

## ■ **rcs1 Offline - Das Offline Programmiersystem zur rcs1**

---

**Damit kommen Sie ganz einfach von der Konstruktion direkt in die Anwendung!**

Die Robotersteuerung lässt sich realitätsnah simulieren:

- In einem "Virtual Controller" läuft eine echte Robotersteuerung, die einen virtuellen Roboter bewegt.
- In einer hochflexiblen graphischen Oberfläche lassen sich beliebige Roboteranwendungen in frei konfigurierbaren Umgebungen simulieren.

**Realitätsnähe:** Die Simulationskinematik, die Bahnplanung und das Echtzeitverhalten ist im Simulationssystem dem realen Steuerungssystem identisch.

**Hochflexibel:** Werkzeuge und Umgebung können frei konfiguriert werden. Objekte können CAD-kompatibel eingebunden werden.