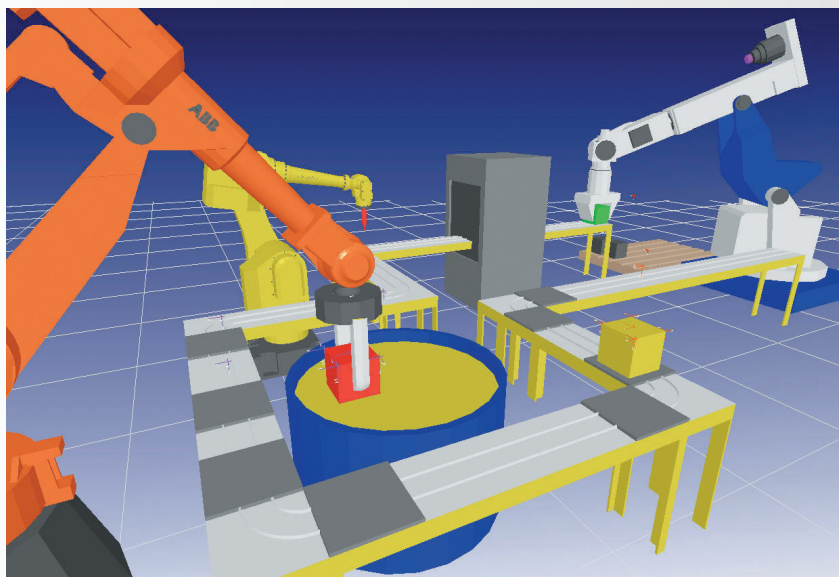




NEWS



Topthema

Neue Multi-Möglichkeiten für Multiple Kinematik

Mit der neuen EASY-ROB™-Version 4.007 ist das **Verketten von Kinematiken** möglich geworden. Anwender können damit zum Beispiel einen Roboter plus lineare Verfahrachse plus Greifer miteinander verknüpfen. Oder ein Portal mit daran hängendem Roboter und dem Förderer darunter.

Auch solche bereits verketteten Kinematiken können **nochmals weiter verkettet** werden. So lassen sich auch die Beziehungen zwischen einzelnen komplexen Systemen simulieren, etwa die Übergabe von Werkstücken.

Das bedeutet: Mit EASY-ROB™ lassen sich jetzt **komplexe „virtuelle Arbeitswelten“** erstellen. Alle relativen Bewegungen in einer Arbeitszelle sind miteinander verbunden – bei jeder Änderung werden die Folgen für sämtliche Kinematiken sichtbar.

Als spezielle Möglichkeit ist die Verkettung von Kinematiken auch „mitten drin in der Kette“ machbar. Ein Werkzeug

muss damit nicht zwangsläufig an der letzten Achse simuliert werden – beispielsweise kann so ein Laser-Resonator an der dritten Achse einbezogen werden.

Greifen von Kinematiken

Mit den neuen Kinematik-Möglichkeiten ist auch das Greifen aus dem Programm-Lauf heraus simulierbar. Beispielsweise das Greifen und Ablegen von Werkzeugen (Werkzeugwechsel) als Verkettung der Kinematiken am Flansch.

C-Funktionen für die Auswahl

Zugleich wurde das leistungsfähige API (Application Programming Interface) von EASY-ROB™ um weitere Befehle erweitert: Die Kinematiken in der Arbeitszelle lassen sich jetzt auch über C-Funktionen auswählen (siehe Befehle im Kasten auf der Rückseite).

IN DIESER AUSGABE

Topthema: Neue Multi-Möglichkeiten für Multiple Kinematik

Version 4.007 zum Download

Multi-KIN Bibliothek

Zusatznutzen mit CodeMeter-Dongle

Neue C-Funktionen

Fachmesse Motek in Sinsheim



27. bis 30. 9. 2005
in Sinsheim
Halle 6, Stand 6510

Wir zeigen gemeinsam mit Teconsult:

- **Robotersimulation mit EASY-ROB™**
Zellenlayout-Planung, Erreichbarkeitsanalyse, Kollisionsprüfung, Verfahr- und Geschwindigkeitsüberwachung, virtuelles Prototyping/Entwicklung neuer Kinematiken.
- **Offline-Programmierung (OLP) mit FAMOS robotic®**
Prozessbezogene Programmierung am Bauteil, Programmoptimierung, Taktzeitenabschätzung.
- **Roboterkalibrierung mit ROSY**
Kalibrierung und Vermessung am Beispiel eines Adept Roboters.

