

# Bedienungshinweise

## EASY-ROB™ V8.0



November 2019

Version 3.2

Technische Änderungen und Verbesserungen sind vorbehalten



# EASY-ROB™

## Inhaltsverzeichnis

Inhaltsverzeichnis .....	3
Einleitung.....	4
Übersicht der Dokumentation und die Installation .....	4
Inhalt der Installations-CD .....	5
System Dateien .....	7
Environment Datei: easy-rob.env .....	7
Konfigurationsdatei: config.dat .....	14
Lizenzdatei: license.dat .....	19
Monitoring Message Datei: moni_msg.txt .....	20
Bevorzugte Pfade Datei: er_LoadFromLibPb_prefered.ini.....	21
Working Pathes File: easy-rob.pth.....	22
Lokalisationsdatei: easy-rob-localizationx64.ini.....	24
Erste Schritte mit EASY-ROB™ .....	25
Short Keys und Start-Optionen .....	38
Allgemeine Funktionen .....	47
Positionierung des Fußbodens .....	47
TCP TRACE.....	48
Kollisionsprüfung in EASY-ROB™.....	50
Exportieren einer Arbeitszelle .....	54
Dialoge & Windows .....	57
Device Manager.....	57
Capture Image .....	59
Navigator Window.....	60
Frame Dialog .....	63
3D CAD Window.....	66
Kinematics Window .....	70
Jog Window .....	74
Tag Window .....	76
Erzeugen und Ausrichten von Tags .....	80
Koordinaten- und Bezugssysteme eines Pfades.....	81
Teach Window .....	83
CAD-Import Window .....	88
Mini Tutorial.....	90
Erzeugen von Tagpunkten an 3D Geometrien .....	90
Multi-KIN .....	94
Trajektorienplanung und -Interpolation .....	98
Multi-Program .....	104
Verwendung digitaler Signale .....	104
Internet Links .....	106
Kontakt .....	108
Platz für Ihre Notizen .....	109

# EASY-ROB™

Bedienungshinweise

## Einleitung

### Übersicht der Dokumentation und die Installation

Die Bedienungshinweise werden Sie bei der Arbeit mit EASY-ROB™ unterstützen. Die Bedienungshinweise enthalten detaillierte Information die erforderlich sind, um die Software mit allen Funktionalitäten von Anfang an richtig zu nutzen.

Neben Informationen über die System-Dateien für die grundsätzliche Konfiguration bzw. das Erscheinungsbild, gibt es Beschreibungen über die Short Keys oder die Hauptdialoge und ein paar kurze Tutorials.

Für die optimale Unterstützung nutzen Sie bitte die gesamte verfügbare Dokumentation zu EASY-ROB™.

#### Liste der existierenden Dokumentation :

- Produktbeschreibung  
(Allgemeine Beschreibung aller EASY-ROB™- Produkte, Optionen und API's)
- Bedienungshinweise  
(Wie nutzt man EASY-ROB™. Detaillierte Beschreibung zu System-Dateien, Funktionen und Dialogen)
- EASY-ROB-ERPL  
(Referenz zu ERPL- und ERCL-Sprache)
- TrainLib-Tutorial  
(Schulungsunterlagen)
- Installationsanleitung  
(Detaillierte Beschreibung für die gesamte Installationsprozedur)

Bitte installieren Sie auch die folgenden Bibliotheken:

- TRAINLib (Schulungsbibliothek)  
(Die Schulungsbibliothek unterstützen den Bediener bei den ersten Schritten in EASY-ROB™ von der leeren Arbeitszelle bis zur Simulation)
- Beispielordner "Proj\_example\_erpl"  
(Die Beispiele zeigen die Anwendung der ERPL- und ERCL-Sprache)

#### Installation:

Für die Installation von EASY-ROB™ folgen Sie den Anweisungen des Dokuments "Installationsanleitung". Darin ist die gesamte Installationsprozedur detailliert beschrieben.

# EASY-ROB™

Bedienungshinweise

## Einleitung

### Inhalt der Installations-CD

Im Hauptverzeichnis befinden sich die Installationsprogramme für die folgenden EASY-ROB™-Produkte

- |                                     |   |
|-------------------------------------|---|
| • Installationsanleitung.pdf        | Anleitung zur Installation von EASY-ROB™                      |
| • EASY-ROB App Setup x64.exe        | EASY-ROB™ <a href="#">App Professional, Education</a> Version |
| • EASY-ROB LicenseManager Setup.exe | EASY-ROB™ <a href="#">Lizenz Manager</a>                      |
| • EASY-ROB Viewer Setup x64.exe     | kostenfreie EASY-ROB™ <a href="#">Viewer</a> Version          |
| • EASY-ROB Demo Setup x64.exe       | kostenfreie EASY-ROB™ <a href="#">DEMO</a> Version            |
| Installationsanleitung-DEMO.pdf     | mit Anleitung zur Installation                                |

## Inhalt der Installations-CD

### Unterverzeichnisse:

- |  |   |
|--|---|
| • /Easy_Rob_EROSA<br>Project                                 | EASY-ROB™ Offene Softwarearchitektur mit<br>API Beispielen als Microsoft® Visual Studio 2017  |
| • /Easy_Rob_Kernel   | Beispiele und Dokumentationen zum<br>EASY-ROB™ <a href="#">Kernel</a>   |
| • /Easy_Rob_Updates  | <a href="#">Update Archive</a> für die folgenden Produkte   |
| o /Easy_Rob_Framework_Update                                 | EASY-ROB™ <a href="#">Framework</a>   |
| o /Easy_Rob_LicenseManager_Update                            | EASY-ROB™ <a href="#">Lizenz Manager</a>  |
| o /Easy_Rob_App_Update                                       | EASY-ROB™ <a href="#">App Professional, Education</a> Version   |
| o /Easy_Rob_Kernel   | EASY-ROB™ <a href="#">Kernel</a>  |
| o /Easy_Rob_Viewer_Update                                    | EASY-ROB™ <a href="#">Viewer</a> Version  |
| o /SystemFilesTemplate<br>...)                               | Vorlagen für Systemdateien (config.dat, easy-rob.pth,   |
| • /Easy_Rob_Viewerx64  | kostenfreie EASY-ROB™ <a href="#">Viewer</a> Version  |
| • /EasyEdit-Offline-Programm-Editor<br><br>Lackierprogramme) | EasyEdit™, eine kundenspezifische Lösung von<br>b+m surface systems GmbH (OLP für   |
| • /Famos-Demoverision V9                                     | Famos robotic® Demoverision von carat robotic GmbH,<br>verwendet den EASY-ROB™ Kernel   |
| • /Foxit-PDF-Reader  | Foxit-PDF-Reader® zum Lesen von PDF-Dateien   |
| • /Manual<br>wie   | Beispiele und Beschreibungen als PDF-Dokumente  |
| • /Options   | Bedienungs-Hinweise.pdf, EASY-ROB-ERPL_DE.pdf<br>VRML-Examples.zip mit Beispielen zur Konvertierung<br>von VRML II,97 -Dateien in das IGP-Format und<br>anschließender Optimierung „merge“.<br>CAD-Import.zip: IGES-, STEP-, VRML-Import- |
| Beispiele  |   |
| • /Product-Info  | PDF-Dokumente zur EASY-ROB™ Product Suite   |
| • /RobotLib  | Vollständige Roboterbibliothek<br>ABB, KUKA, Stäubli, Fanuc, Yaskawa<br>b+m, Comau, Mitsubishi, Universal Robots...   |
| • /SystemDlls  | Microsoft® Visual C++ Redistributable 2017  |
| • /TeamViewer  | TeamViewer für Präsentation und Remote-Support  |
| o TeamViewerQJ*.exe  | Startet EASY-ROB™ TeamViewer QuickJoin  |
| o TeamViewerQS*.exe  | Startet EASY-ROB™ TeamViewer QuickSupport   |
| • /WibuKey   | Setup für WibuKey & CodeMeter Dongle Treiber  |

# EASY-ROB™

## System Dateien

Bedienungshinweise

### Environment Datei: **easy-rob.env**

Die Environment Datei "**easy-rob.env**" enthält alle Initialeinstellungen für die Erscheinung / das Aussehen von EASY-ROB™ und wird automatisch bei jedem Start von EASY-ROB™ geladen.

Außerdem kann der Bediener die Environment Datei mittels eines ERC-Kommandos während einer Simulation laden und somit die Einstellungen ändern.

Die Datei enthält z.B. Variablen um

- den Fußboden ein- oder auszuschalten
- die Hintergrundfarbe zu verändern
- den Style der Toolbars zu ändern
- Clipping Planes zu setzen
- etc.

Mit einer "eigenen" Environment Datei kann jeder Bediener das EASY-ROB™ mit den „eigenen“ bevorzugten Einstellungen starten und nutzen.

Die Variablen verändern kann der Bediener auf zwei verschiedenen Wegen:

- a) Editieren der Datei „von Hand“
- b) Ändern der Einstellungen in der Anwendung und abspeichern der Datei

Um die Datei zu editieren kann der Bediener

den Tastenkombination verwenden : "**Alt+Shift+E**"

oder das Menü nutzen: File Menu ->Edit-> EASY-ROB System files-> „Environment file“

Um die Umgebung nach Änderungen in EASY-ROB im Environment File zu speichern:

File Menu ->Save-> „Environment file“

Anmerkung:

Ein Ausrufezeichen ( ! ) am Anfang einer Zeile in der Systemdatei steht für eine Kommentarzeile. Sie können jeglichen Kommentar in diese Zeile schreiben – sie wird bei der Ausführung ignoriert.

## Environment Variablen

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
FLOOR_ON	0; 1	Aus-/ Einschalten des Bodens
FLOOR_WIRE_ON	0; 1	Aus-/ Einschalten des Bodens als Drahtmodell
FLOOR_LENGTH	0.100000 ..... 25.000000	Länge des Bodens [m]
FLOOR_DLENGTH	0.100000 ..... 25.000000	Länge eines Quadrats des Bodens [m]
FLOOR_POSITION	X Y Z RX RY RZ X, Y, Z : +/- 0.000 ..... ~ RX, RY, RZ : +/- 0.00 .... +/-180.00	Position des Bodens bezogen auf Welt Null X,Y,Z [mm]; RX,RY,RZ [deg]  Tipp: Nutzen Sie die Funktion um den Boden zu verschieben, wenn der Nullpunkt der Arbeitszelle nicht auf dem Boden liegt.
FLOOR_COLOR	0.0...1.0 0.0...1.0 0.0...1.0 0.0...1.0	Farbe des Bodens [R G B ]  Beispiel: FLOOR_COLOR 0.6800 0.6850 0.6850
BACKGROUND_COLOR	0.0...1.0 0.0...1.0 0.0...1.0	Farbe des Hintergrunds [R G B ]  Beispiel: BACKGROUND_COLOR 0.0050 0.0000 0.3200
HITHER 0.020000	0.000500 ..... 4.000000	Setzen der „vorderen“ Clipping Plane [m]
YONDER 20.000000	1.000000 ..... 200.000000	Setzen der „hinteren“ Clipping Plane [m]
VIEW_STEPS	1 ..... 100	Setzen View Schrittweite
TOOLTIPS	0; 1	Ein-/ Ausschalten der Tips, die beim überfahren mit dem Mauszeiger angezeigt werden.
COI_ON	0; 1	Ein-/ Ausschalten des Center Of Interest.
2_MOUSE_BUTTONS	0; 1	Aus-/ Einschalten der 2-Knopf-Maus  <b>Tipp:</b> Setzen Sie die Variable auf „1“ (Einschalten), wenn Sie eine 2-Knopf-Maus verwenden. Die mittlere Maustaste wird dann über das gleichzeitige drücken der linken und rechten Maustaste realisiert.
MONI_MSG_OUTPUT	0; 1	Aus-/ Einschalten Monitoring MSG



## Environment Variablen

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
S3DM_MENU	0; 1	Aktiviert/deaktiviert Space Mouse Menu
S3DM_SPEED	1.0	Space Mouse Empfindlichkeit
S3DM_THRESHOLD	1.0	Space Mouse Schwellwert
M_TO_UNIT	1000.000 mm 1.000000 m 39.370079 inch	Bedienerdefinierte Einheiten  Die interne EASY-ROB™-Einheit ist "Meter". Die Variable "M_TO_UNIT" definiert in welcher Einheit alle Werte im EASY-ROB™ dargestellt werden. (1m = 1000mm = 39.37inch) Beispiel: M_TO_UNIT 1000.000000 mm -> alle Werte werden in "mm" dargestellt M_TO_UNIT 39.370079 inch -> alle Werte werden in "inch" dargestellt  (siehe auch Menü -> View: ->Graphic View Data)
REMOTE_MSG_OUTPUT	0; 1	Aus-/ Einschalten von „Remote messages“ im Message Window
REMOTE_TRACE_FILE	REMOTE_TRACE_PRG.PRG	Wenn eine „Remote-Verbindung“ besteht, werden die Remote-Kommandos in der Datei gespeichert
EXPORT_FILE	0; 1	Aus-/ Einschalten der Exportfunktion für Arbeitszellen (Die Funktion exportiert alle beteiligten Parts einer Arbeitszelle beim Speichern. So kann sichergestellt werden, dass alle notwendigen Teile für z.B. einen Datenaustausch zusammen sind. (siehe auch Bedienungshinweise)
ENABLE_RUNTIME	0; 1	Aus-/ Einschalten der RunTime-Funktion für Arbeitszellen
TOOLBAR_MODE	2; 0; 1	Ändern des Toolbar Styles 0-Standard Icons 1-Neue Icons Normal 2-Neue Icons Hot (dies ist Default)
SHOW_TAG_CONNECT	0; 1	Aus-/ Einschalten „Verbinde alle Tags im aktuellen Pfad“ (siehe Bedienungshinweise -Tag Window)

## Environment Variablen

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
SHOW_TAG_TEXT	0; 1	Aus-/ Einschalten der Darstellung des Namens aller Tags im aktuellen Pfad (siehe Bedienungshinweise -Tag Window)
TAG_APPROACH_DIRECTION	1;-1;2;-2;3;-3	1 use x direction for picked normal -1 use -x direction for picked normal 2 use y direction for picked normal -2 use -y direction for picked normal 3 use z direction for picked normal -3 use -z direction for picked normal
GRAD_BCKGND	0; 1	Aus-/ Einschalten des gradierten Hintergrund Empfehlung: Setzen Sie "GRAD_BCKGND 0" (OFF), wenn die Grafikkarte „unterdurchschnittlich“ ist.
STOP_UNREACH	0; 1	Aus-/ Einschalten „Stoppe bei unerreichbarer Position“ (siehe Menü-> Simulation -> Run Settings)
STOP_SWE	0; 1	Aus-/ Einschalten „Stoppe bei Erreichen der Verfahrlimits“
KEEP_IN_TRAVEL_RANGE	0; 1	Aus-/ Einschalten „halte Robot Joints in Verfahrbereichen“ Annahme: 1. Achse 6 (rotZ) hat Limits swe=[-180,+180]; 2. KEEP_IN_TRAVEL_RANGE auf ON (1)  Wenn die Achse auf z.B. "+181°" dreht, wird der Achswert automatisch auf "-179°" gesetzt, damit die Mathematik im Hintergrund die Winkel in den Limits berechnet. Um die Mathematik im Hintergrund den kürzesten Winkel zum vorherigen Achswinkel berechnen zu lassen, muss die Variable auf OFF (0) gesetzt werden.  Der Zustand (OFF) ist Default, weil in der Praxis häufiger angewendet.
STOP_SPEED	0; 1	Aus-/ Einschalten „Stoppe bei Überschreitung der Geschwindigkeit“
STOP_ACCEL	0; 1	Aus-/ Einschalten „Stoppe bei Überschreitung der Beschleunigung“
STOP_COLLISION	0; 1	Aus-/ Einschalten „Stoppe bei Kollision“

## Environment Variablen

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
USE_VBO	0; 1	<p>Aus-/ Einschalten <b>Vertex Buffer Objects</b> (falls von Grafikkarte unterstützt)</p> <p>Anmerkung: Bei Nutzung von VBO wird die Geometrie in die Grafikkarte geladen. Um die Rendering-Performance zu steigern, sollte die Geometrie gemerged sein. VBO erfordert mindestens die OpenGL Version 1.5 (Prüfen der vorliegenden Version: Menü -&gt; Aux -&gt; Show current Settings)</p> <p>Bei unerwünschten Effekten (auch mit OpenGL Version 1.5) setzen Sie USE_VBO auf OFF.</p>
DISABLE_CROBOT_BBOX	0; 1	Aus-/ Einschalten „Visualisierung der bBox für den aktuellen Roboter“
DISABLE_3D_CAD_BBOX	0; 1	Aus-/ Einschalten „Visualisierung der bBox für das aktuelle 3D CAD -Objekt
DISABLE_TOOLBAR	00000000 .... 11111111	<p>Ein-/ Ausschalten „Toolbar“</p> <p>Bit 0: alle Toolbars ein Bit 1: Load,Save Toolbar Bit 2: Render Toolbar Bit 3: Run Toolbar Bit 4: OnOff Toolbar Bit 5: 3DCad Toolbar Bit 6: Move Toolbar Bit 7: MouseMove Toolbar</p> <p>Beispiel 00010000 --&gt; Bit 3 schaltet Run Toolbar aus Beispiel 01111110 --&gt; schaltet nur MouseMove Toolbar ein</p>

