

# EASY-ROB™ Kernel

„Der Robotics Booster für Ihre Applikation“

Ihre Applikation benötigt Robotics-Funktionalität?

Dann ist der EASY-ROB™ Kernel die richtige Lösung.



## Roboter-Kinematiken

- Vorwärts- und inverse Transformation
- Roboter Bibliotheken von ABB über Fanuc bis Universal Robots, u.v.m.
- Positionierer, Geräte und Werkzeuge aus einer umfangreichen Bibliothek
- Mehr als 1000 Stück

## Vorteile

- Integration in technologiebasierte Softwarelösungen
- 100% Robotics Know-How verfügbar
- Roboterbibliotheken
- Trajektorienplanung und -ausführung
- ToolBox - Berechnung externer Achsen
- AutoPath™ - kollisionsfreie Bahnplanung
- Kollisionserkennung mit Toleranz
- Verfügbar als Windows® 64-Bit DLL

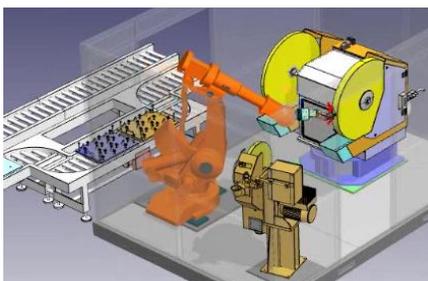
## Trajektorienplanung und -ausführung

- Verfaharten: PTP, LIN, CIRC, SLEW
- Ruckfreies und phasensynchrones Geschwindigkeitsprofil
- Werkzeug- und werkstückführende Bewegung (externer TCP)
- Synchronisation mit externen Achsen
- Track Motion (LVA), Conveyor Tracking
- Lackieranlagen, Tracking Windows
- ToolPath (Trajektorien) Definition
- Automatische Geschwindigkeitsreduzierung
- Taktzeitabschätzung

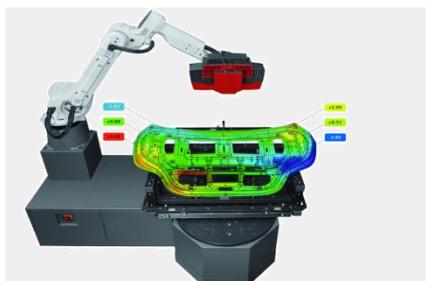
## ToolBox - PostProc - AutoPath

- ToolBox - Individuelle Anpassungen
- PostProc - API, erzeugt aus dem ToolPath ein Roboterprogramm
- AutoPath™ - kollisionsfreie Bahnplanung, Verwendung von Constraints

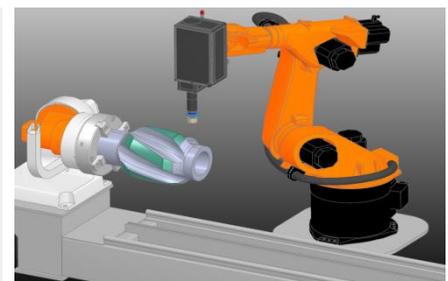
## Integrationsbeispiele



Offline-Programmiersystem  
FAMOS robotic®, carat robotic GmbH



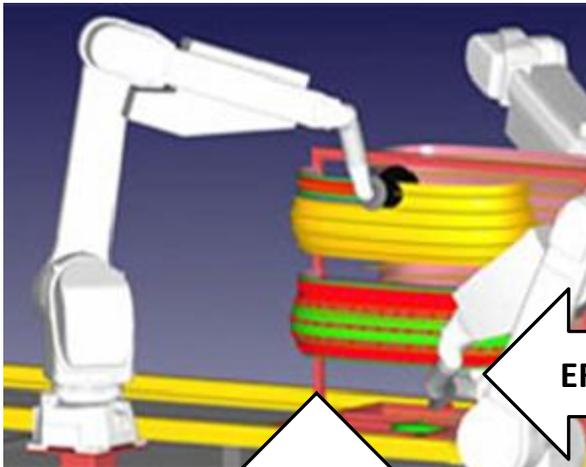
Virtueller Messraum (VMR),  
ATOS Professional, GOM GmbH



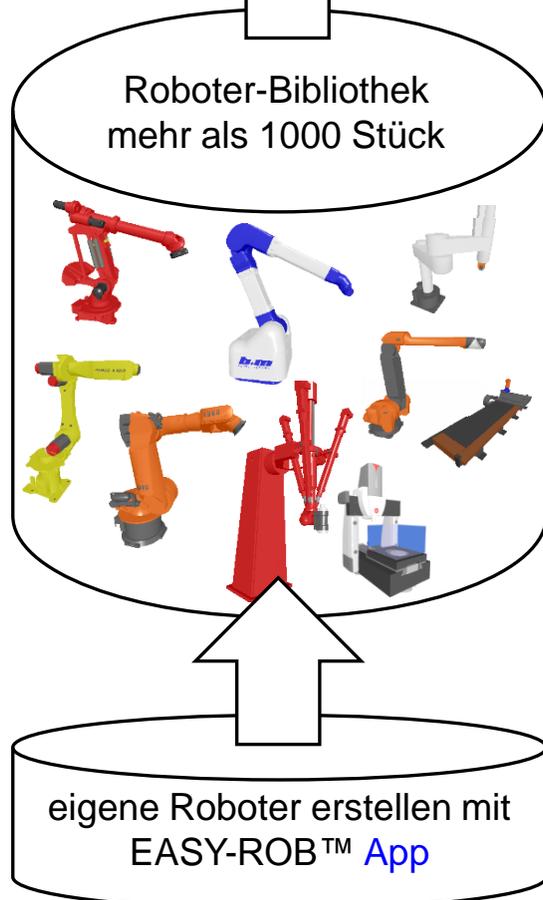
Laser-Pulver-Auftragsschweißen  
SKM DCAM, S.K.M Informatik GmbH

# EASY-ROB™ Kernel

OEM Applikation: technologiebasierte Software mit eigener 3D-Visualisierung



ERK\_CAPI



EASY-ROB™ Kernel	
erk_capi.h	
erk_capi_types.h	
EasySimKernelx64.lib	
EasySimKernelx64.dll	
EasySimKernel_tboxx64.dll	
EasySimKernel_apippx64.dll	
er_wibukeyx64.dll	
er_codemeterx64.dll	
 EASY-ROB-Robotics-Simulation-Kernel.chm	

## Systemanforderungen

- Windows® 64-Bit

## Integration

- Detaillierte Doxygen Dokumentation
- Methodenklasse ERK\_CAPI
- Programmierbeispiele: Kinematik, Interpolation, ToolPath, AutoPath für Microsoft® Visual Studio C++ Entwicklungsumgebung

## Support

- Unterstützung für die individuelle Einbindung und Entwicklung der Software-Architektur