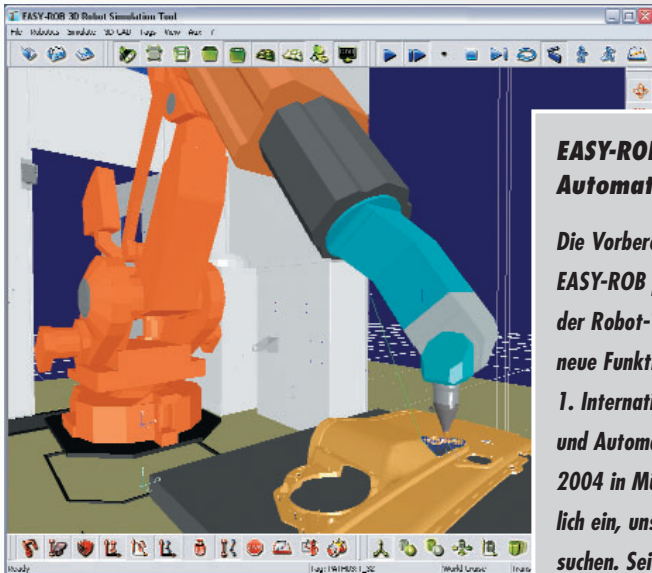




NEWS



Laserschneidzelle,
Robot-Technology GmbH

EASY-ROB auf der Automatica 2004 in München

Die Vorbereitung läuft auf Hochtouren: EASY-ROB präsentiert gemeinsam mit der Robot-Technology GmbH exklusiv neue Funktionen der Software auf der 1. Internationalen Fachmesse Robotik und Automation vom 15. bis 18. Juni 2004 in München. Wir laden Sie herzlich ein, uns am Stand A3.137 zu besuchen. Seien Sie gespannt auf unsere Messe-Neuigkeiten.

Topthema

EASY-ROB™ Sim Kernel

Freigeschnittener EASY-ROB™ Kinematikkernel steht für die Integration in andere Softwareanwendungen zur Verfügung

EASY-ROB ist mit dem neuen EASY-ROB™ Sim Kernel ein Durchbruch gelungen: Mit dem EASY-ROB™ Sim Kernel können Sie nun Roboterkinematiken in eigenen Programmen simulieren. Der EASY-ROB™ Sim Kernel kann als DLL (Dynamic Link Library) leicht in Ihre Programme eingebunden werden. Planen Sie mit dem EASY-ROB™ Sim Kernel Ihre eigenen individuellen Arbeitszellen; überprüfen Sie direkt die Erreichbarkeit und Verfahrbereichsüberschreitungen selbst entwickelter Kinematiken und simulieren Sie Materialflüsse in der digitalen Fabrik. Der EASY-ROB™ Sim Kernel macht es Ihnen leicht.

Mit dem EASY-ROB™ Sim Kernel können Sie alle Roboterkinematiken simulieren, die in EASY-ROB™ zur Verfügung stehen: ABB, Kuka, Reis, Stäubli, b+m surface systems und Sondermaschinen, die in EASY-ROB™ entwickelt worden sind.

Weitere Informationen finden Sie wie

gewohnt im Internet unter www.easy-rob.com. Dort präsentiert EASY-ROB auch Beispiele für Integrationen des EASY-ROB™ Sim Kernels in Windowsapplikationen (Open GL).

Neu: ABB und KUKA Programmexport

Ein EASY-ROB™ Programm (ERPL) kann während der Simulation in ein ABB S4 oder KUKA KRL Programm übersetzt werden. Der Postprozessor steht als OpenSource (C-Code/API) zur Verfügung und ist somit an Ihre Bedürfnisse bestens adaptierbar. Sie können sich das Programm aus der Simulation erzeugen, das Sie brauchen – alle EASY-ROB™ Daten sind somit für die Programmierung lauffähiger Programme verfügbar.

