

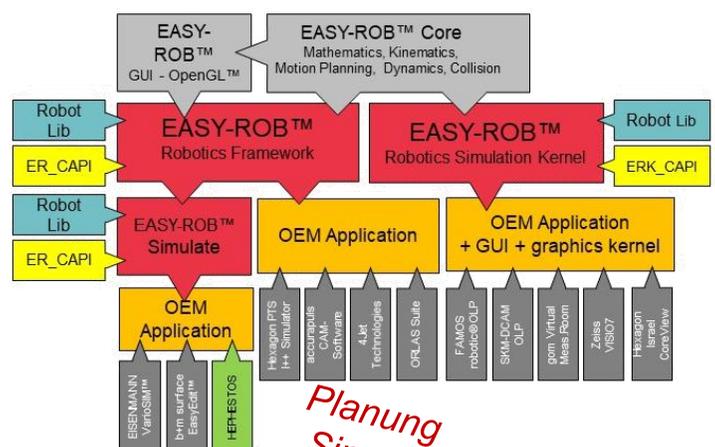
EASY-ROB™ Framework

EROSA - EASY-ROB™ Open Software Architecture

Das EASY-ROB™ Framework ist ein Plug-In mit OpenGL™ Visualisierung zur Integration in eigene Anwendungen. Die offene Softwarearchitektur „EROSA“ erlaubt es die DLL mit der exportierten Methoden-Klasse ER_CAPI bidirektional anzusteuern.

Roboter-Bibliotheken

- **Standard Roboter Bibliotheken**
adept, b+m, Comau, Denso, Eisenmann VarioRobots, Güdel, igm, Kawasaki, Manz-Automation, Mitsubishi, OTC-Daihen, Unimation, Universal Robots
- **Optionale Roboter Bibliotheken**
Abb, Fanuc, Kuka, Yaskawa, PKM Delta, Stäubli, Tricept®,
- Mehr als 1000 Stück
- Modellierung von eigenen Robotern, Positionieren, Greifern, Drehtischen und speziellen Kinematiken
- Formel Parser mit mathematischen Funktionen
- Numerisches Lösungsverfahren



*Planung
Simulation
Optimierung
Verifikation
Ergebnisanalyse*

Interpolation

- Verfahrensarten: PTP, LIN, CIRC, SLEW
- Ruckfreies und phasensynchrones Geschwindigkeitsprofil
- Werkzeug- und werkstückführende Bewegung (externer TCP)
- Taktzeitabschätzung

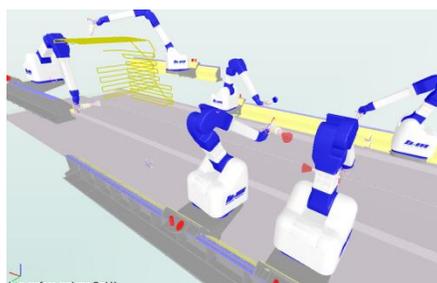
Vorteile

- Integration in technologiebasierte Softwarelösungen
- Bidirektionale Ansteuerung
- 100% Robotics Know-How
- Kollisionserkennung mit Toleranz
- AutoPath™ kollisionsfreie Pfadplanung
- Platzierung des OpenGL™ Fensters
- Verfügbar unter Windows® (x64)

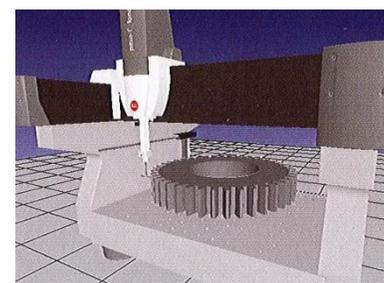
Integrationsbeispiele



Eurobot Control Station, ECoS
EADS astrium, ESTEC



EasyEdit™ Fahrerhauslackierung
b+m surface systems GmbH



QUINDOS mit I++ Simulator
Hexagon Metrology GmbH

EASY-ROB™ Framework

EROSA - EASY-ROB™ Open Software Architecture

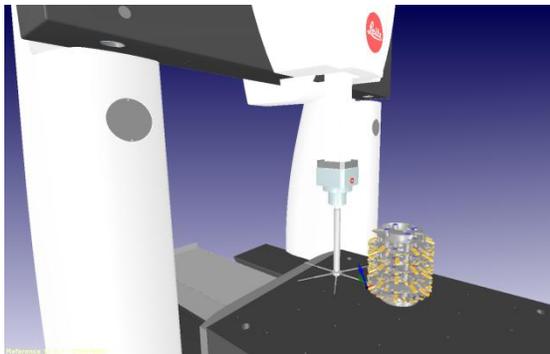
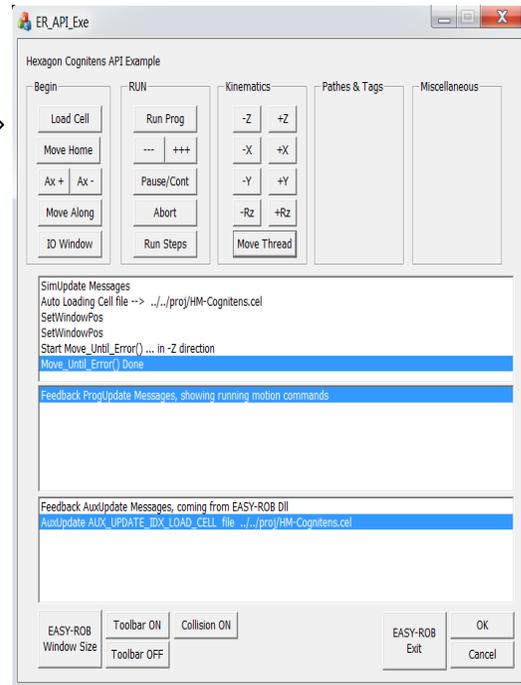
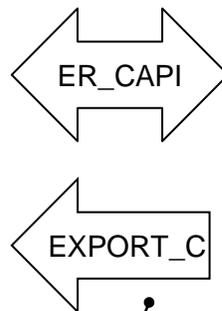


Bild: I++ Simulator, Hexagon
EASY-ROB™ Framework mit OpenGL™
Window

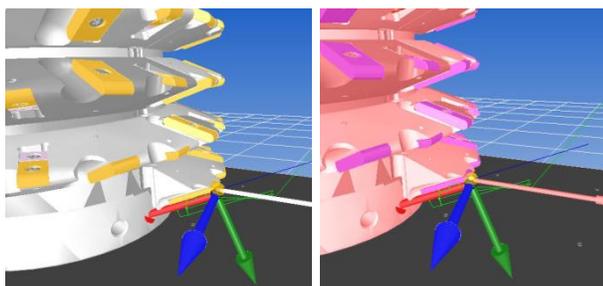


OEM Applikation (Exe)
technologiebasierte Software



```
int OpenFileDialog (CWnd *)
int ProclineUpdate ()
int AuxUpdate ()
```

Kollisionserkennung



Taktile Antastung

Positive Kollision

Systemanforderungen

- Windows® 10 (x64)

Integration

- Detaillierte Doxygen Dokumentation
- Methodenklasse ER_CAPI
- Programmierbeispiele
Kinematik, Simulation & Verifikation für
Microsoft® Visual Studio C++ Compiler
Entwicklungsumgebung

Support

- Unterstützung für die individuelle
Einbindung