## Environment Variablen

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
COLL_BODY_ROBOT	0; 1	Aus-/ Einschalten Kollisionsprüfung alle Bodies gegen alle Roboter
COLL_BODY_TOOL	0; 1	Aus-/ Einschalten Kollisionsprüfung alle Bodies gegen alle Tools
COLL_ROBOT_TOOL	0; 1	Aus-/ Einschalten Kollisionsprüfung alle Roboter gegen ihre Tools
COLL_GRAB_BODY_BODY	0; 1	Aus-/ Einschalten Prüfung alle gegriffenen Bodies gegen nicht gegriffenen Bodies
COLL_GRAB_BODY_ROBOT	0; 1	Aus-/ Einschalten Kollisionsprüfung alle gegriffenen Bodies gegen alle Roboter
COLL_ROBOT_ROBOT	0; 1	Aus-/ Einschalten Kollisionsprüfung Roboter gegen sich selbst
COLL_BODY_BODY	0; 1	Aus-/ Einschalten Kollisionsprüfung Bodies gegen sich selbst
COLL_LINE_ENABLE	0; 1	Aus-/ Einschalten der Kollisionslinie
COLL_DETECCODE	0; 1; 2	Auswahl des Collision Detection Codes 0 - Zellen ohne Kollision laden 1 - OpCode (nur x86) 2 - PQP „A Proximity Query PackageA
TEXT SIZE	1 2	Ändert die Schriftgröße für allgemeine Texte und Tags (2. Parameter) 1 - TYPE 10 SEMIBOLD ARIAL bis 8 - TYPE 24 SEMIBOLD ARIAL
WORLD_COORSYS	0; 1	Aus-/ Einschalten des Weltkoordinatensystems
TAG_COORSYS	0; 1	Aus-/ Einschalten des Pfade und Tags
ROBOT_COORSYS	0; 1	Aus-/ Einschalten der Roboter-Achs-Koordinatensystems
ROBOT_BASE_COORSYS	0; 1	Aus-/ Einschalten des Roboter-Basis-Koordinatensystems
BODY_COORSYS	0; 1	Aus-/ Einschalten des Bodykoordinatensystems

## Environment Variablen

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
ROBOT_TCP_COORSYS	0; 1	Aus-/ Einschalten des Roboter-TCP-Koordinatensystems
IPO_COORSYS	0; 1	Aus-/ Einschalten des temporären IPO Koordinatensystems
CRUISE_ROT_FLAGS	<b>LMB</b> ; MMB; RMB, SHIFT, CNTRL	Taste für Rotation der Welt
CRUISE_ZOOM_FLAGS	LMB; <b>MMB</b> ; RMB, SHIFT, CNTRL	Taste für das Zoomen
CRUISE_ZOOM2MB_FLAGS	LMB; MMB; <b>RMB</b> , SHIFT, CNTRL	Falls „2 Mouse Button“ im Aux menu -> „Mouse Mode“ deaktiviert ist; alternative Möglichkeit zum Zoomen
CRUISE_PAN_FLAGS	<b>LMB</b> ; MMB; <b>RMB</b> , SHIFT, CNTRL	Verschieben der Arbeitswelt
CRUISE_ROT_FLAGS_2	LMB; MMB; RMB, SHIFT, CNTRL, <b>UNDEF</b>	Alternative: Taste für Rotation der Welt
CRUISE_ZOOM_FLAGS_2	LMB; MMB; RMB, SHIFT, CNTRL, <b>UNDEF</b>	Alternative: Taste für Zoomen
CRUISE_PAN_FLAGS_2	LMB; MMB; RMB, SHIFT, CNTRL, <b>UNDEF</b>	Alternative: Taste für Verschieben
CRUISE_COMMON_FLAGS	<b>DEFAULT</b>	Filtert Cruise Mouse Button
DLG_TRANSPARENCY	0x1001 alpha; 0x1002 alpha; 0x1004 alpha; 0x1008 alpha; 0x1010 alpha;	Legt den Voreinstellungswert für die Transparenz der Dialoge fest. OFF: 0x1001 Low: 0x1002 Medium; 0x1004 High: 0x1008 User: 0x1010  alpha = 100-255

# EASY-ROB™

## System Dateien

Bedienungshinweise

### Konfigurationsdatei: config.dat

EASY-ROB™ benötigt eine Konfigurationsdatei für den Start. Die Konfigurationsdatei "**config.dat**" wird automatisch bei jedem Start von EASY-ROB™ geladen und enthält Informationen zu:

- dem Pfad / Speicherort der Lizenzdatei "license.dat"
- dem Pfad zu den „temporären Dateien“
- dem Pfad zu den „Benutzerdateien“
- Bibliothekspfade und DLL-Namen, bei Nutzung der API-User DLL Option
- Bevorzugten Editor

Mit einer „eigenen“ Konfigurations-Datei kann jeder Bediener das EASY-ROB™ mit den „eigenen“ bevorzugten Einstellungen starten und nutzen.

Änderungen in der Datei können durch manuelles Editieren vorgenommen werden.

Um die Datei zu editieren kann der Bediener  
den Tastenkombination verwenden : "[Alt+Shift+C](#)"

oder das Menü nutzen: File menu ->Edit-> EASY-ROB System files-> „Config file“

#### Anmerkung:

Ein Ausrufezeichen ( ! ) am Anfang einer Zeile in der Systemdatei steht für eine Kommentarzeile. Sie können jeglichen Kommentar in diese Zeile schreiben – sie wird bei der Ausführung ignoriert.

## Config File

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
LICENSE=	..\n oder komplette Pfadangabe c:\.....\.....\	Pfad für das License-File Default ist der Zielordner der Installation "c:\Programme\EASY_ROB"  (siehe auch Details LICENSE unten)
TMPDIR=	Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt	Beinhaltete Dateien: - moni_msg.txt - HardwareNumber.dat Beispiel für Pfadangabe: TMPDIR=%USERPROFILE%\EASY-ROB\tmp Default ist der Zielordner der Installation
USRDIR=	Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt	Beinhaltete Dateien: - easy-rob.pth (neue Datei) - easy-rob.env - easy-rob-localizationx64.ini - er_LoadFromLibPb.ini - er_LoadFromLibPb_prefered.ini Beispiel für Pfadangabe: USRDIR=%USERPROFILE%\EASY-ROB Default ist der Zielordner der Installation
LIBRARY_PATH=	Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt	Pfad für den Ort der UserDLL's Beispiel: .\n aktueller Ordner ..\n ein Ordner über aktuellem Ordner "c:\home\my_er" absoluter Pfad  <b>Default:</b> LIBRARY_PATH= .\n (siehe auch Details API User DLL unten)
USER_DLL=	"<name> <start option> <comment string>"	Name der UserDLL  (siehe auch API User DLL unten )
EDIT=	Jeder ausführbare Editor z.B.. notepad, notepad++, ...	Variable zum Setzen des bevorzugten Editors. Beispiel: EDIT=notepad oder EDIT= C:\program files\vim\gvim  <b>Default:</b> EDIT= notepad

## Config File

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung
HELPFLN=	.\help.erh	relatives Verzeichnis des help files
ER_KIN_DLL=	er_kinx.dll	API-KIN, Benutzerdefinierter Name für vorwärts und inverse Kinematik x = „“ bei EASY-ROB™ x86 Version x = „x64“ bei EASY-ROB™ x64 Version x = „dll“ bei EASY-ROB™ DLL Version x = „dllx64“ bei EASY-ROB™ DLL x64
ER_IPO_DLL=	er_ipox64.dll	API-IPO, Benutzerdefinierter Name für Bewegungsplanung und Ausführung
ER_DYN_DLL=	er_dynx64.dll	API-DYN, Benutzerdefinierter Name für Dynamik und Steuerung
ER_POST_DLL=	er_postx64.dll	API-PostProcess, Benutzerdefinierter Name für PostProzessor
ER_SENSOR_DLL=	er_sensorx64.dll	Benutzerdefinierter Name für Sensor-Integration
USR_OWNERKEY_DIR=	Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt	Verzeichnis der OwnerKey Datei
USR_OWNERKEY_FLN=	Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt	Name der OwnerKey Datei



### Details zur Variable "LICENSE" in Config file

Jedes EASY-ROB™ Produkt (Ausnahmen sind DEMO- und VIEWER-Version) benötigt eine Lizenz zum Starten.

Diese Lizenz ist eine Textdatei mit dem Namen "**license.dat**" und wird beim Kauf ausgehändigt. Während der Standardinstallation wird die Lizenzdatei automatisch in das Standard-Zielverzeichnis kopiert.

Beim Start von EASY-ROB™ sucht das Programm zunächst in der Config Datei nach dem Pfadangabe der Lizenzdatei. Danach prüft EASY-ROB™ in dem gegebenen Pfad die Lizenz auf Gültigkeit.

#### Anmerkung:

Bei der Standardinstallation wird die Lizenzdatei in das Standard-Zielverzeichnis kopiert:

C:\ Program Files \ EASY-ROB \

wobei die EASY-ROB™ Software in folgendem Pfad installiert wird:

C:\ Program Files \ EASY-ROB \ EASY-ROB x64 \

Aus diesem Grund ist der Defaultwert für die Variable:

`LICENSE= ..\`

#### Achtung:

Wenn Sie nicht die Standardinstallation durchführen oder wenn Sie nach der Installation die Pfade manuell verändern, müssen Sie die Variable für die Lizenzdatei in der Konfigurations-Datei überprüfen und ggf. anpassen.

## Details zu den Variablen "LIBRARY\_PATH" und "USER\_DLL" im Config file

Mit der Option **API-UserDLL** kann EASY-ROB™ individuell per API an die Bedürfnisse angepasst werden. So können eigene Bediendialoge entwickelt und bei jedem Start von EASY-ROB™ automatisch aufgerufen werden.

Die Information für EASY-ROB™, welche UserDLL geladen werden muss, befindet sich auch im Config file.

Die Variable für die Pfadangabe heißt "**LIBRARY\_PATH**" und gibt das Verzeichnis an, in dem die UserDLL abgelegt ist.

Beispiel: LIBRARY\_PATH= .\

Absolute and relative Pfadangaben sind erlaubt:

.\	aktueller Ordner
..\	ein Ordner über aktuellem Ordner
c:\home\my_er	absoluter Pfad
"\\ws01\my_er"	absoluter Pfad

Die Variable für den Namen der UserDLL ist "**USER\_DLL**" und hat 3 Parameter.

1. der DLL Name- z.B. "er\_vad\_exp01.dll"
2. ein Ziffer für die Startoption  
"1" startet den Dialog sofort beim Start von EASY-ROB™  
"0" erfordert den manuellen Start des UserDLL-Dialogs über View Menu-> API UserDLL Dialoge
3. ein Benutzerdefinierter String als Kommentar

Beispiel: USER\_DLL= er\_vad\_exp01.dll 1 Api UserDll Expl\_01  
USER\_DLL= er\_vad\_exp02.dll 1 Api UserDll Expl\_02

### Anmerkung:

Falls Sie die API-UserDLL's nicht im Standardverzeichnis ablegen, müssen Sie sicherstellen, dass alle anderen DLL's (die von der UserDLL benötigt werden) auch gefunden werden können.

# EASY-ROB™

## System Files

Bedienungshinweise

**Lizenzdatei: license.dat**

Die Lizenzdatei „**license.dat**“ enthält einen einmaligen Lizenzschlüssel für das entsprechende Produkt mit Ablaufdatum.

Zum Ansehen der Datei öffnen Sie diese über das Menü:

File -> Edit-> EASY-ROB System files-> „License file“

oder mit der Tastenkombination : “[Alt+Shift+L](#)”

# EASY-ROB™

## System Files

Bedienungshinweise

### Monitoring Message Datei: `moni_msg.txt`

Die Datei „**moni\_msg.txt**“ protokolliert die allgemeine Systeminformation während einer EASY-ROB™ Session.

Dies sind Informationen wie z.B.:

- das „working directory“
- Datum und Zeit
- Lizenzdatei
- alle freigeschalteten bzw. gesperrten Optionen
- Verzeichnis der Environment Datei und Config Datei

Diese Datei kann dem EASY-ROB-Support-Team auch beim Support helfen.

Im Fall eines Problems können Sie die Monitoring Message Datei für die Analyse zusammen mit der Supportanfrage an EASY-ROB schicken.

Um die Datei anzusehen öffnen Sie diese über das Menü:

File -> Edit-> EASY-ROB System files-> „moni\_msg file“

oder mit der Tastenkombination : “**Alt+Shift+M**”

#### **Tipp:**

Im Fall von extrem zeitaufwendigen Informationsausgaben wie z.B. beim Laden einer Arbeitszelle mit extrem vielen Tagpunkten, kann man die Environment Variable `MONI_MSG_OUTPUT` in der Datei “*easy-rob.env*” ausschalten [0].

# EASY-ROB™

## System Files

Bedienungshinweise

**Bevorzugte Pfade Datei: er\_LoadFromLibPb\_prefered.ini**

### Bevorzugte Pfade

Zusätzlich zur automatisch erzeugten Pfadhistorie im Device Manager werden im selben Pulldown-Menü auch so genannte „bevorzugte Pfade“ zur Verfügung gestellt. Die „bevorzugten Pfade“ werden vom Bediener manuell angelegt, in dem er in der Datei „**er\_LoadFromLibPb\_prefered.ini**“ seine bevorzugten Pfade angibt.

Diese Datei wird einmalig vom System angelegt, falls sie nicht existiert. Im Unterschied zu der automatisch erzeugten Pfadhistorie, bleiben die „bevorzugten Pfade“ unverändert und ermöglichen dem Bediener so einen schnellen Zugriff auf seine 12 wichtigsten Pfade.

Die Pfade müssen wie in dem untenstehenden Beispiel komplett angegeben werden. Zeilen, die mit einem Ausrufezeichen beginnen werden als Kommentar gewertet.

Beispiel:

```
!
! This file contains all your prefered/favorite paths
!
! All lines starting with "!" will be ignored
!
! Maximum numbers of paths is 12
!-----
!
C:\Program Files\EASY-ROB\ApplicationLib
C:\Program Files\EASY-ROB\DeviceLib
C:\Program Files\EASY-ROB\RobotLib
C:\Program Files\EASY-ROB\Tutorial\Proj_example_erpl
!
!
```

Um die Datei zu editieren, öffnen Sie diese über das Menü:

File -> Edit-> EASY-ROB System files-> „er\_LoadFromLibPb\_prefered.ini“

# EASY-ROB™

## System Files

Bedienungshinweise

### Working Pathes File: easy-rob.pth

#### Details zu den Variablen „WORKDIR“ und „IGPDIR“ im Working Pathes File

Damit Anwender Ihre eigenen Arbeits- und Geometrieordner festlegen können, welche ggfs. von den Benutzerordnern abweichen, wurden die Pfade für diese Ordner aus der config.dat herausgetrennt und werden zukünftig in der neuen Datei „**easy-rob.pth**“ verwaltet.

Hier können Pfade für die Arbeits- und Geometrieverzeichnis mit

- WORKDIR=
- IGPDIR=

festgesetzt werden.

Um eine gute Übersicht zu behalten wird empfohlen alle Projekte in separaten Bibliotheken zu speichern und in diesen wiederum eine bestimmte Ordnung einzuhalten.

Die Datenhaltungs-Philosophie in EASY-ROB™ basiert auf 2 Verzeichnissen.

Dem „working directory“/ „Arbeitsverzeichnis“ (WORKDIR) und dem „3D CAD Verzeichnis“ (IGPDIR).

Das „working directory“ (WORKDIR) enthält:

- Zelldateien (\*.cel)
- Roboterdateien (\*.rob)
- Programmdateien (\*.prg)
- Views (\*.vie)
- Text (\*.txt),
- Bitmaps (\*.bmp)
- Daten (\*.dat)
- JPEG (\*.jpg)

Das 3D CAD Verzeichnis (IGPDIR) enthält alle 3D Geometrien wie:

- \*.igp
- \*.stl
- \*.wrl
- \*.stp
- \*.3ds

## Working Pathes File

### Details zu den Variablen „WORKDIR“ und „IGPDIR“ in Working Pathes File

Damit EASY-ROB™ die entsprechenden Parts/Teile einer Arbeitszelle finden kann, müssen die WORKDIR-Pfade und IGPDIR-Pfade in der Working Pathes File deklariert werden.

Beispiel:

WORKDIR= ..\ApplicationLib\ArcWelding

IGPDIR= ..\ApplicationLib\ArcWelding\igp

Mittels dieser Pfadangaben „weiß“ das System wo die entsprechenden Teile, Programme und Roboter für eine bestimmte Zelle zu finden sind.

#### Note:

Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt:

.\	aktueller Ordner
..\	ein Ordner über aktuellem Ordner
"c:\home\my_er"	absoluter Pfad
\\ws01\my_er	absoluter Pfad

#### Wichtiger Hinweis:

Eine EASY-ROB™ Zelle- bzw. Roboterdatei (.cel/.rob) enthält lediglich den Dateinamen (plus Endung) von einer 3D CAD Geometrie, aber nicht den Inhalt!

Um eine angegebene Datei auf der Festplatte, dem Memorystick oder im Netzwerk zu finden, sucht EASY-ROB™ in allen definierten IGPDIR-Pfaden. Standardmäßig sucht EASY-ROB™ auch im Unterordner mit dem Namen „.igp“ der geladenen Zell- bzw. Rob-datei.

