMMENTS	
META	
Site Admin	Version History
Log out	
	<ul> <li>VU.11.7.19</li> <li>RSSoquencer - Track context menu issue</li> </ul>
	• v0.11.7.7
	RSServer – Activation machine UUID issue
	• v0.11.6.25
	• v0.11.6.8
	• v0.11.4.23
	RSServer – Activation bypass in IronCAD trail period
	• VU.11.4.18 • v0.11.4.12
	• v0.11.4.15

### ③ 「名前を付けて保存」または「保存」をクリックします。

(2)

「保存」の場合は☆お気に入り / ダウンロード に保存されます。



- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- ④ zip ファイルを解凍します。

### ⑤ exe ファイルをダブルクリックします。

ic ROBOSim2020x64 (202 \* - \* \* - \* \*) Setup. exe

下記 icROBOSim のセットアップ画面が表示されます。

「 Next 」ボタンをクリックします。

CONTRACTOR CONTRACTOR	
Setup - icROBOSim™	
	Welcome to the icROBOSim™ Setup Wizard
	This will install icROBOSim $^{\mbox{\tiny TM}}$ version 0.4.0.1 on your computer.
	It is recommended that you close all other applications before continuing.
	Click Next to continue, or Cancel to exit Setup.
	Next > Cancel

⑥ 「 Next 」ボタンをクリックします。



- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- ⑦ 「 Install 」ボタンをクリックします。



⑧ インストールの完了画面 が表示されましたら「 Finish 」ボタンをクリックします。



以上でインストール作業は完了です。

# <u>I:icROBOSim Activation ライセンス有効化</u>

#### ① IRONCAD2020 を起動します。

ここからの作業は、インターネットにアクセス可能な環境下で実施してください。 ご注意)インターネットに接続できない場合は「 Via Mail の場合 」をご参照ください。

② 「 アドイン 」 タブを選択し、リボンバーの一番左にある「 アドインアプリケーション 」をクリックします。

0	. 🗅 🖻 🖻 🖻 😓 🦙	ri 🔝 😓 🕫			IRONCAD 2014	(NFR) - [	Scene1]			
<b></b>	フィーチャ スケッチ	サーフェス	アセンブリ 板金 ツール 表示	注釈 共通	アドイン					
₽.7	アドイン アプリケーション(P) <del>- トィノ シール(B</del> )	■ エクスポート 圏 インポート	↓ レンダリング ● 更新 ◎ KeyShot ヘエクスポート ● エクスポート オプション	闘 デザインバリ 職 デザインバリ 闘 デザインバリ	エーションを追加  エーションを削除  エーションを編集	Package Builder *	TraceParts Community	<b>GC</b> アップロード	CADENAS	
	全般	Catalog Utility	KeyShot 4 Integration	DesignV	/ariations		TraceParts Community	GrabCAD	PART Community	
	Scene1 ×								*	カ

#### ③ アプリケーション / アドイン のサブメニュー画面が表示されます。

アプリケーション/アドイン	×
<ul> <li>DWG_SPRT18</li> <li>GROBOSim 2019</li> <li>IcROBOSim 2018</li> <li>IcApiActiv18</li> <li>Grormer</li> <li>Material18</li> <li>GROBE</li> <li>GROBE</li> <li>Advanced Rendering Engine</li> <li>COG Display</li> <li>DesignVariations</li> <li>Smart Assembly</li> </ul>	へ のK キャンセル ×
DWG_SPRT18 DWG_SPRT18	
場所: C:¥Program Files¥0	CreativeMachine¥ICAPI¥Drawing(

④ 「 icROBOSim 2020 」にチェックを入れ、「 OK 」ボタンをクリックします。

□icROBOSim 2021 □カスタムプロパティ □DWG_SPRT	^	0K
IcROBOSim 2020		1170/
ICMechanical IronPROXT_DEM icROBOSim 2019 icROBOSim 2018 icUtility 3DGenerator VicApiActiv18 icMesh	v	
Switch Kernel		
Switch file parts to the same	e kernel	
場所:		

- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- ⑤ アクティベーション画面が表示されましたら、Serial Number (下記赤枠参照)を入力します。

(S/Nは、IRONCAD サポートまたは INFO@CRTV-M.COM へお問い合わせください)

例:Serial No: RSA1-\*\*\*\*-\*\*\*\* (評価版の場合: RST1-\*\*\*\*-\*\*\*\*)

Dee duict N	DC	Server icP/	DROSimIN (	anyar
Serial Num	iber:			
Note: Inp acti	ut your se ivation me	erial numbe ethod	r and choo	ose the
lethod				
) via Inter	net Conn	ection		
via Mail	Save Re	equest Info		
Inlock Co	de: (Past y	our Unlock	_ Code here	3
lock Co	de: (Past y	our Unlock	Code here	

⑥ Serial Number を入力したら「 Via Internet Connection 」を選択して「 Activate 」をクリックします。

Product Name	RSServer - icROBOSim™ Server			
Serial Number:				
Note: Input yo activatio	our serial number and choose the on method			
lethod				
🖲 via Internet	Connection			
Ovia Mail: Save Request Info.				
Inlock Code: Ø				
via Mail: Sa	ave Request Info.			

数秒程度待ち、「Successfully」のメッセージが出ましたら完了ボタンを押します。

以上でインターネット経由でのライセンス認証作業は完了です。

## via Mail (インターネットに接続できない)の場合

お客様がインターネットに接続できない場合は、下記手順で Activation を行います。

- ① Serial Number を入力します
- ② Save Request Info. ボタンをクリックします。

Product Name:	RSServer - icR(	OBOSim™ Serv	er
Serial Number:			
Note: Input you activation	ir serial numbe method	r and choose i	the
lethod			
🔵 via Internet C	onnection	_	
via Mail: Sav	e Request Info		
Jnlock Code: (Pa	st your Unlock	Code here)	

③ デスクトップに生成されたファイルをメールに添付して、
 当社 IRONCAD サポートまたは info@crtv-m.com へ送付してください。



*RSServer (RSP3-5EBC-B)	442-94A4) A	ctivation Reque	- 🗆	×			
ファイル(F) 編集(E) 書式(O	) 表示(V)	ヘルプ(H)					
RSServer Activation Request Information 🗾 🔺							
Serial No: RSP1-*** Lock ID: {*********	Serial No: RSP1-****-***** Lock ID: {************************************						
<				>			
6行、1列	100% V	Windows (CRLF)	UTF-8				

手動での Activation 申請を受領後、当社で Unlock Code を発行し、メールで折り返しご連絡いたします。

Unlock Code を受領されましたら、IRONCAD を起動します。

IRONCAD を起動の際、プレ画面が表示されたタイミングでキーボード左側の Shift キーをクリックした状態をキープして ください。 IRONCAD の起動と同時に icROBOSim のアクティベーション画面が表示されます。

もう一度 Serial Number を入力(確認)し、 Unlock Code 欄にコピー&ペーストで入力し、「 Activate 」ボ タンをクリックしてください。



以上でメール経由でのライセンス認証作業は完了です。

# <u>**II**</u>:icROBOSim 起動方法

icROBOSim インストールとライセンス認証方法

① IRONCAD2020 を起動します。

## ② 「アドイン」タブをクリックし、リボンタブに icROBOSim 2020 の表示を確認してください。

icROBOSim – 「 RSSserver 」と「 RSSequencer 」の表示があれば、準備完了です。



- 補足 1) RSSserver は接続状態のステータスを確認するツールです。通常操作では使用しません。 初めは右上の「×」で閉じてください。
- 補足 2) RSInspector は接続状態のステータスを確認するツールです。通常操作では使用しません。