Unser Messepartner:

www.teconsult.de

Ansprechpartner: Dr. Lukas Beyer

Höchst portabel: EASY-ROB™ im CodeMeter

Neuer USB-Stick ist mehr als nur ein WIBU-KEY-Dongle

EASY-ROB™ konnte mit dem WIBU-KEY-Dongle schon bisher mobil eingesetzt werden. Mit dem neuen CodeMeter-USB-Stick wird dem vielfachen Kundenwunsch, das Programm zu jedem

beliebigen Rechner mitnehmen zu können, jetzt noch weit besser entsprochen.

Der CodeMeter-Stick enthält zwei logische Laufwerke. Eines davon enthält EASY-ROB™ im jeweils lizenzierten Umfang. Durch Anstecken am USB-Port eines beliebigen Rechners mit Windows XP ist das Programm sofort lauffähig – ohne Neustart, ohne Installation. Die bereits erstellten Simulations-Dateien sowie CAD-Daten können „irgendwo“ im Netzwerk liegen, auf einem zentralen Server. Oder – und das einer der neuen CodeMeter-Vorteile – auf der zweiten Partition des Sticks mit rund 250 MB Speicherplatz.

Damit ist EASY-ROB™ bei Bedarf noch portabler, für Ergebnis-Präsentationen,

Wochenend-Arbeit, Änderungen und Datentransfers bei Partner-Unternehmen ...

Zusatznutzen immer mit dabei

Das zweite logische Laufwerk des CodeMeter kann mit einer mitgelieferten Verschlüsselungssoftware zum „Sicherheitsbereich“ für Ihre Arbeitsergebnisse sowie andere Daten werden. Und der Clou: EASY-ROB™ liefert den Stick mit einem Passwort-Manager aus. Alle Passworte



immer dabei. Automatisches Ausfüllen der Passwort-Eingaben im Internet-Explorer – also keine Tipp-Arbeit mehr. Und Phishing-Schutz gegen fremde Passwort-Anforderungen.

Zum Topthema von Seite 1

C-Funktionen für Multiple Kinematik

int inq_Get_n_devices (void)

Liefert die Anzahl der Kinematiken/Roboter in der Arbeitszelle

int inq_Get_c_devices_idx (void)

Liefert den Index der aktuellen Kinematik

int inq_Set_device_idx (int device_idx)

Setzt die Kinematik über den Index „aktuell“

int inq_Set_device_name (char *device_name)

Setzt die Kinematik über den jeweiligen Namen „aktuell“

Version 4.007 zum Download

Die neue Version 4.007 steht im EASY-ROB-Kundenbereich zum Download bereit. Mit dabei die neuen Multi-KIN-Bibliotheken sowie Bedienungshinweise für multiple Kinematiken. Voraussetzung ist eine Lizenz der Hauptversion EASY-ROB™ 4.0. www.easy-rob.com

Zeitspar-Tool

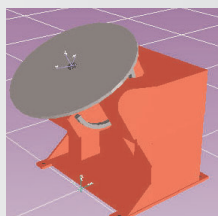
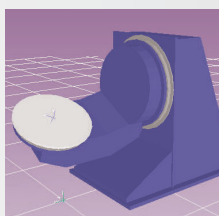
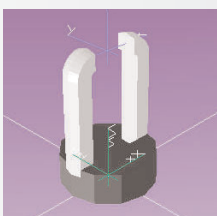
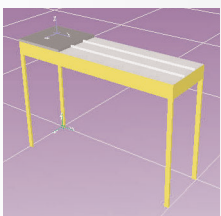
Die Multi-KIN Bibliothek

Weil Sie mehr als Roboter brauchen

EASY-ROB™ stellt jetzt nicht nur Bibliotheken mit allen gängigen Robotern von ABB bis Tricept bereit. Mit der Multi-KIN-Bibliothek stehen auch Entwürfe weiterer kinematischer Systeme zur Verfügung:

- Conveyor und Förderer
- Portale
- Linearachsen
- externe Positionierer und Verfahrsachsen.

Alle diese Modelle lassen sich in den Abmaßen ändern oder aber durch Einlesen von CAD-Geometrien anpassen. Verfügbare Schnittstellen dafür sind VRML 1.0 und 2.0 ('97), STL im Binär- oder ASCII-Format oder das IGRIP® Partfile-Format.



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, Jürgen Juhnke

Gestaltung und Produktion: vaya/marketing, Am Zauberberg, Robert-Koch-Straße 116, 65779 Ruppertshain, Telefon (0 61 74) 2 93 98-70, Fax (0 61 74) 2 55 78 54, 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