Kommando und Syntax	Gültige Werte	Beschreibung										
WORKDIR=	Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt	<p>Pfad für das „Working directory“</p> <p>Beispiel:</p> <table><tr><td>.\</td><td>aktueller Ordner</td></tr><tr><td>..\</td><td>ein Ordner über</td></tr><tr><td>aktuellem</td><td>Ordner</td></tr><tr><td>“c:\home\my_er”</td><td>absoluter Pfad</td></tr><tr><td>“\\ws01\my_er”</td><td>absoluter Pfad</td></tr></table> <p>(siehe auch Details WORKDIR unten)</p>	.\	aktueller Ordner	..\	ein Ordner über	aktuellem	Ordner	“c:\home\my_er”	absoluter Pfad	“\\ws01\my_er”	absoluter Pfad
.\	aktueller Ordner											
..\	ein Ordner über											
aktuellem	Ordner											
“c:\home\my_er”	absoluter Pfad											
“\\ws01\my_er”	absoluter Pfad											
IGPDIR=	Absolute und relative Pfadangaben sind erlaubt	<p>Pfad für die „3D CAD Geometrie“</p> <p>Beispiel:</p> <table><tr><td>.\</td><td>aktueller Ordner</td></tr><tr><td>..\</td><td>ein Ordner über</td></tr><tr><td>aktuellem</td><td>Ordner</td></tr><tr><td>“c:\home\my_er”</td><td>absoluter Pfad</td></tr><tr><td>“\\ws01\my_er”</td><td>absoluter Pfad</td></tr></table> <p>(siehe auch Details IGPDIR unten)</p>	.\	aktueller Ordner	..\	ein Ordner über	aktuellem	Ordner	“c:\home\my_er”	absoluter Pfad	“\\ws01\my_er”	absoluter Pfad
.\	aktueller Ordner											
..\	ein Ordner über											
aktuellem	Ordner											
“c:\home\my_er”	absoluter Pfad											
“\\ws01\my_er”	absoluter Pfad											

# EASY-ROB™

## System Files

Bedienungshinweise

**Lokalisationsdatei: easy-rob-localizationx64.ini**

### Details zu den Variablen „en-US“, „de-DE“ und „zh-Hans“

Die Lokalisation erfolgt unter dem Menüpunkt

„Datei → Edit → EASY-ROB Systemfiles → Localization Datei“

und wird durch ausklammern der *nichtgewünschten* Sprachen mit einem „!“ vor den Zeilen:

- en-US für Englisch
- de-DE für Deutsch
- zh-Hans für Chinesisch (traditionell)

erreicht. Auf der nachfolgenden Seite wurde in der Lokalisationsdatei die deutsche Sprache aktiviert.

```
! EASY-ROB 3D Robot Simulation Tool
!
! EXE - Simulation Version x64
!
! Localization file
!
! "easy-rob-localizationx64.ini"
!
! Make sure that the localization DLLs exist
!
! Allowed language keys are
!
! en-US ==> EasyRobwx64ENU.dll (english)
! de-DE ==> EasyRobwx64DEU.dll (german)
! zh-Hans ==> EasyRobwx64CHS.dll (chinese)
!
! Note: '!' or ';' comment a line
!
!en-US
de-DE
!zh-Hans
!
```

EASY-ROB™ sucht dabei nach folgenden Lokalisation-DLLs im Installationsverzeichnis:

- EasyRobwx64CHS.dll
- EasyRobwx64DEU.dll
- EasyRobwx64ENU.dll

Sollten die Lokalisation-DLLs nicht vorhanden sein, startet EASY-ROB™ mit Englischem GUI, was die Standardeinstellung ist.



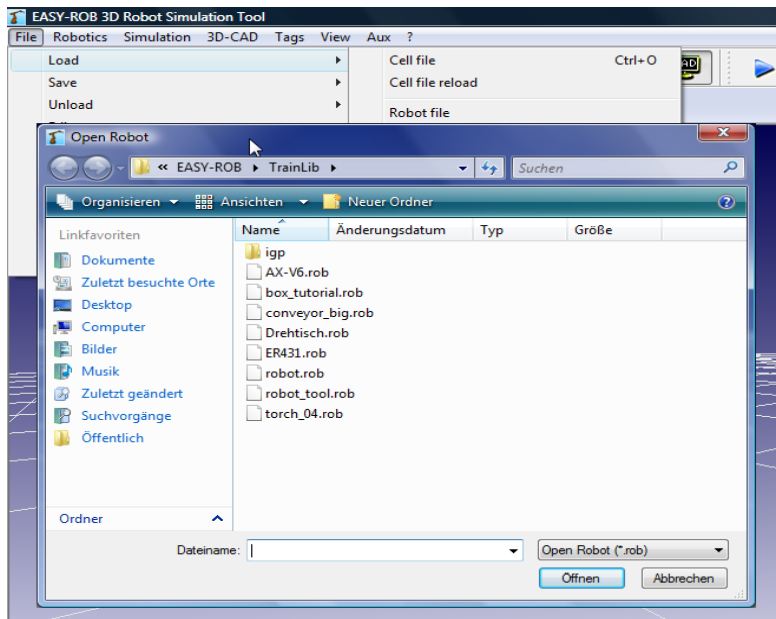
# EASY-ROB™

Bedienungshinweise

## Erste Schritte mit EASY-ROB™

### Aufbau einer einfachen Arbeitszelle mit Roboter und Werkzeug

Unsere einfache Arbeitszelle soll vorerst aus einem Roboter mit einem Werkzeug bestehen.



#### Laden eines Roboters

Nach dem Start von EASY-ROB™ wird über das Menü *File / Load Robot file* aus dem Verzeichnis „.\Easy-Rob\TrainLib“ der Roboter *robot.rob* geladen.

Der Roboter ist nun im Hauptfenster von EASY-ROB™ zu sehen. Es handelt sich um einen Knickarmroboter mit sechs Achsen, also um einen typischen Industrieroboter.

#### Laden eines Werkzeugs

Analog wird über Menü *File / Load Tool file* das Werkzeug *tool.tol* geladen.

Sichern Sie nun den Zwischenstand in dem Sie im Menü *File / Save Robot file* unter dem Dateinamen *robot\_tool.rob* speichern. (Hinweis: Die Endung \*.rob wird automatisch hinzugefügt)

**Hinweis:** Die Dateien mit der Endung *.rob* können sowohl Informationen über den Roboter als auch über das verwendete Werkzeug enthalten.

**Tipp:** Wie Sie es aus anderen Anwendungen gewohnt sind, können Sie Dateien zum Laden auch direkt aus dem Windows® -Explorer in das EASY-ROB™-Hauptfenster ziehen (*Drag'n'Drop*).

## Navigieren in der Arbeitszelle und Bewegen des Roboters

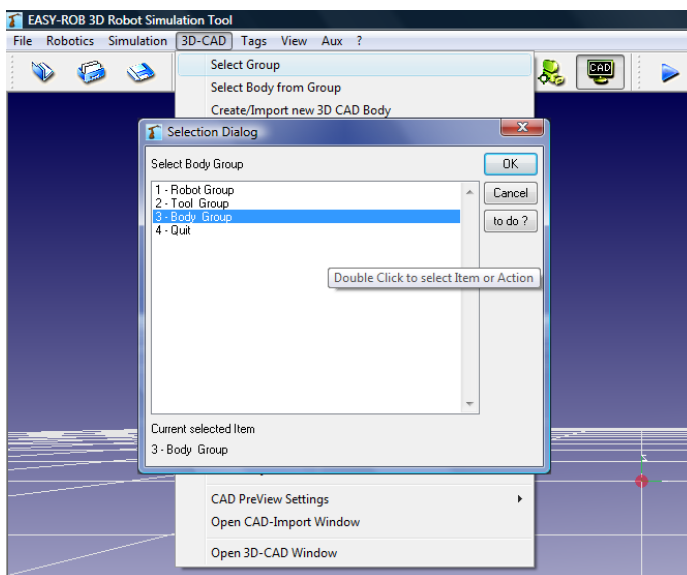
Mittels der rechts dargestellten Symbole, wird in der Arbeitszelle navigiert bzw. der Roboter bewegt. Das erste Symbol ist der Navigationscursor mittels dem eine Bewegung in der Welt möglich ist. Das zweite bzw. dritte Symbol erlaubt die Bewegung des Roboters in Werkzeug- bzw. in Weltkoordinaten, wobei mit dem letzten Symbol zwischen translatorischer und rotatorischer Bewegung umgeschaltet wird. Mit dem Symbol *Robot Joints* erfolgt die Bewegung des Roboters in Achskoordinaten.

**Hinweis:** Machen Sie sich mit den einzelnen Funktionen vertraut, in dem Sie diese auswählen und dann im Hauptfenster von EASY-ROB™ mit der Maus und gedrückten Maustasten bewegen. Nutzer mit einer 2-Tasten-Maus, müssen dazu im Menü *Aux / Mouse Mode* die Option *2 Mouse Buttons* aktivieren und die Einstellungen mit *File / Save / Environment file* speichern.

**Tipp:** Mit einem Doppelklick auf die einzelnen Symbole werden erweiterte Funktionen zugänglich.



## Erweiterung der Arbeitszelle durch Hinzufügen eines Werkstücks



### Auswahl der CAD-Gruppe

3D-CAD-Daten werden in EASY-ROB™ in drei Gruppen gegliedert.

Die *Robot Group* beinhaltet alle Daten, die den Roboter betreffen (z.B. die Roboterbasis oder den Roboterflansch).

In der *Tool Group* finden sich alle Daten wieder, die dem Werkzeug zuzuordnen sind.

Werkstücke und alle weiteren Geometrien der Arbeitszelle sind in der *Body Group* eingeordnet, welche wir mit Hilfe des Menüs *3D-CAD / Select Group / Body Group* auswählen.

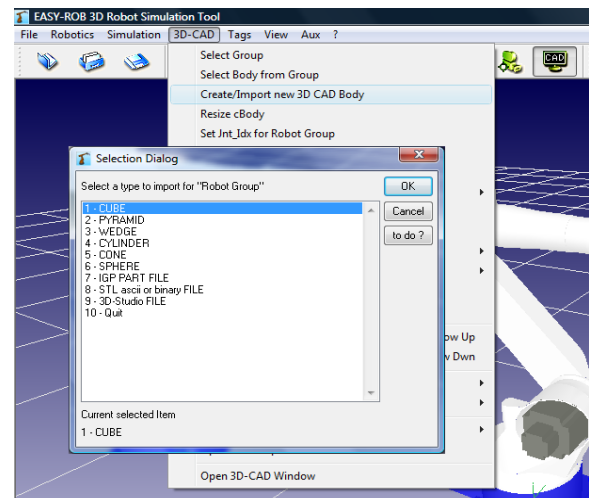
**Hinweis:** EASY-ROB™ ist kein 3D-CAD-System, sondern ein Roboter-Simulationssystem. Nur einfache Geometrien wie beispielsweise Quader, Zylinder, Kegel und Kugeln können in EASY-ROB™ erzeugt werden. Daher muss die Modellierung komplexerer Geometrien generell in 3D-CAD-Systemen erfolgen. Die Geometrien können dann in EASY-ROB™ importiert werden. Um eine effiziente Simulation zu ermöglichen, sollte der Detaillierungsgrad für die Robotersimulation reduziert werden. Es ist aus Gründen der Performance verständlicherweise nicht sinnvoll hier „jede Schraube“ darstellen zu wollen.

## Erste Schritte mit EASY-ROB™

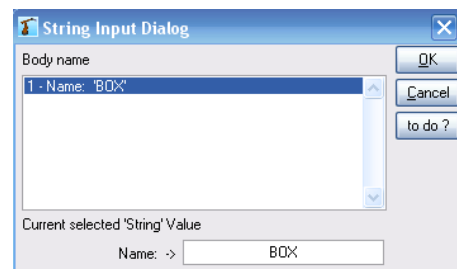
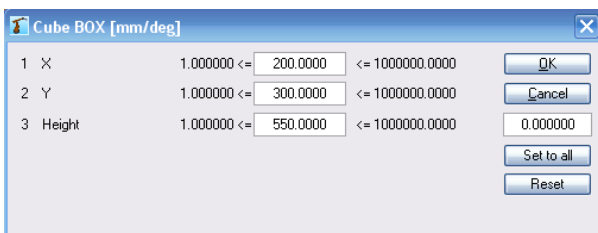
### Hinzufügen des Werkstücks

Durch Auswahl des Menüpunkts **3D-CAD / Create/Import new 3D CAD Body / CUBE** wird in der Arbeitszelle ein Quader erzeugt.

Die räumliche Lage des Körpers wird später festgelegt.



Setzen Sie nun die Länge des Körpers (X) auf 200 mm, die Breite (Y) auf 300 mm und die Höhe auf 550 mm.



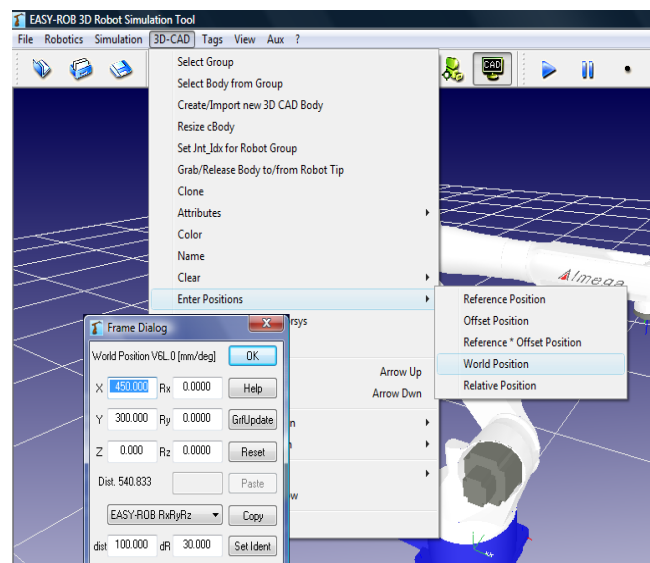
Geben Sie dem Körper anschließend den Namen **BOX**.

### Positionieren des Werkstücks

Um das Werkstück zu positionieren, wählen Sie aus dem 3D-CAD Menü den Untereintrag **Enter Positions / World Position**.

Der EASY-ROB™-Frame-Dialog bietet unter anderem die Möglichkeit die räumliche Lage eines Körpers in 6 Freiheitsgraden zu definieren.

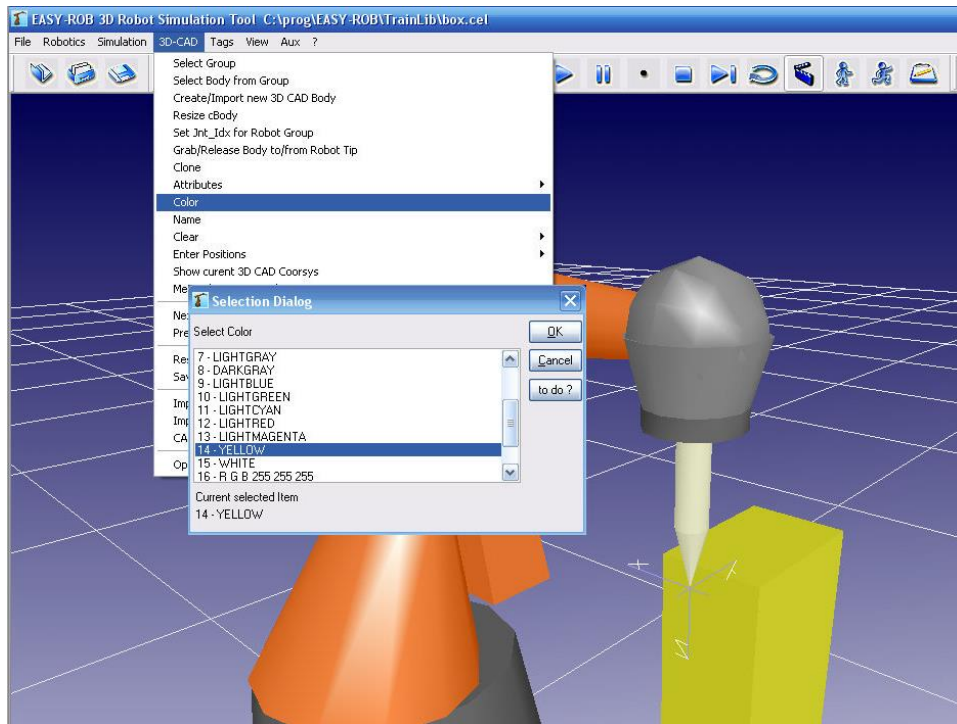
Setzen Sie den Körper wie abgebildet auf die Position X=450 mm, Y=300 mm und Z=0 mm.



## Erste Schritte mit EASY-ROB™

### Ändern der Farbe des Werkstücks

Um die Farbe des Körpers zu ändern, wählen Sie den Menüpunkt **3D-CAD / Color**.

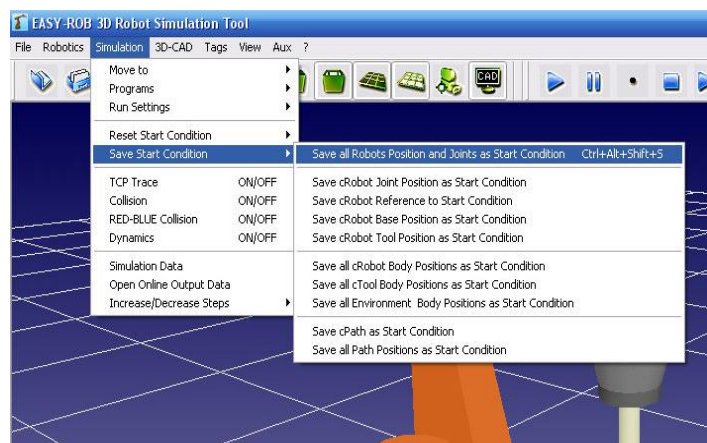


### Speichern der aktuellen Positionen

Speichern Sie die aktuellen Positionen aller sich in der Arbeitszelle befindenden Körper (Roboter und Werkstück) als Startpositionen, in dem Sie im Menü **Simulation / Save Start Condition / Save all Robots Positions and Joints as Start Condition** auswählen.

Mit den restlichen Funktionen in diesem Menü können auch nur bestimmte Positionen einzelner Bauteile gespeichert werden.