# <u>IV:icROBOSim</u>の使用方法

icROBOSim を操作するためのサンプルモデルとカタログを下記のディレクトリに用意しています。

C: / Program Files / icROBOSim / 2020 / Samples をご確認ください。

📙 🛛 💆 = 🛛 Samples			
ファイル ホーム 共有 表示			
$\leftarrow$ $\rightarrow$ $\checkmark$ $\uparrow$ $\blacksquare$ $\rightarrow$ PC $\rightarrow$ Windows (C:) $\rightarrow$	Program Files → icROBOSim → 2020 → Samples	<b>∨ ບ</b>	
🍃 PC	^ 名前	更新日時	
🧊 3D オブジェクト	S Robots.icc	2021/03/26 8:22	ICC ファイル
➡ ダウンロード	S ArcPoint.ics	2021/04/08 8:34	IronCAD Scene
📕 デスクトップ	S Assembly.ics	2021/04/07 15:25	IronCAD Scene
🗄 ドキュメント	SeemblyInstruction.ics	2021/04/08 8:23	IronCAD Scene
	Solt & Nut.ics	2021/03/26 8:22	IronCAD Scene
	😽 HandOver.ics	2021/04/08 8:02	IronCAD Scene
	🗧 🥉 MultiRobot.ics	2021/04/07 16:05	IronCAD Scene
えージック	😽 PickPlace (Block).ics	2021/03/26 8:22	IronCAD Scene
🏎 Windows (C)		2024 (02 (26 0.22	

 「共通」→「カタログ」→「開く」を選択し、Samples フォルダ内のカタログファイル「 Robots.icc 」を読み 込みます。

- ic	ROBOSim > 2020 > Samp	oles	<b>*</b>	ව 🔎 Sar	mplesの
しいフォルダー	-				I
	^ 名前 ^	更新日時	種類	サイズ	
ел К 🖈	Robots.icc	2021/03/26 8:22	ICC ファイル	99,576 KB	
1 🖈					-0
*					
*					
·株式会社					

- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- ② IRONCAD のカタログブラウザに「 Robots.icc 」が表示されます



③ 次にカタログからロボット(KR6 R900)とテーブルを IRONCAD の作業スペースに Drug & Drop します。 次にシーン上で右クリックし、「表示」を選択します。



- [お客様向け資料 : icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- ④ 「シーンプロパティ」の「表示」にあります「配置寸法」にチェックを入れます。

シーン プロパティ		×
<ul> <li>背景</li> <li>視覚効果</li> <li>レンダリング</li> <li>表示</li> <li>カメラ</li> <li>森</li> <li>露光</li> </ul>	一方メラ         カメラ         ② SmartMotion         ② SmartMotion         ② SmartDimension         ② ワールド座標軸         ③ SmartDimension         ③ 激択時に SmartDimension を非表示         ③ 拘束         サイズボックス寸法         ② 配置寸法         ② 利東す法関係         ② 拘束寸法関係         ② インスタンス リンク[すべて]         インスタンス リンク[同じレベル]         ② 配列         ② 注釈         ② 曲率         ② 基準平面/基準軸/基準点	<ul> <li>✓ 3D曲線</li> <li>✓ 2D図形</li> </ul>
		OK キャンセル 適用(A) ヘルプ

### ⑤ ロボットに対するテーブルの相対座標が表示されます。 ※ IRONCAD 基本機能

数値をダブルクリックすることでダイアログから数値(位置)を変更することが可能です。



- [お客様向け資料 : icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- 6 ロボット (KR6 R900) は、Capture Robot で登録します。

テーブルは Capture Element で登録します。



- [お客様向け資料 : icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- ⑦ ロボットを動作させる場合は、必ず先端部にトライボールを表示させて、動きを割り当てしてください。



## <補足情報>

下記のように Capture アイコンが表示されない時は、ウンドウの上端を(下記矢印参照)を広げてください。



Capture アイコンが表示されます。

Scene1* - RSSequencer						8
Capture Robot Capture Element	j <b>A</b> Joint Angle	e <b>P</b> End Point	h <b>C</b> Hand Close	h <b>O</b> Hand Open	Settings	
		00:01.000	00:00:02.00			
•						•
(M) Ready						•