Weitere generische Postprozessorbeispiele sind beispielsweise für Stäubli/Motoman bis Ende des 3.Quartals 2004 geplant.

IN DIESER AUSGABE

Topthema: EASY-ROB™ Sim Kernel

Bequem: Import von VRML 2.0

Über 200 EASY-ROB™-Lizenzen seit 2001 verkauft

Neu: ABB und KUKA Programmexport

Gemeinsam: EASY-ROB™ Sim Kernel in FAMOS

Erweitert: Multiple Paths

Bequem: Import von VRML 2.0

Wie in den letzten EASY-ROB News angekündigt, ist es nun möglich, Geometrien aus CAD-Systemen per VRML 2.0 Format zu importieren. Weitere CAD-Schnittstellen stehen Ihnen als STL-Format und IGRIP® Partfile Import zur Verfügung. Auch CAD-Geometrien aus SolidWorks und CATIA können so problemlos übernommen werden.

Tipps zur Hardware

Wir empfehlen bei bestehenden Systemen den aktuellsten Grafikkartentreiber zu benutzen, um Probleme bei der Nutzung von EASY-ROB™ zu vermeiden. Beim Neukauf von Hardware achten Sie am besten auf Grafikkarten von NVIDIA GeForce mit mindestens 64 MB Speicher.

EASY-ROB™ über 200x verkauft

Seit 2001 wurden über 200 EASY-ROB™-Lizenzen verkauft, davon circa 75% an industrielle Nutzer. Über 60 Kunden vertrauen heute EASY-ROB™, jeder nutzt im Schnitt drei bis vier Lizenzen.

Gemeinsam: EASY-ROB™ Sim Kernel in FAMOS

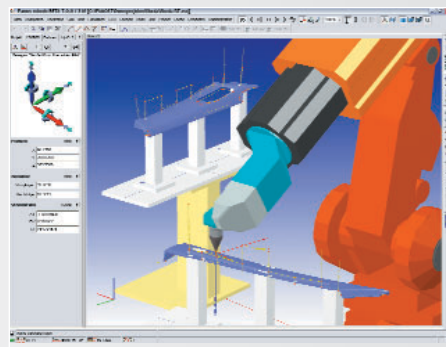
carat robotic innovation GmbH und EASY-ROB präsentieren Ihnen auf der Automatica 2004 erstmalig FAMOS mit dem EASY-ROB™ Sim Kernel

Besuchen Sie die carat robotic innovation GmbH auf der Automatica 2004 in München und sehen Sie die erste Beispielintegration des EASY-ROB™ Sim Kernels: Die Softwarelösung FAMOS robotic® der Firma carat robotic innovation GmbH kann mit dem EASY-ROB™ Sim Kernel nun auch Roboter simulieren.

Anwender mussten früher programmierte Bahnen von FAMOS robotic® in EASY-ROB™ exportieren, um sie dort auf Erreichbarkeit zu prüfen. Änderungen im Layout mussten dann manuell – und sehr umständlich – von EASY-ROB™ nach FAMOS robotic® übertragen werden, um die Programme für die Robotersteuerung zu optimieren. Heute können Erreichbarkeit, Kollisionen und Bahnen sofort in FAMOS robotic® geprüft werden. Ihr Vorteil: Sie können Roboter unabhängig vom Programm simulieren – so können Sie auch Roboter austauschen.

Mit FAMOS robotic® und EASY-ROB™ steht Ihnen nun ein roboterunabhängiges

Simulations- und OLP-Tool zur Verfügung. Insbesondere mittelständische Unternehmen werden davon profitieren, ist doch das Programm stark auf ihre Bedürfnisse zugeschnitten.



FAMOS robotic® Version 7

Wann nutzen Sie am besten EASY-ROB™, wann FAMOS robotic®?