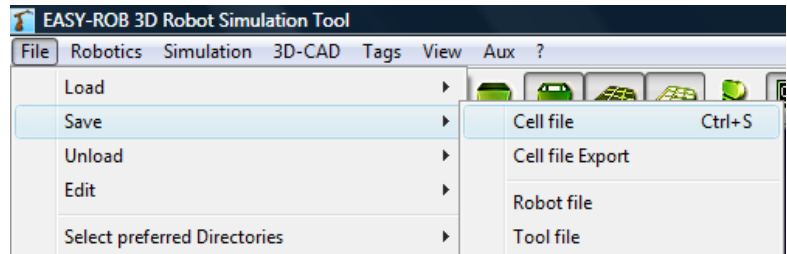
**Tipp:** Zum Zurücksetzen der Körper in diese Position verwenden Sie das Menü **Simulation / Reset Start Condition / Reset all Positions and Joints as Start Condition**



## Erste Schritte mit EASY-ROB™

### Speichern der Arbeitszelle

Speichern Sie den aktuellen Bearbeitungsstand als Arbeitszelle unter dem Dateinamen „box.cel“ in dem Sie im Menü auf *File / Save Cellfile* klicken.



Wenn man die folgende Abfrage „Reset all Positions and Joints to Start condition“ mit „Ja“ bestätigt, wird alles auf die Startposition zurückgesetzt. (Das sind die Positionen, die wir im vorigen Schritt gespeichert haben)



#### Achtung:

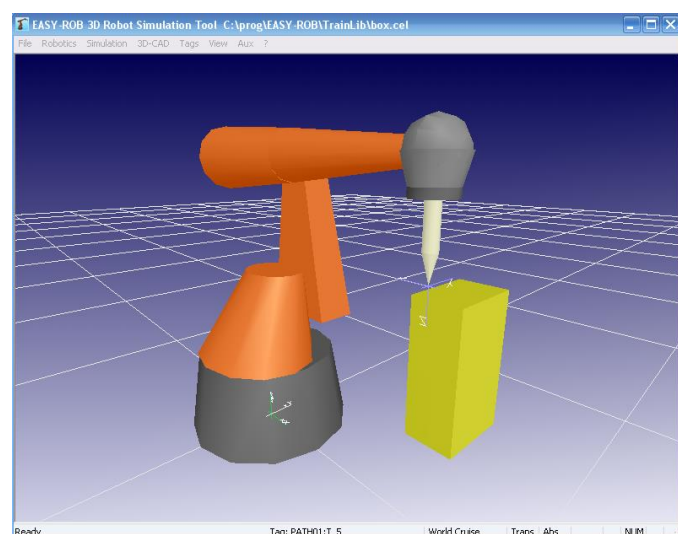
Wenn man die Positionen nicht gespeichert hat und dennoch mit „Ja“ bestätigt, kann dies zu unerwünschten Positionsänderungen führen, die **nicht** mit einem Knopfdruck rückgängig gemacht werden können.

Wenn man die Abfrage mit „Nein“ bestätigt, hat man nach der Eingabe des Namens der zu speichernden Zelle noch die Möglichkeit die derzeitigen Positionen als Startwerte zu speichern



**Hinweis:** EASY-ROB™-Arbeitszellen (Dateien mit der Endung .cel) enthalten alle Informationen über Roboter, Werkzeug und Werkstücke sowie Verweise auf etwaige Roboterprogramme.

**Tipp:** Arbeitszellen können ebenfalls durch die Auswahl des Diskettensymbols aus der Symbolleiste gespeichert werden.





## Setzen von Arbeitspunkten (Tag-Punkte)

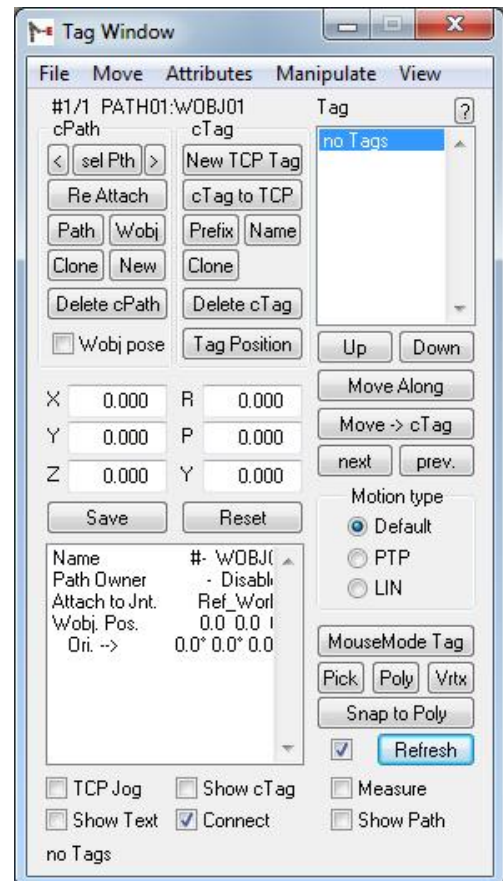
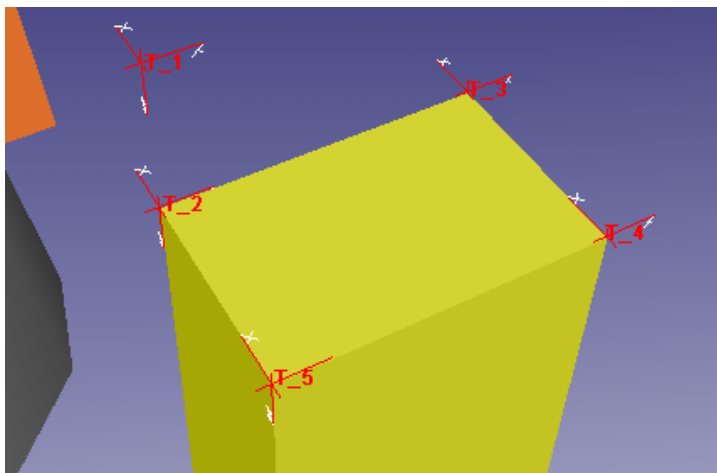
Tag-Punkte (Teach-Punkte) beschreiben unter anderem die räumliche Lage, also Position und Orientierung, von Arbeitspunkten, welche vom Roboter anzufahren sind.

**Hinweis:** Das Tag-Fenster wird durch einfachen Mausklick auf das Symbol **SEL TAG** aufgerufen.



## Aufgabenstellung:

An jede der vier oberen Ecken des Quaders soll jeweils ein Tag-Punkt erzeugt werden (Nr. 2 bis 5). Zusätzlich soll ein Tag-Punkt (Nr. 1) als Anfahrpunkt definiert werden.



## Vorgehensweise zur Erzeugung der Tag-Punkte

Klicken Sie einmal auf den Knopf *New TCP Tag*. Dadurch wird ein Tag-Punkt an der Werkzeugspitze (Tool Center Point: TCP) erzeugt. Der Tag-Punkt wird in der Tag-Auswahlliste erscheinen.

Setzen Sie nun die Position des Tag-Punktes *T\_1* auf X=450 mm, Y=300 mm, Z=700 mm und die Orientierung des Tag-Punktes auf Rx=0 Grad, Ry=180 Grad und Rz=0 Grad.



Aktivieren Sie nun das Kontrollkästchen *TCP Jog* unten im TagWindow, der Roboter wird nun zum ersten Tag-Punkt springen, d.h. das TCP-Koordinatensystem und das Tag-Koordinatensystem werden in Deckung gebracht.

Klicken Sie nun nochmals auf *New TCP Tag* um den Tag-Punkt *T\_2* zu erzeugen. Dieser liegt Deckungsgleich mit *T\_1*. Verschieben Sie den Tag-Punkt *T\_2* auf die Höhe von Z=550 mm. Tag-Punkt *T\_2* liegt nun auf der ersten Ecke des Quaders.


## Erste Schritte mit EASY-ROB™

Erzeugen Sie nun den Tag-Punkt  $T_3$  und setzen die Y-Koordinate auf 600 mm. Danach erzeugen Sie den  $T_4$  mit der X-Koordinate 650 mm. Abschließend wird der Tag-Punkt  $T_5$  erzeugt, welcher auf  $Y=300$  mm liegt

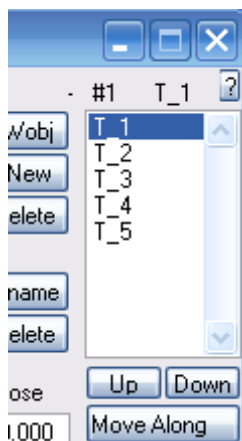
Zur Kontrolle enthält nachfolgende Tabelle nochmals die räumliche Lage aller fünf Tag-Punkte:

Tag	X [mm]	Y [mm]	Z [mm]	Rx [deg]	Ry [deg]	Rz [deg]
$T_1$	450	300	700	0	180	0
$T_2$	450	300	550	0	180	0
$T_3$	450	600	550	0	180	0
$T_4$	650	600	550	0	180	0
$T_5$	650	300	550	0	180	0

**Tipp:** Zur einfacheren Positionierung können Sie die Funktionalität des EASY-ROB™-Formel-Parser nutzen. Falls ein Tag-Punkt, der in der Höhe von  $Z=700$  mm liegt, beispielsweise auf die Höhe 550 mm verschoben werden soll, geben Sie einfach im Z-Feld 700-150 ein.

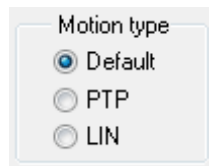


Stimmt die Lage Ihrer Tag-Punkte mit denen in der Tabelle überein, so fahren Sie den Roboter in die Home-Position und speichern Sie den momentanen Arbeitsstand unter dem Dateinamen *box\_tags.cel* als Arbeitszelle.



**Hinweis:** Die EASY-ROB™-Arbeitszelldateien beinhalten auch die erzeugten Tag-Punkte. Darüber hinaus wird beim Speichern die momentane Stellung des Roboters als Ausgangsstellung definiert.

**Tipp:** Um die Tag-Punkte entsprechend der Listenreihenfolge automatisch anzufahren, wählen Sie den ersten Tag-Punkt und Klicken Sie auf *Move Along*. Mit welcher Bewegungsart die einzelnen Tag-Punkte angefahren werden sollen, definieren Sie mit dem Knopf *Motion type* im *TagWindow*.



**Tipp:** Die Reihenfolge der Tag-Punkte kann mit der Up und Down Buttons verändert werden.

## Erste Schritte mit EASY-ROB™

### Erzeugen eines PTP-Roboterprogramms in EASY-ROB™

Öffnen Sie zunächst das *TeachWindow* durch Mausklick auf das entsprechende Symbol.

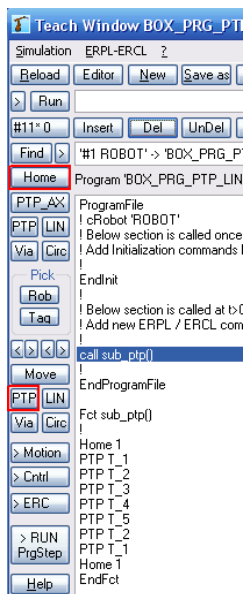
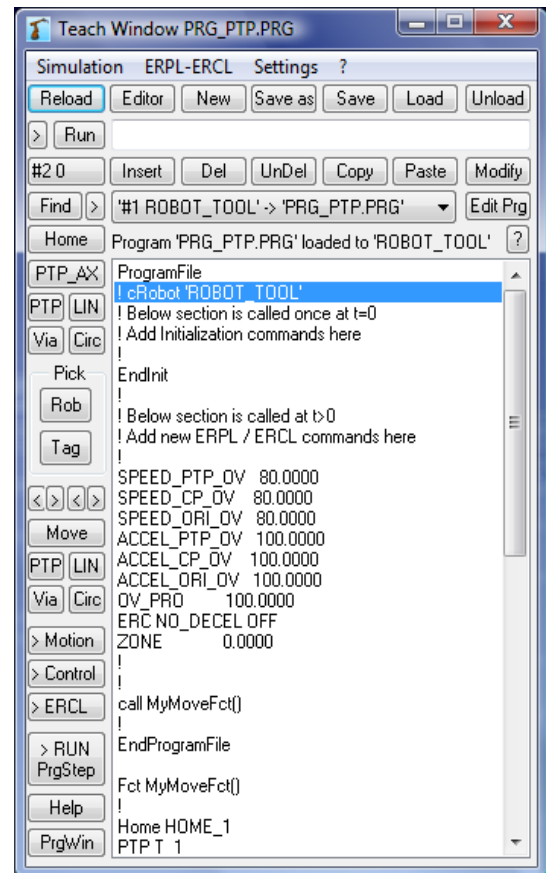


Erzeugen Sie ein neues Programm durch Klick auf den Knopf *New*. Dann speichern Sie das Programm durch Klick auf *Save as* im *TeachWindow* unter dem Namen *prg\_ptp*. Sichern Sie die Zelle unter dem Namen *box\_prg\_ptp.cel*.

**Hinweis:** Der Name des EASY-ROB™-Programms wird in der Arbeitszelldatei gespeichert. Das Programm wird dann beim nächsten Laden der Zelle automatisch aktiviert.

### Umbenennen des Unterprogramms

Die PTP-Bewegungsvorgaben (Point-to-Point) sollen in einer Funktion mit dem Namen *sub\_ptp* abgelegt werden. Holen Sie durch einen Doppelklick die Programmzeile *call my\_fct\_name()* in die Edit-Zeile des *TechWindows* und ändern Sie diese in *call sub\_ptp()*. Durch einen Druck auf die *Return*-Taste wird die editierte Zeile in das Roboterprogramm übernommen. Ändern Sie nun den Namen der Funktion, d.h. ändern Sie die Programmzeile *fct my\_fct\_name()* in *fct sub\_ptp()*.



**Hinweis:** Programme können in EASY-ROB™ sehr komfortabel durch Mausklicks erzeugt werden. Die einzelnen Programmbefehle lassen sich in die Gruppen *Motion*, *Cntrl* und *ERC* einteilen. Verschaffen Sie sich eine Übersicht durch Klick auf die entsprechenden Knöpfe im *TeachWindow* (> *Motion*, > *Cntrl*, > *ERC*).

### Einfügen der Bewegungsbefehle für PTP

Befehle werden immer vor der aktuellen Zeile eingefügt. Wählen Sie daher die letzte Programmzeile *endfct* aus. Zuerst soll der Roboter in die Home-Position fahren. Fügen Sie den Befehl *Home 1* durch klicken auf den *Home*-Knopf im *Teach Window* zu dem Unterprogramm hinzu.

Öffnen Sie nun das *TagWindow* und wählen Sie den ersten Tag-Punkt *T\_1*. Drücken Sie nun den Knopf *PTP cTag* im *TeachWindow* (*cTag* steht für *current Tag*, d.h. für den momentan ausgewählten Tag-Punkt).

Verfahren Sie ebenso mit den weiteren Tag-Punkten *T\_2* bis *T\_5*. Fügen Sie abschließend noch Verfahrenweisungen zu *T\_2*, zum Anfahrpunkt *T\_1* und zur Home-Position hinzu.

Speichern Sie das Programm durch Klick auf den *Save*-Knopf im *TeachWindow*.



## Erste Schritte mit EASY-ROB™

### Ausführen des Programms

Das Programm wird durch Klick auf den *Run*-Knopf gestartet. Die Simulationsschwindigkeit kann mittels des *Decrease Stepsize*- (Ctrl + Shift + -) und des *Increase Stepsize*-Knopfs (Ctrl +) angepasst werden.

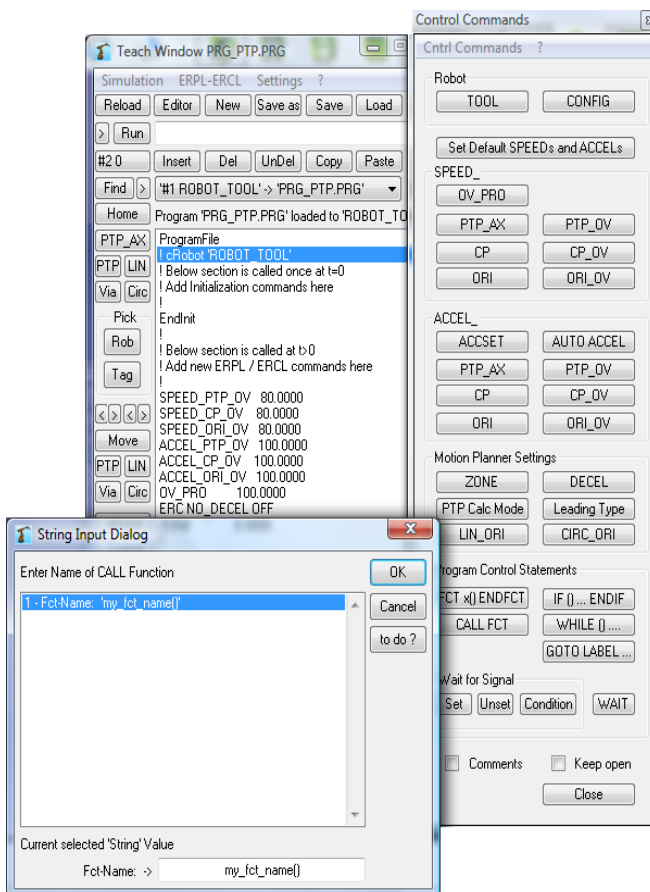


**Tipp:** Um das Programm unendlich oft abzuspielen, drücken Sie auf den *Repeat*-Knopf.



**Hinweis:** Den TCP-Trace können Sie sich durch Klick auf den *Show Robot TCP Trace*-Knopf anzeigen lassen.

### Erzeugen eines LIN-Roboterprogramms in EASY-ROB™



Speichern Sie das Programm zunächst mittels des *Save as*-Knopfs im *TeachWindow* unter dem Namen *box\_prg\_ptp\_lin.prg* ab. Speichern Sie dann die Arbeitszelle unter dem Namen *box\_prg\_ptp\_lin.cel*.