## RSSequencer ユーザーインタフェース について

RSSequener は、IRONCAD 画面と別画面で起動します。 縦軸にロボットや要素が表示され、横軸の時間軸に沿って動きを作成します。

7 🖤	jА	е <b>Р</b>	аP	tΡ	Q <sup>Q</sup>	1000		Joir	ntAngle		
pture Robot Capture Element	Joint Angle	End Point A	rc Point	Tool Path	Settings	Record Video		JI			0
00:00:00.000	00:00:00.000	00:00:01.	.000	00:00:02.00	0 0	0:00:03.000	00:00:04.000	J2	-		-90
Robot: KR 6 R900 sixx								J3			90
	A							J4			0
Element: Dart1								J5			90
	<b>P</b>							JG		-	0
5									•	· ·	Recet
6							>	End	Point		Neset
D: 0x256FE2DA980 Name: "C:	¥Users¥SADAN	A~1¥AppData	a¥Local¥T	emp¥icROB	OSim¥!		TIME: 00:00:0	0.400		_	- +

### •(A) - 動作させたい要素の取り込み

Capture Robot: クリエイティブマシン提供の6軸またはスカラロボットを登録する場合。

ご要望のロボットデータについては、当社 IRONCAD サポートにご連絡ください。

※注意)

1

当社以外から入手された 3D ロボットデータを IRONCAD ヘインポートするだけではロボットデータを 動かすことはできません。

Capture Element: 上記のロボット以外を動作させたい場合。 ※ワークパーツや直動パーツ(例:LM ガイドブロック)など

登録が成功すると、操作ボタン下に表示されます。 登録ができないデータの場合は何も表示されません。



- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- •(B) イベントの種類 指定されたトラックにイベントを挿入します。
  - A (黒) Joint Angle: ロボットの各関節軸が登録したポイント間を均等の変化量で動きます。 ※弊社提供のロボットに対してのみ設定可能です。 ロボットはすべての軸が回転運動しているため、<mark>緩やかな円弧</mark>を描きます。

ロボットの各モーター回転軸を補間します。

例) J1 の場合、モーター回転軸の 10°から 20°を補間する



P(赤) End Point: 2点を結ぶ 座標から座標を補間します。 ロボットと要素の両方で指定可能です。



- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
  - **P(青)Arc Point:円弧運動(Arc Point)となり、ロボットと要素の両方で指定可能です。** Arc Point を使用する場合、始点と終点が必要です。

間に Arc Point で中継点を登録することにより3点で描かれる円弧の動きを作成することができます。



### •(C) – RSSequencer の設定



- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- ① Snap On Grid

チェックを入れると時間指定の赤いラインをマウスで移動して、離した際に一番近い目盛り線に自動的に 合わせることができます。 ※当社ではチェックありを推奨しています。 不要な場合は、チェックを外すと、マウスを離した位置で赤いラインが止まります。

② Initiate Timer for Updating IronCAD

赤い線をマウスで動かした際に、実際のデータ描画の動きを反映させるかどうかを設定します。 チェックが入っている場合:赤いライン位置を優先して描画されます。 チェックが入っていない場合:赤いライン位置ではなく IRONCAD から返ってくる情報を優先します。

そのため、大規模データで IRONCAD の動きが遅いと感じる場合はチェックを入れてください。 小規模データでマウスの動きと IRONCAD の動作スピードに差がない場合にはチェックは不要です。 ※ PC の性能によりチェックが必要な場合があります。