EASY-ROB™ ist ein Planungs- und Simulationsprogramm mit dem Ziel, Arbeitszellen auf Machbarkeit, mögliche Kollisionen und die freie Beweglichkeit des

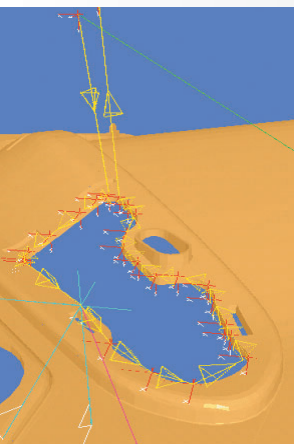
Roboters zu überprüfen (Zugänglichkeitsuntersuchungen). Am besten nutzen Sie EASY-ROB™ für die Optimierung in der Layoutplanung und Verbesserung von Bewegungsbahnen sowie zur Visualisierung von Roboterzellen. EASY-ROB™ arbeitet roboterunabhängig und verfügt über alle gängigen Roboterbibliotheken.

Mit FAMOS robotic® können Sie Bauteile offline programmieren. Industrieroboter-gestützte Technologien wie Fräsen, Beschneiden, Sprühen und Wasserstrahl-schneiden werden mit FAMOS robotic® unterstützt. FAMOS robotic® erzeugt lauffähige Programme für die Robotersteuerung und verfügt über Schnittstellen zu ABB, KUKA, Stäubli und Reis. Innovative Funktionen erlauben die Kombination von Offline-Programmierung und Teachen.

Kundenfreundlich: die neue Sensorschnittstelle

EASY-ROB hat auf vielfältigen Kundenwunsch eine neue Sensorschnittstelle (API) entwickelt, die Ihnen erlaubt, externe Geräte wie z.B. die SpaceMouse oder Digitalisiergeräte zur Erfassung von Achswinkelstellungen und kartesischen Raumpositionen anzuschließen und Daten direkt in EASY-ROB™ zu erfassen.

Erweitert: Multiple Pathes Erzeugen von Tags leicht gemacht



In EASY-ROB™ V 3.609 können Sie nun mehrere Pfade unabhängig voneinander generieren, bearbeiten und im Raum platzieren. So kann ein Pfad an eine Geometrie (Arbeitszelle) angebunden sein (»attached«). Bewegen Sie nun die Geometrie, be-

wegt sich der Pfad automatisch mit. Ihnen stehen nun **neue Funktionen** zur Verfügung, um per Pick & Click selbst Tagpunkte an der Geometrie zu erzeugen (Punkte oder Polygon). Folgende Mauspositionen helfen Ihnen:

Maustaste links:

Position auf der Geometrie auswählen

Maustaste in der Mitte:

neuen Tagpunkt erzeugen

Maustaste rechts:

ausgewählten Tagpunkt platzieren

Bald neue Funktionen in EASY-ROB™

- Sie wollten in EASY-ROB™ schon immer mehrere Roboter gleichzeitig simulieren? Freuen Sie sich auf das 3. Quartal 2004: EASY-ROB™ wird dann mehrere Kinematiken abbilden können.
- Bald gibt es auch den VRML 97 Export für alle, die schon lange darauf warten. Simulationssequenzen eines Roboters können dann auch als VRML 97 exportiert werden. Das VRML 97 Format ist somit im Standardpaket verfügbar.

IMPRESSUM

EASY-ROB NEWS ist der regelmäßige Informationsdienst für Kunden und Interessenten von EASY-ROB™.

Herausgeber und verantwortlich für die Inhalte: Stefan Anton, Kennedyallee 109, 60596 Frankfurt am Main

Redaktion: Stefan Anton, Anke Hsu

Gestaltung und Produktion: vaya/marketing, Am Zauberberg, Robert-Koch-Straße 116d, 65779 Ruppertshain (Taunus), Telefon (0 61 74) 20 37 81, Fax -83, info@vayamarketing.de

Kontakt: Stefan Anton, Tel. (0 69) 67 72 42 87, Fax (0 69) 67 72 43 20, info@easy-rob.com, www.easy-rob.com