### Hinzufügen des Unterprogramms für LIN

Das Unterprogramm mit den Verfahrensanweisungen für LIN soll vor dem Unterprogramm mit den PTP-Anweisungen aufgerufen werden. Wählen Sie dazu die Programmzeile mit dem Befehl *call sub\_ptp()* aus. Drücken Sie dann im *TeachWindow* den Knopf *>Cntrl* und wählen Sie im nächsten Auswahldialog den Knopf *CALL FCT*. Geben Sie als Funktionsnamen *sub\_lin()* ein. Wenn Sie die Frage im nächsten Dialogfeld mit ja beantworten, so fügt EASY-ROB™ automatisch eine Unterfunktion ein.

### Einfügen der Bewegungsbefehle für LIN

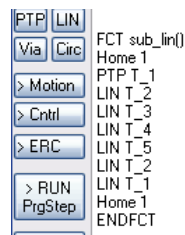
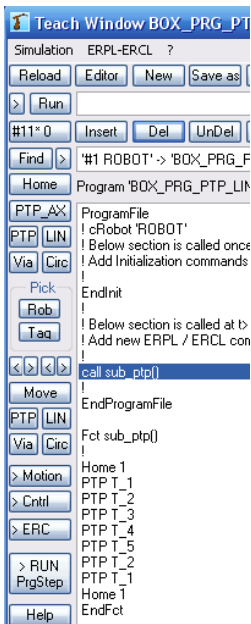
Wählen Sie die Programmzeile *endfct*, welche die Funktion *sub\_lin()* abschließt aus.

Fügen Sie die Befehle *Home 1* und *PTP T\_1* hinzu, da der Roboter zunächst in die Home-Position fahren soll um dann den ersten Punkt mittels einer PTP-Anweisung anzufahren.

Wählen Sie nun die Punkte *T\_2* bis *T\_5* im *TagWindow* aus und klicken Sie nach der Auswahl jeweils auf *LIN cTag* im *TeachWindow*. Vergessen Sie danach nicht die Punkte *T\_2* und *T\_1* ebenfalls mit LIN-Anweisungen anzufahren. Abschließend wird der Roboter in die Home Position gefahren.

Denken Sie daran, das Programm mittels des *Save*-Knopfs im *TeachWindow* zu speichern.

## Erste Schritte mit EASY-ROB™



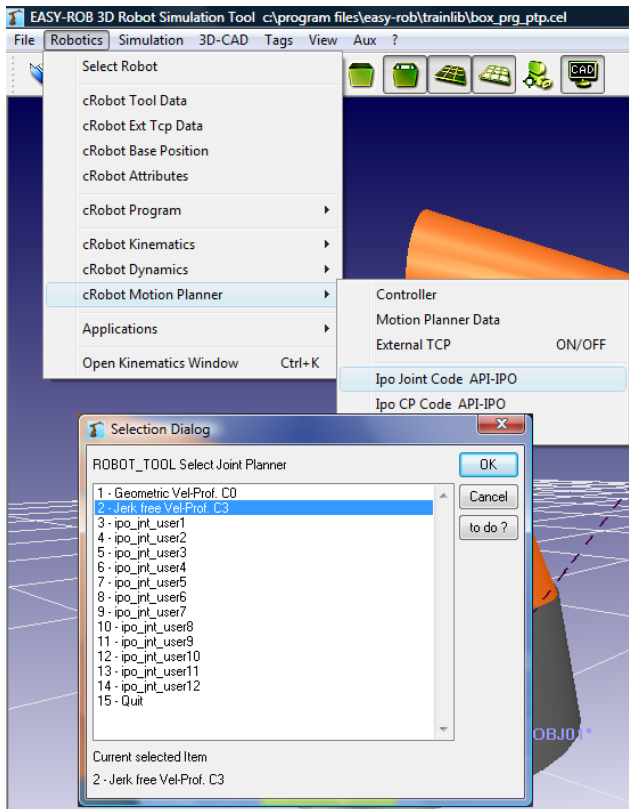
So sieht das fertige Programm für LIN- und PTP-Verfahrensanweisungen aus.

**Tipp:** Mit dem > Run Cmd-Knopf aus dem *TeachWindow* können einzelne Verfahrensanweisungen ausgeführt werden (Einzelschritt-Modus). Markieren Sie hierzu die entsprechende Programmzeile mit einem Mausklick und drücken Sie auf > Run Cmd.

## Vergleich des Bewegungsverhaltens bei PTP und LIN

Vergleichen Sie das Bewegungsverhalten des Roboters in dem Sie den Trace einschalten und einmal das Unterprogramm mit den PTP-Verfahrensanweisungen ausführen und dann das Programm mit den LIN-Befehlen mittels des Einzelschritt-Modus ausführen. Wechseln Sie nach dem PTP-Unterprogramm die Trace-Farbe auf blau. Hierzu wählen Sie im EASY-ROB™-Hauptmenü den Eintrag *View / TCP Trace / Color / Color for desired TCP TRACE*.

## Anpassung der Verfahrensgeschwindigkeiten und Verfahrensbeschleunigungen



Achten Sie darauf, dass die Bewegungsplaner für PTP-, CP- und CIRC-Verfahren jeweils auf Jerkfree Vel-Prof. C3 eingestellt sind. Diese Einstellung können Sie im Menü *Robotics / Robot Motion Planner* vornehmen.

**Hinweis:** Bei der Auswahl des Bewegungsplaners und der Festlegung von Geschwindigkeiten wird zwischen PTP und CP unterschieden. CP bedeutet Continuous Path, also Bahnfahren wie LIN oder CIRC.

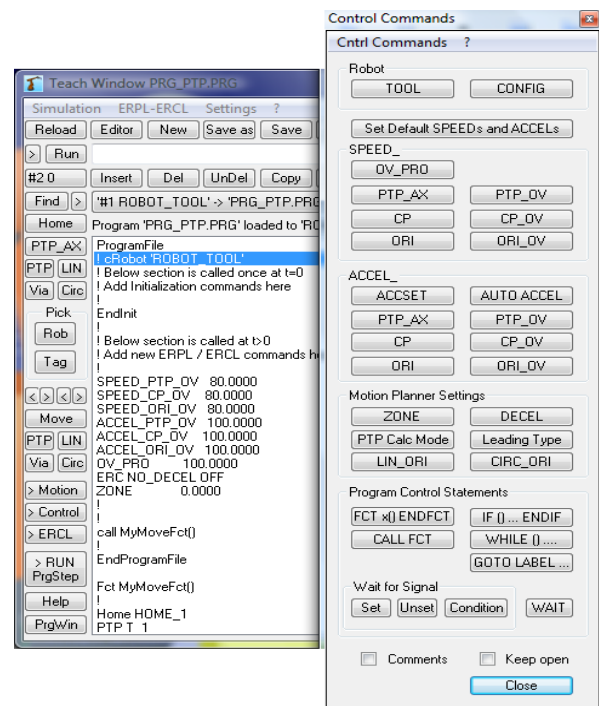
Speichern Sie das Programm mit dem Save-as-Knopf im *TeachWindow* unter dem Namen *box\_prg\_ptp\_lin\_speed.prg* ab und sichern Sie die neue Arbeitszelle unter dem Namen *box\_prg\_ptp\_lin\_speed.cel*.

### Einstellen von SPEED und ACCEL

Mit dem > Cntrl-Knopf aus dem *TeachWindow* erhalten Sie Zugriff auf die Befehle zum Setzen von Geschwindigkeiten und Beschleunigungen (*SPEED* und *ACCEL*).

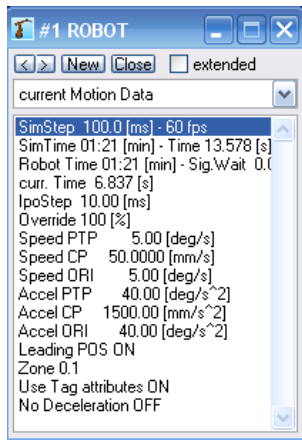
Setzen Sie die Werte für *SPEED* und *ACCEL* durch Auswahl der entsprechenden Knöpfe wie nachstehend aufgeführt:

ACCEL_ORI	40	$\frac{\text{deg}}{s^2}$
ACCEL_CP	1.500	$\frac{m}{s^2}$
SPEED_ORI	5	$\frac{\text{deg}}{s}$
SPEED_CP	0.050	$\frac{m}{s}$
ACCEL_PTP_AX	40 40 40 40 40 40	$\frac{\text{deg}}{s^2}$
SPEED_PTP_AX	5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0	$\frac{\text{deg}}{s}$





## Erste Schritte mit EASY-ROB™



**Hinweis:** Im Gegensatz zu den *SPEED*- und *ACCEL*-Dialogen werden im EASY-ROB™-Roboterprogramme die Längenangaben in m statt in mm angegeben.

### Verifikation des Ergebnis

Rufen Sie über die Symbolleiste den *Robot IO Output*-Dialog auf und wählen Sie aus der Liste den Eintrag *current Motion Data*. Sie erhalten unter anderem Informationen über die Dauer der Simulation, die Dauer des Roboters im Einsatz und die Dauer des letzten Bewegungssatzes. Darüber hinaus werden die aktuellen Geschwindigkeits- und Beschleunigungswerte angezeigt.

## Erweiterung des Programms

Speichern Sie das Programm diesmal unter dem Namen *prg\_ptp\_lin\_speed\_track.prg* und die Arbeitszelle unter dem Namen *box\_prg\_ptp\_lin\_speed\_track.cel*.

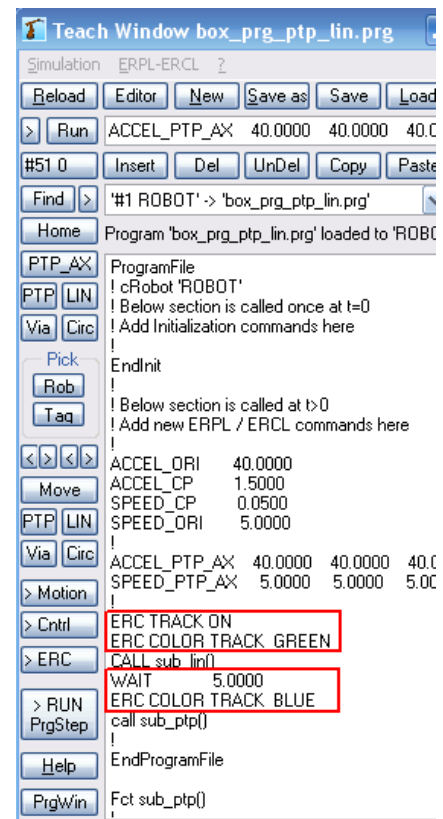
### Veränderung des Tracks aus dem Roboterprogramm

Die Darstellung des *TCP Trace* können Sie direkt aus dem EASY-ROB™-Roboterprogramm ein- und ausschalten. Darüber hinaus können Sie die Farbe des Tracks beeinflussen. Fügen Sie einfach die gelb hinterlegten Zeilen in das Programm ein. Dazu klicken Sie den Knopf > *ERC* im *TeachWindow* und wählen die Option *ERC [] ON*. Klicken Sie danach auf *TRACK*. Zur Wahl der Farbe wählen Sie die Option *ERC COLOR []*. Nach Auswahl von *COLOR TRACK* wählen Sie die entsprechende Farbe.

### Einfügen einer Programmpause

Zeitlich befristete Programmunterbrechungen können durch den *WAIT*-Befehl gefolgt von der Zeitangabe in Sekunden in das Programm eingefügt werden. Der nächste Befehl wird dann erst nach Ablauf der festgelegten Zeit ausgeführt. Bei der Zeit handelt es sich um Simulationszeit nicht um Echtzeit.

**Tipp:** Probieren Sie den Effekt indem Sie das Programm einmal mit einem *WAIT* Befehl und einmal ohne *WAIT*-Befehl durchlaufen lassen und sich die Simulationszeit ansehen. Programmzeilen können Sie durch ein vorangestelltes Ausrufezeichen auskommentieren.



# EASY-ROB™

## Short Keys und Start-Optionen

Bedienungshinweise

Die EASY-ROB™ Bedienoberfläche kann mit der Maus und über die Tastatur durch sogenannte *ShortKeys* bedient werden. Die folgende Liste gibt einen Überblick.

EASY-ROB™ - Start mit **option** und Kommando-Liste

Beispiele:

easyrobw.exe .\proj\Zelle.cel -run -io

Lädt die Arbeitszelle "Zelle.cel", startet das mitgeladene Programm automatisch und öffnet das Online Ausgabefenster für die Achswinkel des Roboters oder der NC Maschine.

easyrobw.exe -remote -info

Öffnet nach dem Starten den Remote Control Dialog und das Message Fenster automatisch.

easyrobw.exe -toolbarsoff -statusbaroff

Startet ohne Toolbars und Statuszeile

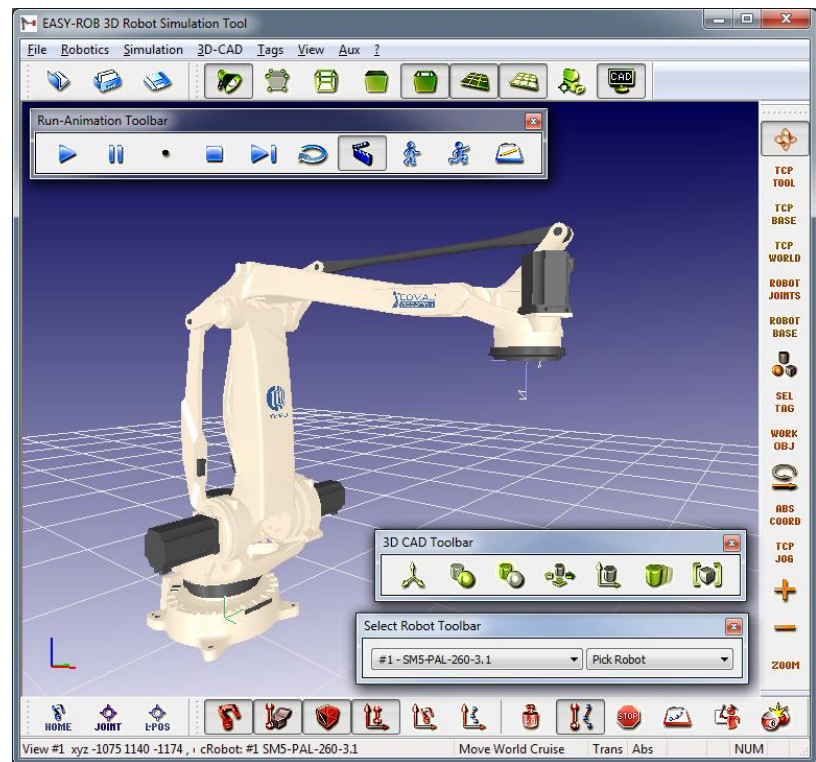
easyrobw.exe -loadlib

Öffnet den Load Bibliothek Dialog, Button

easyrobw.exe -prog -teach










Öffnet das Program- und Teach Window









## EASY-ROB™ Bedienoberfläche



COMAU Roboter SM5-PAL-260-3.1


## Short Keys und Start-Optionen







Button oder Menu	Tastenkombination/ Option	Funktion
 Toggle Light	-light	3D Szene ohne Lichtquelle darstellen
 Toggle Point, Vertices	Ctrl + P -point	3D-Geometrien in Punkte-Darstellung
 Toggle Wire Frame	Ctrl + W -wire	3D-Geometrien in Drahtmodell-Darstellung
 Toggle BBox	Ctrl + B -bbox	3D-Geometrien in bounded Boxes
 Toggle Backface Culling	Ctrl + Shift + B -bface	Backface Culling
 Toggle Floor	-flooroff	Zellenboden aus
 Floor Position	-floorwire	Zellenboden dargestellt im Drahtmodell
 Open avi recorder dialog	F6 Open AVI recorder dialog	Startet AVI Recorder Dialog
 Toggles: Simulation View or CAD-Preview	Ctrl + Tab	Wechsel: Simulation und Preview

 Run Program	Ctrl + R -run	"Run" Start Programm
 Pause/Continue		Fortsetzen/ Anhalten des Programms
 Abort Program		Programm-Abbruch
 Stops program execution after each motion command		Automatischer Programm-Stop nach jedem Programmierbefehl
 Repeats program automatically	-runrepeat	Automatische Programmwiederholung
 3D Animation On/Off		Aktivieren/Deaktivieren der 3D-Animation während der Simulation
 Decrease Stepsize	Ctrl + '+'	Simulations-Schrittweite verringern
 Increase Stepsize	Ctrl + Shift + '-'	Simulations-Schrittweite erhöhen





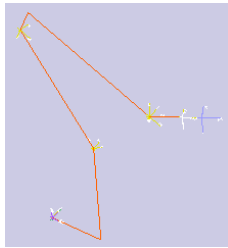
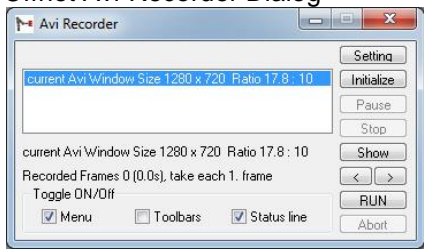
## Short Keys und Start-Optionen

	Display miscellaneous output values	-io -io2 -io3 -io4	Öffnet die ersten 4 Ausgabe Fenster (desired Joint Values, desired Cart. Pose, current Motion Data, actual Joint Values)
---	-------------------------------------	--------------------	--