C:¥Users¥Sadar	matsu¥Desktop¥F ti	ry¥LR Mate200	iD.ics - RSS	equencer					
7	۲	jA	еР	аP	tΡ	¢°			
Capture Robot		00:00:00.000	End Point 00:00:	Arc Point 01.000	1001 Path 00:00:02.0	Settings	Record Video 0:00:03.000	00:00	:04.0
00.0	0.02.000					Í			
#D Robot: LR #2 #3 #4	Mate200iD 5 /w EndPoint	<b>A</b>		(65	1.67% .1mm/s	-		<b>A</b>	45.5 (3.6
#5									>
#6 *	:000200 Names "C.Y	l la aveVC.		TIME	0.00.02.000				
(1) ID: 0X 16886	690320, Name: C:#	Users#5a		TIME: 0	0:00:02.000			. T	

③ Auto Switching to IronCAD

RSSequencer の画面操作から IRONCAD 画面操作への移行がスムーズになります。 マウスを IRONCAD 側へ移動するだけで IRONCAD を認識し、 IRONCAD の操作に移ります。 ※当社ではチェックありを推奨しています。

4 Enable Exit RSS equencer with ESC key

> RSS equencer の画面を閉じる場合に Esc キーで閉じることができます。

(5) Repeat Play

作成したシミュレーションはスペースキー(半角モード)で再生することが可能です。 その際に、リピート状態にしたい場合にチェックを入れます。 [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 – as of 2021/8/3]

icROBOSim インストールとライセンス認証方法

6 Time Stamp Auto Increment

ポイントを登録した際に、赤いラインが登録ポイントから何秒後に移るかを設定することができます。 1 秒ごとにポイント登録が多い場合は、「1000 (ms)」と入力します。



O Reset Position on Window Closes

RSSequencer の画面を閉じた際に、データの状態が0秒地点に戻ります。 RSSequencer の画面を閉じた位置で残したい場合はチェックを外してください。

(8) Robot Code Save first bypass

icROBOSim Lv.2、Lv.3 のお客様のみ Track 名を右クリックし、Csv またはメーカーコードへファイル出力する場合、保存画面に移行せずファイルが先 に開く設定です。 出力したファイルを確認したあとで保存する場合にチェックを入れてください。

1 Record Video

ご使用のモニター解像度により設定を変更できます。 4K モニター(3840 × 2160)まで対応

• (D) - トラック名

Capture したロボットやエレメントが表示されます。 登録数に上限はありませんが、多数を一度に表示するにはモニターの高さも必要です。 デュアルモニターやユニット単位で分けてシミュレーションされることを推奨します。

- (E) 表示時間のスタンプスケーラー
   赤いラインが止まっている時間を表示します。
- (F) ロボット各軸の可動範囲スケーラーと値( J1 軸から J6 軸 )
   当社から提供するロボットを Capture Robot した際に、ロボットデータを選択すると表示されます。
- (G) -#D~#8 : シミュレーションを作成できる数
   同一の IRONCAD データを使用して、最大 8 種類のシミュレーションを作成できます。

# <u>V</u>:icROBOSim でトラブルが発生した時は?

現象1) API Failed: 既存の接続はリモートホストに強制的に切断されました。というエラーが出る場合

C:¥Users	¥hidaka	¥Documents¥IRO	NCAD 2014¥h	nidaka¥test	-3.ics - RSSe	quencer				<b>x</b>
7	2		jA	еP	hС	hO	¢¢			
Capture	Robot	Capture Element	Joint Angle	End Point	Hand Close	Hand Open	Settings	3		
00:0	00:00.	00:00:00	0:00 00:0	0:01.000	00:00:02.00	0:00:00	3.000	00:00:04.000	00:00:05.000	00:00:06.000
		WSAError: 既存の接	続はリモートホス	トに強制的にお	フル断されました。					•
	12:12:06	API Failed: sr = 0xFF	FFFFFF							
		API Called: m_socket	.Fetch(pktD)	17-3440657-1	の単くさわました					
	WSALTOTIEはアナートストンで見ていたのであったのであったのであったのであったのではないです。									
										Ŧ
4										4
M API F	Failed: s	er = 0xFFFFFFFF, A	PI Called: m_	socket.Fet	ch(pktD), WS	βA				•

