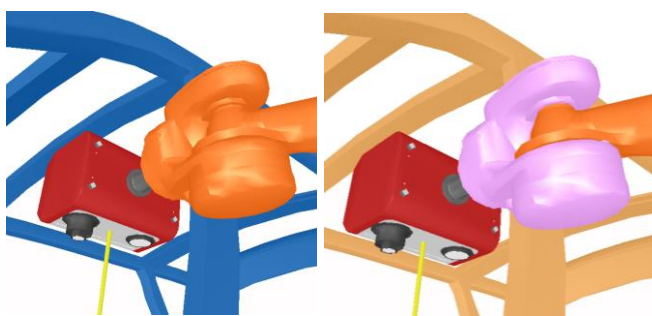


EASY-ROB™ AutoPath™

Kollisionsfreie Bahnplanung

EASY-ROB™ AutoPath™ erzeugt kollisionsfreie Bahnen. Die automatische Berechnung erleichtert die Arbeit des Bedieners erheblich-

Und bringt auch für Ihre Software [Robotics 4.0!](#)



Mit und ohne AutoPath™

- Automatisch berechnete WayPoints verhindern Kollisionen



Automatische Berechnung von WayPoints

- Hindernisse werden durch automatische Berechnung von WayPoints
- mittels ausgereiftem RRT Suchalgorithmus umgangen



API

- C/C++ und C# Methodenklasse `ERAuto_CAPI`



Vorgabe Verfahrbereiche

- Axis-Constraints für die Verfahrbereiche können via API definiert werden



Berechnung Achskonfiguration

- liefert zu jedem WayPoint auch die Achskonfiguration

Vorteile

- Automatische Berechnung von WayPoints und Achskonfigurationen
- Callback Funktionen
- Leichte Integration in technologiebasierte Softwarelösungen
- API Verfügbar

EASY-ROB™ AutoPath™

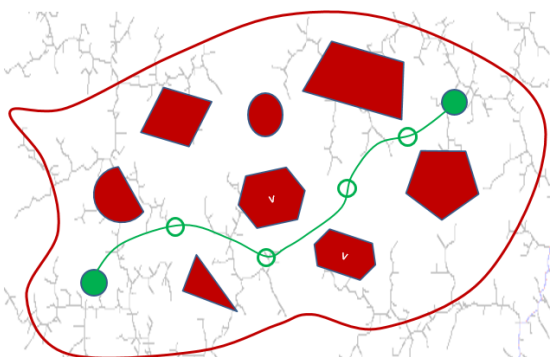
Kollisionsfreie Bahnplanung

Nachdem geometrische Bedingungen erfüllt sind erfolgt anschließend die Kollisionsprüfung. Weitere Informationen zu EASY-ROB™ [Collision](#) finden Sie im entsprechenden Flyer.



Callback Funktion

- Cartesian Space
- Collision
- Tube Constraints
- Travel Ranges
- Lassen Sie auch Ihre individuellen benötigten Einschränkungen (Constraints) einfließen



Anwendungsmöglichkeiten

- Industrieroboter
- Serviceroboter
- Animation und Simulation
- Bewegungsplanung
- MonWayetests
- Offline Programmierung
- Messprotokolle
- Autonomes Fahren
- Branchenunabhängig

Integration

- Detaillierte Doxygen Dokumentation
- Programmierbeispiele MS Visual Studio® C/C++ und C#

Systemanforderungen

- Windows® 10 64-Bit

Support

- Unterstützung für die individuelle Einbindung

Weitere Module verfügbar:

- EASY-ROB™ [Collision](#)
- EASY-ROB™ [ERK](#)
- EASY-ROB™ [RobLibs](#)