Button oder Menu	Tastenkombination/ Option	Funktion
 File → Load → Cell file	Ctrl + O -loadcel	Laden/öffnen einer Arbeitszelle
File → Load → Robot file	-loadrob, -loadrobot	Öffnet Dialog zum Laden des Roboters
File → Load → Tool file	-loadtol, -loadtool	Öffnet Dialog zum Laden des Tools
 File → Load → Load from Library	Ctrl + Shift + O -loadlib	Laden von Zellen, Robotern, Tools, etc. aus der Bibliothek, Visual File Interface
File → Load → Start Project Manager	Ctrl + Shift + P	Startet den Projektmanager
File → Load → Start ERC Searcher	Ctrl + Shift + S	Startet den ERC Searcher
File → Load → Start History Diagram	Ctrl + Shift + H	Startet History Diagram
File → Load → Start CAD2ER Converter	Ctrl + Shift + C	Startet CAD2ER Converter
 File → Save → Cell file	Ctrl + S	Speichern/ Speichern unter der Arbeitszelle
File → Unload → Cell	Ctrl + U	Entladen der Arbeitszelle
File → Edit → EASY-ROB System Files → Config file	Alt + Shift + C	Editieren der Datei <code>config.dat</code>
File → Edit → EASY-ROB System Files → Environment file	Alt + Shift + E	Editieren der Datei <code>easy-rob.env</code>
File → Edit → EASY-ROB System Files → License file	Alt + Shift + L	Editieren der Datei <code>License.dat</code>
File → Edit → EASY-ROB System Files → Moni_msg file	Alt + Shift + M	Editieren der Datei <code>moni_msg.txt</code>
File → Exit	Ctrl + F4, Alt + F4	EASY-ROB beenden
? → Online Help	F1	Online Hilfe aufrufen
? → License Info	-licenseinfo	Lizenz Information
? → About...	-about	Öffnet Dialog "About"
 Simulate → Programs → Teach Window Open Prgram Teach Window	-teach	Öffnet Teach Dialog
 Simulate → Programs → Progam Output Show Program Window	-prog	Öffnet Program Dialog
 SEL TAG (2x) Tags → Tag Window	-tag	Öffnet Tag Dialog



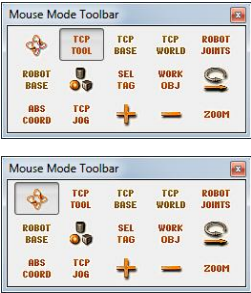
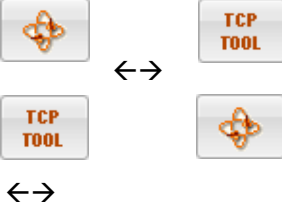




## Short Keys und Start-Optionen




 (2x) 3D-CAD → 3D-CAD Window	-3dcad	Öffnet 3D-CAD Dialog
Button oder Menu	Tastenkombination/ Option	Funktion
 View → Coorsys → Show Robot Coorsys	-robcoorsys	Koordinatensysteme in den Achsen des Roboters anzeigen 
View → Message Window	Ctrl + M, -message	Öffnet Message Dialog (Informationsausgabe)
View → Navigator Window	Ctrl + N	Öffnet Navigator Dialog (Pick & Click, Abstände messen, etc.)
View → Status Bar	-statusbaroff	Programm-Statuszeile aus
View → Coorsys → Show Robot Coorsys	-robcoorsys	Koordinatensysteme in den Achsen des Roboters anzeigen
View → EASY-ROB PlugIn DLLs → Avi Recorder	-avi	Öffnet Avi-Recorder Dialog 
View → Show Toolbars → All Toolbars On	Ctrl + T -toolbaron	Alle Toolbars ein
View → Show Toolbars → All Toolbars Off	Ctrl + Shift + T -toolbaroff	Alle Toolbars aus
View → Show Toolbars → Load/Save	-toolbarloadsaveoff	Alle Toolbars aus
View → Show Toolbars → Render	-toolbarrenderoff	Render Toolbar aus
View → Show Toolbars → Run/ Animation	-toolbarrunoff	Run Toolbar aus
View → Show Toolbars → On/Off	-toolbaronoffoff	On/Off Toolbar aus
View → Show Toolbars → 3DCAD	-toolbar3dcadoff	3D CAD Toolbar aus
View-> Show Toolbars-> Move Robot to	-toolbarmovetooff	Move to Toolbar aus

View → Show Toolbars → Mouse Mode	<a href="#">-toolbarmouseoff</a>	Mouse Move Toolbar aus
-----------------------------------	----------------------------------	------------------------

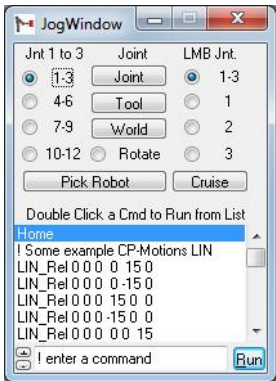



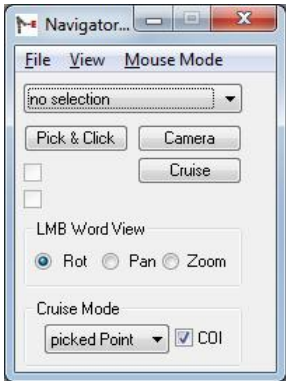
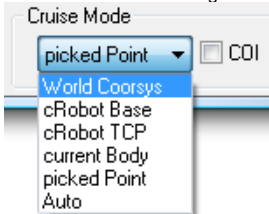



## Short Keys und Start-Optionen

Button oder Menu	Tastenkombination/ Option	Funktion
View → Show Toolbars → Robot Toolbar	-toolbarselectrobot	Roboter Toolbar aus
Robotics → Robot Application → Remote Control	F2 -remote	Remote Control Dialog starten
Robotics → Robot Application → External Devices → Sensor Interface	F3 -sensor	Öffnet Sensor Interface Dialog
View → EASY-ROB PlugIn DLLs VrmI97 Export	F7	Startet VRML97 Export Dialog
View → Set 3D Views → Goto next Simulation View	Ctrl + Tab	Zur nächsten Simulations-Ansicht schalten
View → Set 3D Views → Goto prev Simulation View	Ctrl + Shift + Tab	Zur vorherigen Simulations-Ansicht schalten
3D CAD → Attributes → Info	Ctrl + I	Geometrieinformation des aktuellen CAD Körpers
3D CAD → Cad Preview Settings → Info	Ctrl + Shift + I	Geometrieinformation des CAD Körpers in der PreView

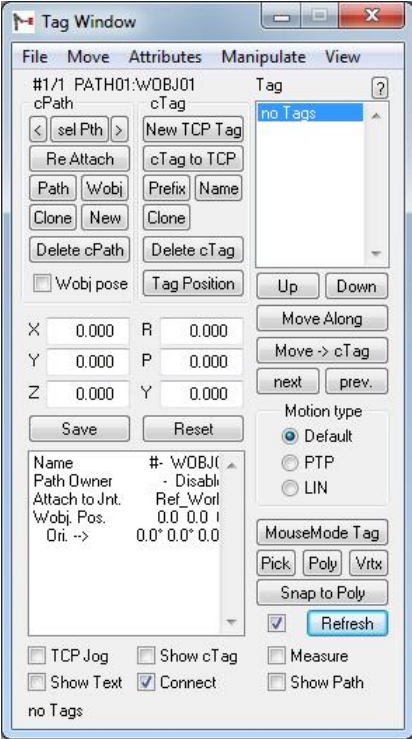





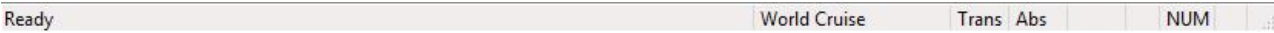
	<p>Spacebar/ Leertaste</p> 	<p>Toggelt zwischen dem vorherigen und dem aktuellen "MouseMode"</p> <p>WorldView ↔ Jog Robots TCP Tool Jog Robots TCP Tool ↔ WorldView</p>
Aux → EASY-ROB Client Window	-client	Öffnet ein weitere EASY-ROB™ Sitzung, wobei die gleiche Arbeitszelle geladen wird.
<p>Aux → Mouse Mode → TCP Tool</p> <p>Aux → Mouse Mode → Abs   Rel</p> <p>Aux → Mouse Mode → Rot   Trans</p>	<p>MouseMode</p>  <p>Shift →</p>  <p>Ctrl →</p> 	<p>Ist der Mouse-Modus "Tcp Tool" aktiv, kann während der Mausbewegung durch Drücken der Shift- und/oder Ctrl-Taste auf absolute/relative Bewegung bzw. translatorisch/ rotatorisch umgeschaltet werden.</p> <p>Status-Zeile </p>

Aux → Mouse Mode → TCP World	MouseMode		Ist der Mouse-Modus "Tcp World" aktiv, kann während der Mausbewegung durch Drücken der Shift- und/oder Ctrl-Taste auf absolute/relative Bewegung bzw. translatorisch/ rotatorisch umgeschaltet werden.
Aux → Mouse Mode → Abs   Rel	Shift →		
Aux → Mouse Mode → Rot   Trans	Ctrl →		

## Short Keys und Start-Optionen

Button oder Menu	Tastenkombination/ Option	Funktion
<p>Aux → Mouse Mode → Joint</p>  <p>2  x</p>	<p>MouseMode</p>  <p>ESC</p> <p>Ctrl</p>	<p>ESC setzt die Achswinkel zurück</p> <p>Mit der Ctrl-Taste wird während der Mausbewegung auf die Achsen 4-6 geschaltet. Beim Loslassen wieder auf die Achsen 1-3.</p> <p>Zweimaliges Klicken auf  startet den JogWindow Dialog</p>
<p>Aux → Mouse Mode → World View</p>  <p>Cruise Mode Auswahlmöglichkeiten</p>  <p>2 x </p>	<p>MouseMode</p>  <p>ESC</p> <p>Ctrl-Key</p> <p>Shift-Key</p>	<p>Ist der Mouse-Modus "World View" aktiv, kann durch Drücken der TAB-Taste in die Kameraperspektive umgeschaltet werden und zurück.</p> <p>ESC setzt die „3D-View“ zurück</p> <p>Zweimaliges Klicken auf  startet den Navigator Dialog (Pick &amp; Click, Abstände messen, etc.)</p> <p>Im Navigator Window kann der Cruise Mode festgelegt werden, um den die 3D Szene gedreht wird.</p> <p>Wird zuerst die Ctrl-Taste, wird der Cruise Mode auf Robot TCP gesetzt. Somit ist der aktuelle Drehpunkt der TCP des Roboters.</p> <p>Wurde zuvor mit Pick &amp; Click ein Punkt, Polygon oder Tag ausgewählt und es soll um diesen Punkt gedreht werden, so drücken Sie die Shift-Taste. Der Cruise Mode wird auf „picked Point“ gesetzt und bestimmt den aktuellen Drehpunkt der 3D Szene..</p>

## Short Keys und Start-Optionen

Button oder Menu	Tastenkombination/ Option	Funktion
<p>Aux → Mouse Mode → Trans/Rot current selected Tag</p>  <p>X  2</p>	<p> MouseMode</p> <p>Shift → </p> <p>Ctrl → </p> <p>Arrow UP Arrow Down</p> <p>Pos 1 (home) Ende (end)</p> <p>ESC</p>	<p>Ist der Mouse-Modus "Trans/Rot current selected Tag" aktiv, kann während der Mausbewegung durch Drücken der Shift- und/oder Crtl-Taste auf absolute/relative Bewegung bzw. translatorisch/ rotatorisch umgeschaltet werden.</p> <p>Durch Drücken der Pfeil Hoch/Runter Tasten können die Tagpunkte selektiert werden. Der Name des aktuellen Tagpunktes wird in der Statuszeile angezeigt.</p> <p></p> <p>Taste &lt;Pos 1&gt; selektiert den ersten Tagpunkt, Taste &lt;Ende&gt; den letzten Tagpunkt des Pfades.</p> <p>Absolut: Bewegung bzgl. Wobj-Frame Relativ: Bewegung im Tag-Frame</p> <p>ESC setzt die Tag Position zurück</p>
<p>EASY-ROB™ Status-Zeile</p> 		

# EASY-ROB™

## Allgemeine Funktionen

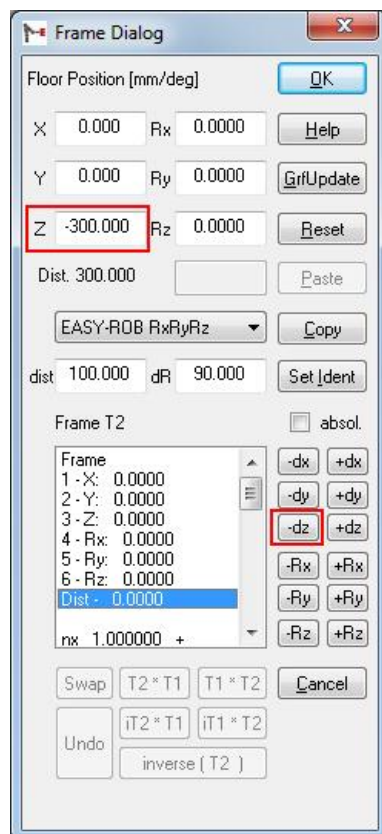
Bedienungshinweise

### Positionierung des Fußbodens

Einige Maschinen haben den Nullpunkt im EASY-ROB-Weltursprung. Bisher konnte man entweder den Fußboden unsichtbar setzen oder den Maschinennullpunkt verlegen, damit die Maschine „auf dem Boden steht“ und nicht „darin“.

Mit der aktuellen Version können Sie die Position und die Orientierung des systemeigenen Fußbodens in EASY-ROB frei variieren bzw. definieren und somit an die Bedürfnisse anpassen.

Über das Menü „View | Floor | Floor Position“ rufen Sie den Frame Dialog auf.



Boden verschieben  
in x, y oder z- Richtung

Boden verdrehen  
um x, y oder z- Richtung

Siehe hierzu auch das Kapitel „Frame Dialog“

# EASY-ROB™

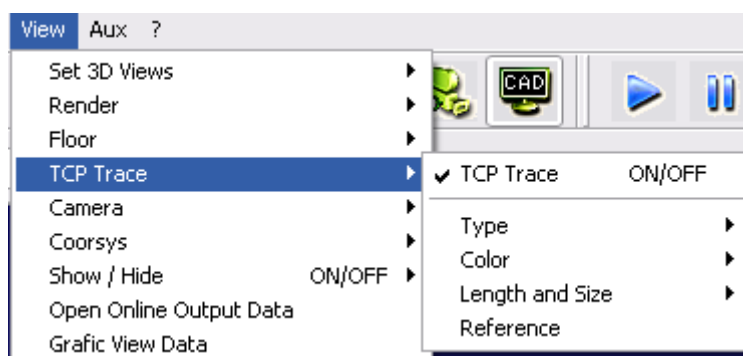
## Allgemeine Funktionen

Bedienungshinweise

### TCP TRACE

Bei der Darstellung der Spur des Tool Center Points gibt es unterschiedliche Varianten. So kann neben der Art, der Farbe und der Stärke auch der „Befestigungspunkt“ verändert werden.

Zu den Settings gelangen Sie über das Menü View | TCP Trace |



TCP Trace ein- bzw. ausschalten

Änderung Typ

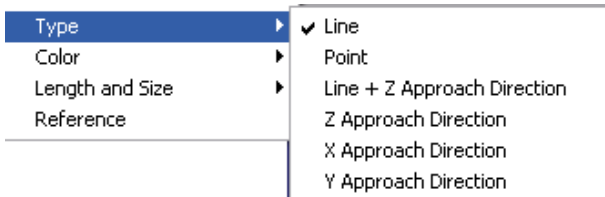
Änderung Farbe

Änderung Länge / Stärke

Änderung Ursprung/Befestigungspunkt

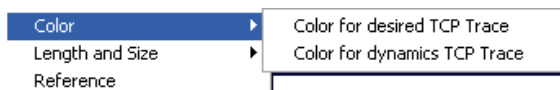
✓ TCP Trace ON/OFF

TCP Trace ein- bzw. ausschalten



Einstellung Typ:

Line Trace wird als Linie angezeigt  
 Point Trace wird als Punktlinie angezeigt  
 Line + Z Linie und Approach-Achse in Z  
 Z App. Approach-Achse in Z  
 X App. Approach-Achse in X  
 Y App. Approach-Achse in Y

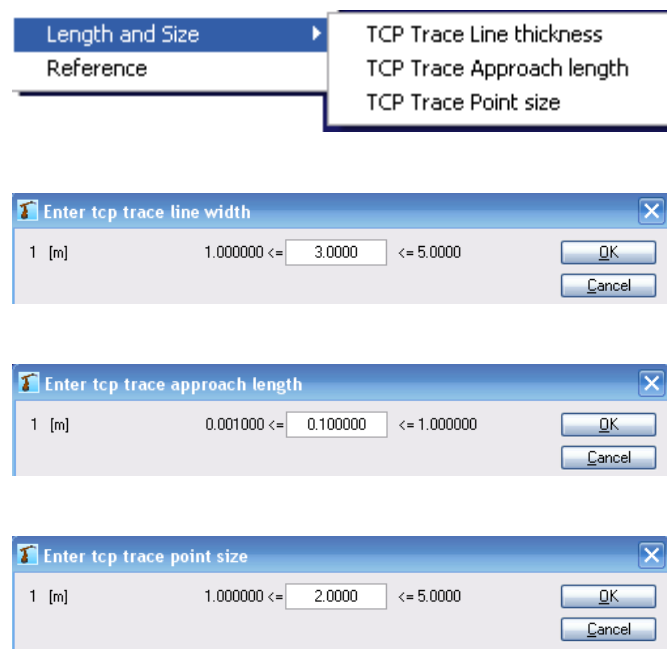
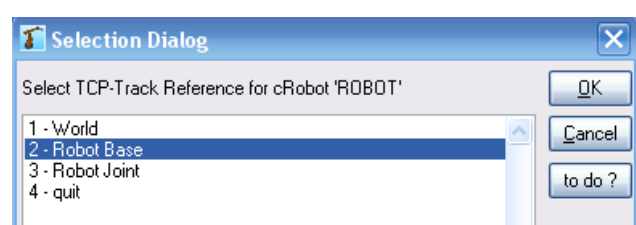


Auswahl der Farbe für den TCP Trace





## TCP TRACE

	<p>Änderung der</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Stärke des TCP Trace</li> <li>- Approach Länge des TCP Trace</li> <li>- Punktstärke des TCP Trace</li> </ul>
<p>Reference</p> 	<p>Auswahl des Befestigungspunktes des TCP Trace</p> <p>Möglichkeiten:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- bezogen auf den Weltenursprung</li> <li>- bezogen auf Roboterbasis</li> <li>- bezogen auf ein bestimmtes Gelenk</li> </ul>

# EASY-ROB™

## Allgemeine Funktionen

Bedienungshinweise

### Kollisionsprüfung in EASY-ROB™

Mit der Kollisionserkennung in EASY-ROB™ können unterschiedliche Objekte in der Arbeitszelle auf mögliche Kollision geprüft werden.