原因1) IRONCAD を2つ以上起動している場合に、この現象が発生します。

(RSS Server の表示で Socket Error が表示されます)

icROBOSim は IRONCAD 上で 1 つしか起動しません。 どちらか 1 つをお使いください。

原因 2) UDP Port: 60000 の数値を書き換えた場合



> Setting 画面で、Port 番号を 30000 などの数値に書き換えた場合、エラーが出ます。 Port: 60000 の 数値に戻してご使用ください。

icROBOSim™ RSServer Connection	via Command Line				
Target Host: Iocalhost Port: 6000	Cache EndPoint Packets				
Options					
Snap On Grid	Redraw after Flush Packets				
☑ Initiate Timer for Updating IronCAD	TimeStamp Auto Increment				
Auto Switching to IronCAD	Incremental: 1000 ms				
Enable Exit RSSequencer with ESC key	Reset Position on Window Closed				
Enable Auto Recording	Status EndPoint Coordinate				
Repeat Play					
Record Video					
High-DPI Scaling Factor: 100 %	● 1920 x 1080P ○ 1280 x 720P				
RSSequencer v0.10.1.28 (RSServer v0.10.1.28) Serial No: RSP3-5E2E-6859-9BE7 (Level 3)	OK Cancel				

原因3) RSSequencer 画面が IRONCAD の裏に移動してしまう場合は正常に動作していません。 動作を復帰させるには「 Reconnect 」をクリックして再接続を実行してください。



- [お客様向け資料 : icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- 原因4)ユーザーインターフェースのボタンが押せない。

初回のみ IRONCAD を管理者権限で起動してください。 デスクトップの IRONCAD アイコンを右クリックし、「管理者として実行」します。



# <u>VI:icROBOSim のライセンスを違う PC で使用するには?</u>

icROBOSim のライセンスは、PC 毎に導入が必要ですが、違う PC で利用したい場合は、現在使用している PC の Activation を解除 (Deactivate) して、違う PC で使用する事ができます。 注記) ライセンスを「 解除する」 PC とライセンスを「 認証する 」 PC のどちらもインターネットに接続できる環境で 実施してください。

1) IRONCAD を起動します。(起動している場合は、一度終了します)



2) 下記の画面が表示されたら、キーボード左側の「 Shift 」キーを長押しします。 ※アクティベーション画面が表示されるまで長押しします。



- [お客様向け資料: icROBOSimTM 導入手順書 as of 2021/8/3] icROBOSim インストールとライセンス認証方法
- 3)「 via Internet Connection 」を選択して「 Deactivate 」をクリックします。

	m™- Robotic Simulation for IronCAD ght 2014-2020 CreativeMachine, Ltd.
Informations	
Product Name:	RSServer - icROBOSim™ Server
Serial Number:	
Note: Input you activation	r serial number and choose the method
Method	nnection
Via Mail: Save	e Request Info.
Deactivate	Activate Cancel

4) 「はい」をクリックして、ライセンスを無効にします。

RSServer	×
?	Are you sure you want to deactivat the current license? Serial No: ICRS-Classical and Lock ID: { }
	(はい(Y) しいいえ( <u>N</u> )

5)「Successfully」が表示されたら、ライセンスのエクスポートは成功です。



また Deactivate(ライセンスの解除)が完了すると、デスクトップにテキストファイル( シリアル番号名 )が

作成されます。



次に、移行したい PC( IRONCAD/INOVATE をインストール済みのもの )を用意します。 本手順書の I 、IIを実行してください。

I:アプリケーションの導入

II: Activation の有効化

なお、ライセンスを有効化する際には、シリアル番号の入力が必要です。

ライセンスを解除(Deactivate)した PCの Serial Number をお使いください。

<サンプル紹介>

C:¥Program Files¥icROBOSim¥2020¥Samples にサンプルが保存されております。 下図のタイムチャートの赤いスライダーバーを左右に動かして、練習にご利用ください。



以上