Es können einzelne Objekte oder Gruppen gegeneinander geprüft werden. So kann man z.B. nur die Achsen 5 und 6 eines Roboters gegen den Schutzzaun prüfen, wenn man genau weiß, dass alle anderen Achsen aufgrund ihrer Verfahrswege den Zaun sowieso nicht erreichen können. Diese Minimierung der Anzahl der zu prüfenden Bauteile verkürzt die Berechnungszeit bei der Kollisionserkennung.

Der interne Mechanismus der Kollisionserkennung ist hierarchisch: zuerst erfolgt eine bounding box Erkennung, bevor im nächsten Schritt auf konvex oder konkav geprüft wird.

Der Kollisions-Check wird nicht nur während des Programmablaufs durchgeführt – auch beim manuellen Bewegen des Roboters mittels des Verfahrens des TCP oder der einzelnen Joints wird die Prüfung durchgeführt.

Tritt Kollision auf, wird dies durch Veränderung der Farbe der kollidierenden Bauteile oder durch Stopp der Simulation angezeigt.

Zusätzlich zur direkten Kollisionen, kann auch auf „Beinahe-Kollision“ oder „Mindest-Abstand“ geprüft werden. Hierzu muss ein „Sicherheitsbereich“ definiert werden – z.B. 10 mm. Wird dieser Sicherheitsbereich unterschritten wird sofort Kollision angezeigt, obwohl noch keine echte Kollision stattgefunden hat.

Alle Funktionen hinsichtlich der Überprüfung auf Kollision können zu jeder Zeit sowohl manuell über die Buttons als auch automatisch mittels ERCL Befehlen im Programm geschaltet werden. (siehe hierzu auch Dokument „**EASY-ROB\_ERPL\_DE.pdf**“, Dokumentation aller ERCL-Befehle)

## Kollisionsprüfung in EASY-ROB™

Um dem User größtmöglichen Handlungsspielraum zu geben, ist der Mechanismus für die Kollisionserkennung in 3 Ebenen unterteilt.

### 1. globaler Ein-/Ausschalter Kollisionsprüfung

### 2. vorgefertigte Kollisionsketten

Mittels Ein- oder Ausschalten von vorgefertigten Kollisionsketten kann der User die einzelnen Gruppen gegeneinander prüfen. Im einzelnen sind das folgende Kollisionsketten:

BODY_ROBOT	– prüft die Kollision zwischen Body und Roboter
BODY_TOOL	– prüft die Kollision zwischen Body und Tool
ROBOT_TOOL	– prüft die Kollision zwischen Roboter und Tool
GRABBODY_ROBOT	– prüft die Kollision zwischen „gegriffenem“ Body und Roboter
GRABBODY_BODY	– prüft die Kollision zwischen „gegriffenem“ und „nicht-gegriffenem“ Body
ROBOT_ROBOT	– prüft die Kollision zwischen allen Geometrien in derselben Robotergruppe
BODY_BODY	– prüft die Kollision zwischen allen Geometrien in derselben Bodygruppe

### 3. Kollisionsattribute auf Objekt-/Geometrieebene

Jedes Objekt bzw. jede Geometrie hat (neben anderen Attributen) ein Attribut mit dem Namen „Check Collision“ für die Kollisionserkennung.

Hier kann für jedes Objekt bzw. jede Geometrie festgelegt ob und wie auf Kollision geprüft werden soll. Die möglichen Parameter sind folgende:

OFF	- keine Überprüfung auf Kollision für das Objekt
BBOX	- Überprüfung nach „bounding boxes“
CONVEX	- Überprüfung konvex
CONCAVE	- Überprüfung konkav

Standardmäßig ist die Prüfung „CONCAVE“ eingestellt.

Anmerkung: Ist bei einem Bauteil BBOX oder CONVEX und beim anderen Bauteil CONCAVE eingestellt, so wird die Prüfung auf CONCAVE durchgeführt.

### ACHTUNG:

Zu beachten ist bei der Nutzung der Kollisionsüberprüfung, dass auf allen drei Ebenen die „Schalter“ korrekt gesetzt sind, um ein entsprechendes Ergebnis zu erhalten. Nachfolgend ein paar Beispiele:

#### Fall a)

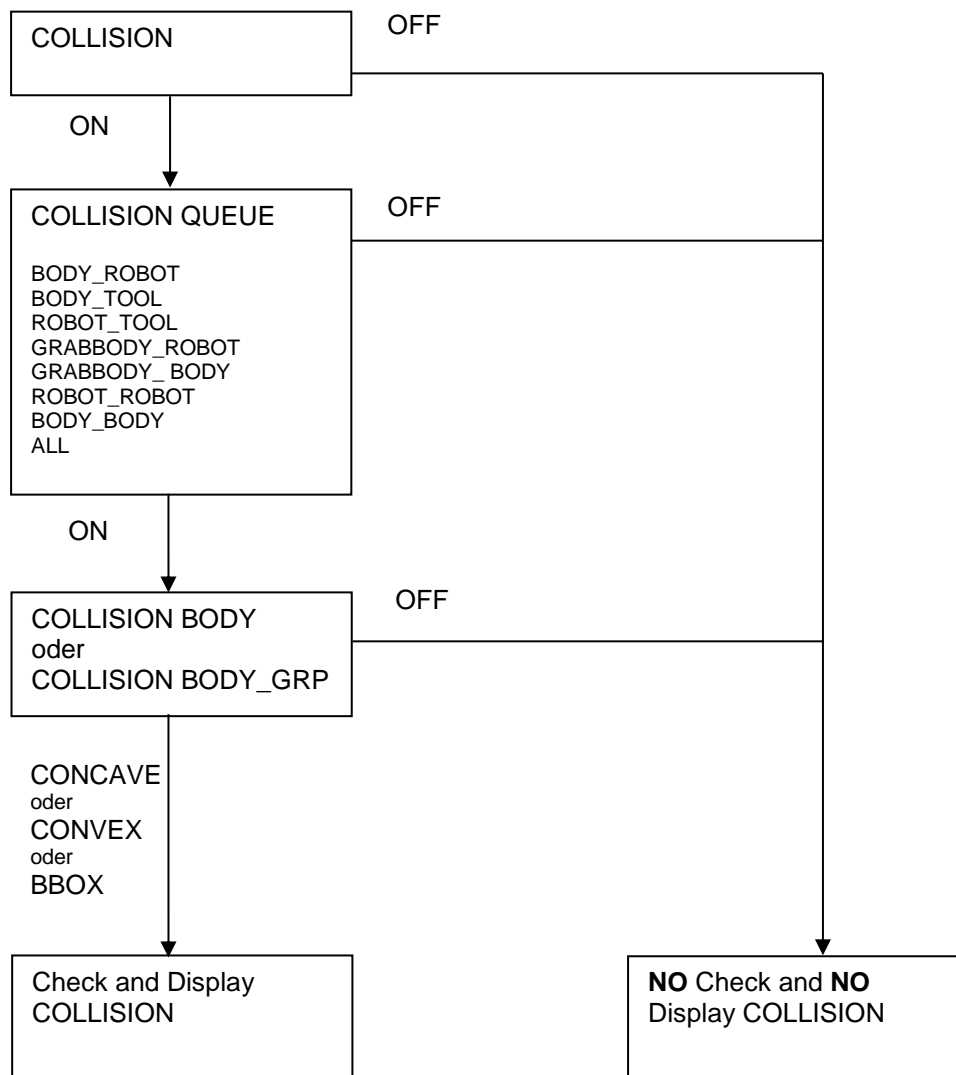
Kollisions-Check eingeschaltet, Kollisionskette Body-Robot ist „ON“, das Attribut „Check Collision“ ist „OFF“  
-> auch wenn eine Kollision existiert, wird keine Kollision angezeigt, da das Attribut für die Geometrie auf den Wert „OFF“ gesetzt ist

#### Fall b)



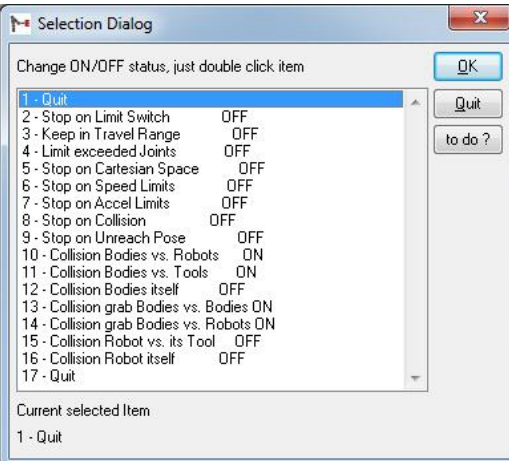
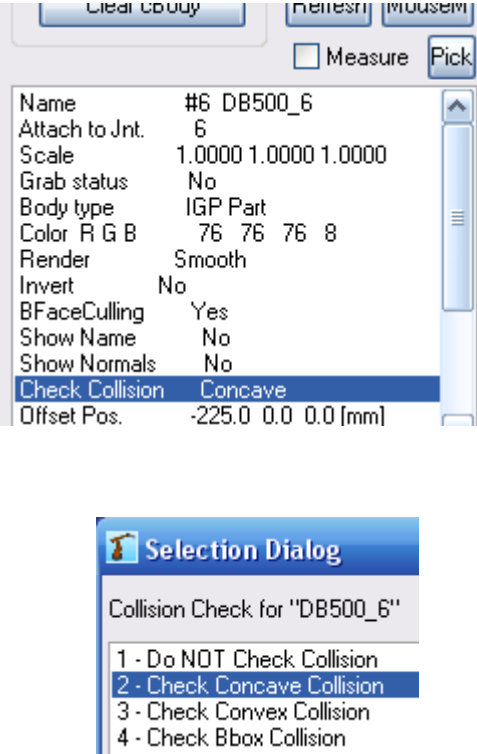
Kollisions-Check eingeschaltet, Kollisionskette Body-Robot ist „OFF“, das Attribut „Check Collision“ ist „CONCAVE“  
-> auch wenn eine Kollision existiert, wird keine Kollision angezeigt, da die Kollisionskette auf den Wert „OFF“ gesetzt ist

## Kollisionsprüfung in EASY-ROB™

Eine Übersicht der Abhängigkeiten der 3 Ebenen zur Kollisionserkennung:



## Kollisionsprüfung in EASY-ROB™

	<p>Ein- bzw. Ausschalten der Kollisionsprüfung</p>
	<p>Öffnen des Bediendialog zum Ein- bzw. Ausschalten der Kollisionsketten.</p>
	<p>Bediendialog zum Ein- bzw. Ausschalten der Kollisionsketten</p> <p>Mit Doppelklick auf dem Eintrag wird zwischen ON und OFF geschaltet</p>
	<p>Attribute „Check Collision“ auf „Concave“ gesetzt.</p> <p>Mit Doppelklick auf dem Attribut wird der Dialog zum Ändern des Zustands geöffnet.</p>

# EASY-ROB™

## Allgemeine Funktionen

Bedienungshinweise

### Exportieren einer Arbeitszelle

Immer wenn ein Bediener eine EASY-ROB™ Arbeitszelle z.B. per E-Mail an einen Kollegen oder Kunden schicken möchte (jemand, der also nicht auf demselben PC oder im selben Netzwerk arbeitet) ergibt sich folgende Frage:

“Sind alle erforderlichen Daten in der Sendung enthalten?!”

Enthält die Arbeitszelle mehrere Devices, die wiederum aus mehreren Parts bestehen und auch noch ein Programm dabei ist, kann es unter Umständen sehr zeitraubend sein, sämtliche Einzelteile zusammenzustellen.

Die EASY-ROB™ Funktion “[Export Workcell](#)” unterstützt den Bediener dabei, alle Arbeitszellen-bezogenen Daten zusammenzustellen.

Die Funktion kopiert die aktuelle Arbeitszelle und alle darin verwendeten Daten wie z.B. IGP-Dateien und Programme in einen neuen Ordner.

1. Laden Sie die Arbeitszelle

*Spotweld\_Demo.cel*

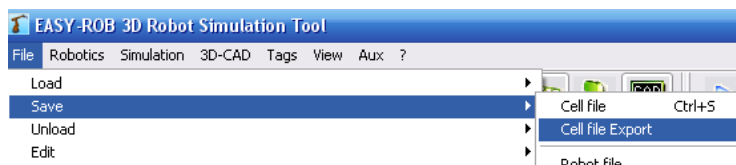
mit dem Button  
“*Start Device Manager*”  
aus dem Verzeichnis:

../EASY-ROB / ApplicationLib /  
Spotwelding

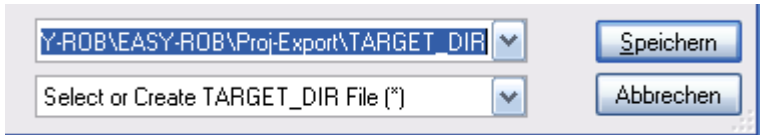
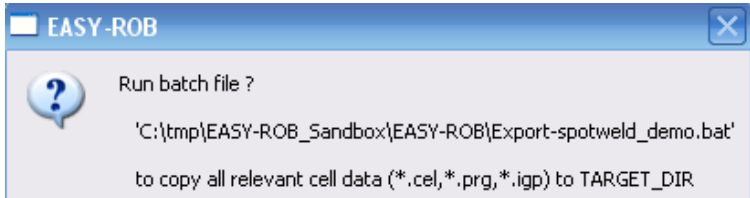


oder Shortcut „Ctrl+Shift+O“

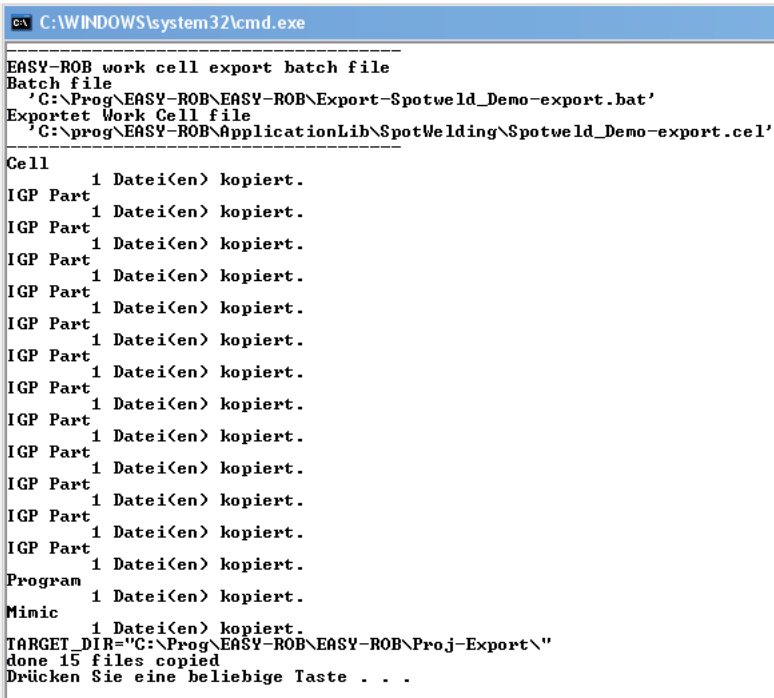
2. Starten Sie über das Menü  
File | Save | Cell File Export  
den Export



## Das Exportieren einer Arbeitszelle

<p>3. Setzen die Positionen zurück und überschreiben Sie die bestehende Arbeitszelle</p>	
<p>4. Jetzt wählen Sie das Standardverzeichnis oder erzeugen Sie ein neues Zielverzeichnis, um die Daten zu speichern.</p> <p>Der Default-Pfad ist das Zielverzeichnis der EASY-ROB™ Installation: <i>C:\Programme\EASY-ROB</i></p> <p>in einem Unterverzeichnis mit dem Namen "EASY-ROB\Proj-Export\TARGET_DIR"</p> <p>Bestätigen Sie hier den Default-Pfad mit "Speichern"</p>	
<p>5. Bestätigen Sie die nächste Frage mit "Ja",</p> <p>um das Batch file zu starten und somit die Daten in das gewählte Verzeichnis zu exportieren.</p>	

## Das Exportieren einer Arbeitszelle

<p>7.</p> <p>Nachdem der Batchlauf abgeschlossen ist, drücken Sie eine beliebige Taste um die Command Shell zu schließen.</p>	 <pre>C:\WINDOWS\system32\cmd.exe EASY-ROB work cell export batch file Batch file 'C:\Prog\EASY-ROB\EASY-ROB\Export-Spotweld_Demo-export.bat' Exportet Work Cell file 'C:\prog\EASY-ROB\ApplicationLib\SpotWelding\Spotweld_Demo-export.cel'  Cell 1 Datei(en) kopiert. IGP Part 1 Datei(en</pre>
---	--



# EASY-ROB™

## Dialoge & Windows

Bedienungshinweise

### Device Manager

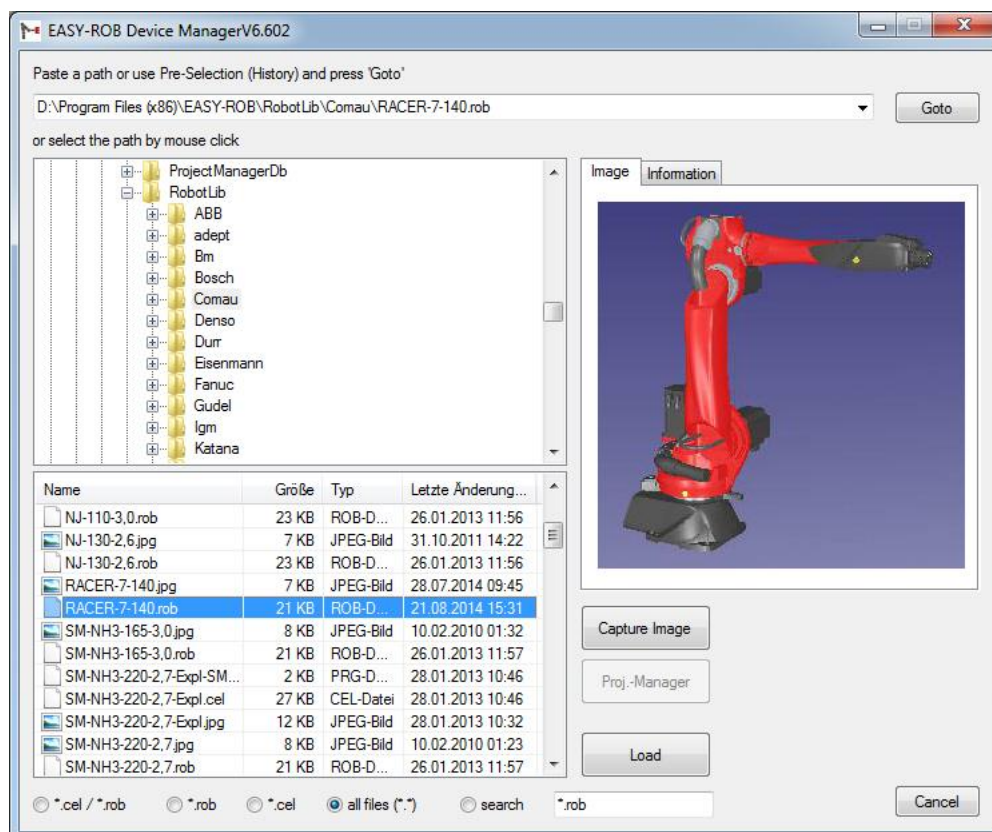
Der Device Manager bietet dem Bediener die Möglichkeit ohne die Arbeitszelle oder den Roboter zu laden, in die betreffende Datei „hineinzusehen“. Aufgrund der über den Device Manager bereitgestellten Informationen kann der Bediener sofort erkennen, ob es sich um die gewünschte Arbeitszelle oder den Roboter handelt, und dann die Datei laden.

Neben einem Screenshot der Arbeitszelle oder des Roboters können auch Informationen als Text hinterlegt werden.

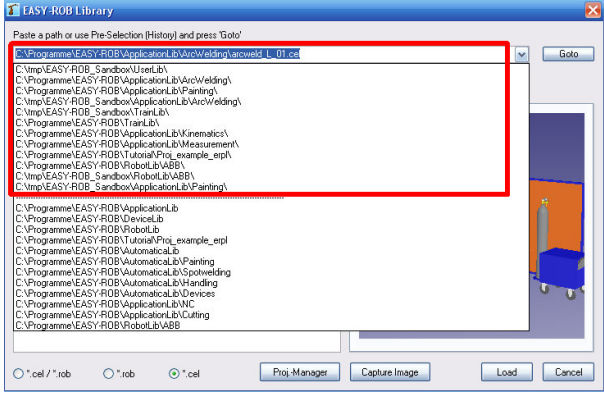
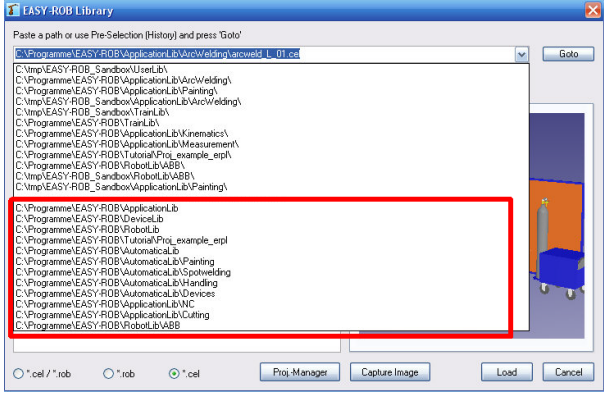
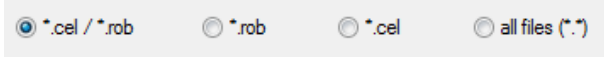
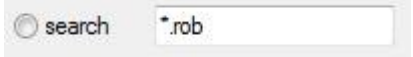
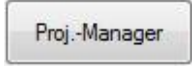


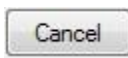
Über eine „Pfadhistorie“ und die Liste der „bevorzugten Pfade“ kann der Bediener mit wenigen Mausklicks durch den Verzeichnisbaum navigieren.

Außerdem bietet der Device Manager die Möglichkeit bestimmte Daten an den Project Manager zu senden. (lesen Sie hierzu auch das Kapitel „Project Manager“ in diesem Dokument)

1. Öffnen Sie den Device Manager über den Button „Start Device Manager“ oder mit dem Shortcut Ctrl+Shift+O:



## Device Manager

	<p><b>Pfadhistorie:</b></p> <p>Lädt der Benutzer eine Zelle oder einen Roboter in EASY-ROB™, wird der Pfad aus dem die Datei geladen wurde in die Pfadhistorie an erster Stelle gespeichert.</p> <p>Maximal werden 12 Pfade abgelegt, wobei gleiche Pfadnamen nur einmal gelistet sind.</p> <p>Die Datei „er_LoadFromLibPb.ini“, in der die Pfadhistorie gespeichert ist, wird automatisch verwaltet und sollte nicht manuell editiert werden</p>
	<p><b>Bevorzugte Pfade:</b></p> <p>Im Unterschied zu der automatisch erzeugten Pfadhistorie, bleiben die „bevorzugten Pfade“ unverändert und ermöglichen dem Bediener so einen schnellen Zugriff auf seine 12 wichtigsten Pfade</p> <p>Diese „bevorzugten Pfade“ sind vom Bediener anzulegen und werden in der Datei „er_LoadFromLibPb_prefered.ini“ im EASY-ROB™-Hauptverzeichnis gespeichert und können über Menü/File/Edit/EASY-ROB-SystemFiles editiert werden.</p>
	<p>Auswahl des anzuzeigenden Dateityps in der Dateiliste</p>
	<p>Mit der Eingabe eines Suchbegriffs im Eingabefeld und einem Klick auf „search“ kann nach Devices gesucht werden..</p>
	<p>Daten der Arbeitszelle an den Project Manager senden</p>
	<p>Funktion zum Erstellen eines Screenshots</p>
	<p>Laden der gewählten Datei</p>
	<p>Abbruch der Funktion</p>

# EASY-ROB™

## Dialoge & Windows

Bedienungshinweise

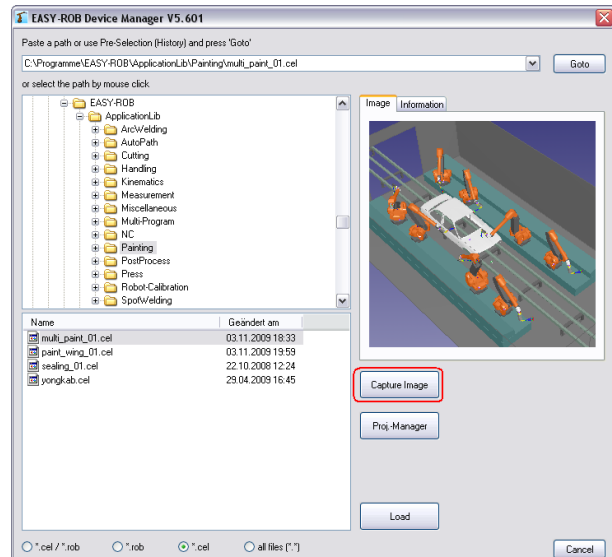
### Capture Image

Im EASY-ROB™ Capture Image Dialog kann der Bediener wahlweise Screenshots im BMP- oder JPEG Format erzeugen.

1.  
Laden Sie zunächst über den Library Dialog den Roboter oder die Arbeitszelle ins EASY-ROB™

2.  
Nach dem Laden der Zelle oder des Roboters wird im EASY-ROB™ Device Manager „Capture Image“ aufgerufen.

**Tipp:** Markieren Sie zuerst die gewünschte Datei (im Bild „*multi\_paint\_01.cel*“), bevor Sie „Capture Image“ aktivieren. Nur so wird der Dateiname für das Bild übernommen.



3.  
Positionieren Sie das Motiv im „Capture Image Fenster“ nach Belieben.

Mit „Shoot“ wird vom gewählten Ausschnitt eine BMP- oder JPEG-Datei erzeugt.

Das Bild wird im selben Verzeichnis gespeichert, in dem auch die Arbeitszelle gespeichert ist.



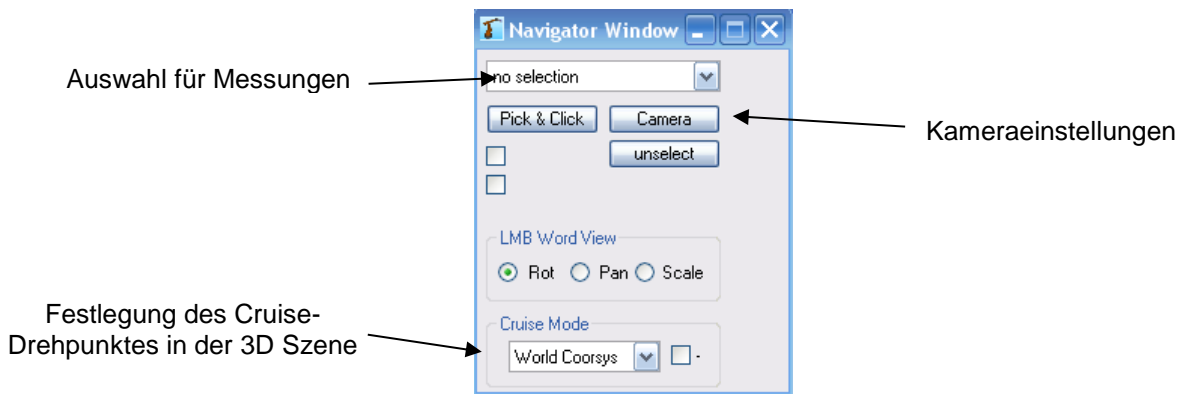
# EASY-ROB™

## Dialoge & Windows

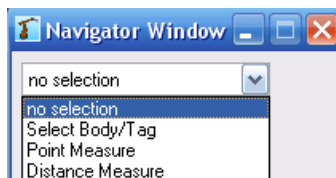
Bedienungshinweise

### Navigator Window

Das Navigator Window wird verwendet, um in der 3D Szene Geometrien und Tagpunkte anzuwählen und um Distanzen zu messen. Mit der Einstellung des *Cruise Mode* wird festgelegt, um welchen Punkt *Cruise-Drehpunkt* im Raum die 3D Szene gedreht werden soll.



Auswahl für Messungen



#### Select Body/Tag

Wählen Sie mit der linken Maustaste eine Geometrie oder einen Tagpunkt an. Dieses Objekt ist aktuell (*current*).

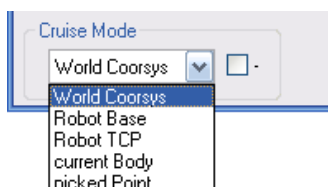
#### Point Measure


Wählen Sie mit der linken Maustaste einen Punkt an einer Geometrie an, um die Punktkoordinaten anzuzeigen.

#### Distance Measure

Zur Abstandsmessung zwischen Punkten, Flächen und Tagpunkten.

Cruise-Drehpunkt festlegen



Durch Auswahl von *Modify World View* mit  wird die 3D Szene verschoben, hinein- und hinausgezoomt und um einen Punkt im Raum gedreht.

Als Drehpunkte stehen folgende Bezugssysteme zur Verfügung.

- **World Coorsys:** (Grundeinstellung)  
Cruise-Drehpunkt ist das Weltkoordinatensystem.
- **Robot Base:**  
Cruise-Drehpunkt ist das Roboter Basissystem.
- **Robot TCP:**  
Cruise-Drehpunkt ist der TCP des Roboters.
- **current Body:**  
Cruise-Drehpunkt ist das Koordinatensystem der aktuellen Geometrie oder des Tagpunktes.
- **picket Point:**  
Cruise-Drehpunkt ist der ausgewählte Punkt an der Geometrie.

## Navigator Window

Mit der Leertaste (Spacebar) kann zwischen dem aktuellen *Mouse Mode* und dem letzten *Mouse Mode* hin- und hergewechselt werden.



### Kamera-Einstellungen



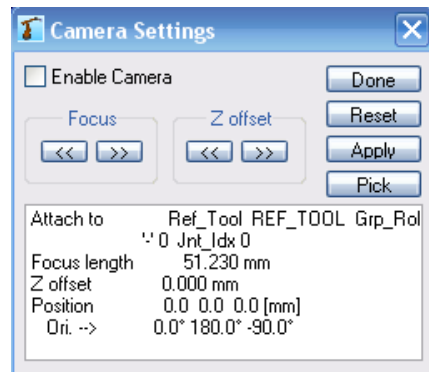
Mit der Kamera werden optimale Blickwinkel eingestellt. Sie ist idealer Weise einer Geometrie zugewiesen. Ist der Mouse Mode „*Modify World View*“ aktiv, kann mit der TAB-Taste zwischen Kamera- und Welt-View hin- und hergewechselt werden

Die Blickrichtung ist gemäß OpenGL™ Definition immer in die negative Z-Richtung.

Ein / Ausschalten  
der Kamera

Focus und Offset  
Einstellung

Eigenschaften  
-Liste

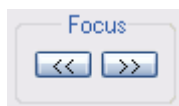


← Dialog beenden

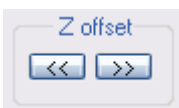
← Kameraeinstellungen zurücksetzen

← Kameraeinstellungen übernehmen

← Geometrie auswählen

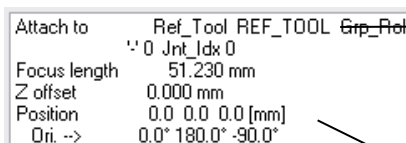


Der Fokus wird pro Klick um 10 mm verändert.  
Um einen genauen Fokus-Wert einzustellen → Doppelklick auf *Focus length* in der Eigenschaften-Liste.



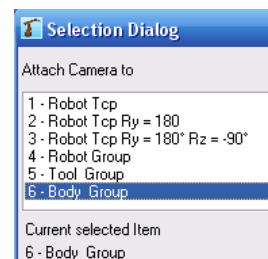
Der Z Offsetwert verschiebt die Linse in z-Richtung (Blickrichtung)  
Mit jedem Klick ändert sich der Z offset um 10mm.  
Um einen genauen Offsetwert einzustellen → Doppelklick auf *Z offset* in der Eigenschaften-Liste.

### Eigenschaften-Liste



Auswahl an welcher Geometrie  
oder welchen Punkt die Kamera  
"attached" werden soll.

Offsetverschiebung und -drehung  
bezogen auf das Bezugssystem der Kamera.





# EASY-ROB™

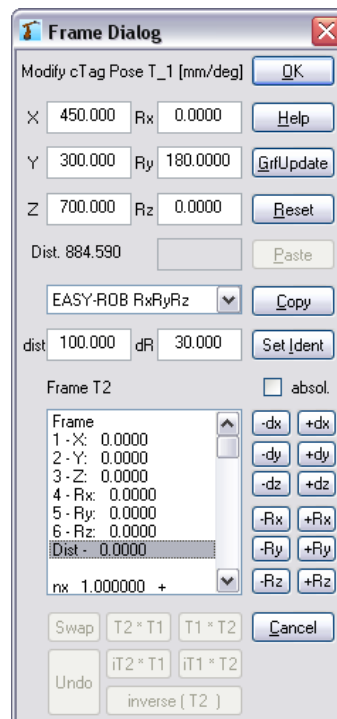
## Dialoge & Windows





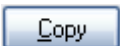
Bedienungshinweise

### Frame Dialog

Der Frame Dialog dient zur Eingabe von kartesischen Koordinaten. Um beispielsweise 3D Geometrien, die Roboterbasis oder den TCP's des Roboters neu festzulegen, werden im Frame Dialog die aktuellen X-, Y- und Z-Werte mit Orientierung angezeigt und können geändert werden. Die neuen Koordinaten werden sofort visualisiert, ohne den Dialog zu schließen, womit sich die Eingaben schnell überprüfen lassen. Weiterhin können aktuelle Positionen gespeichert werden, um sie anderweitig zu verwenden. Auch das Multiplizieren und Invertieren von homogenen Matrizen (Frames) ist möglich.




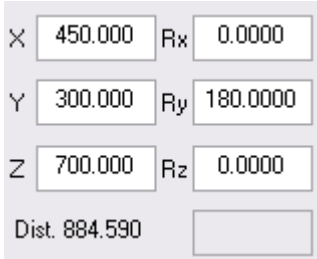
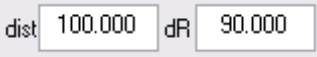

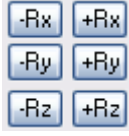


Der Frame Dialog zählt zu den zentralen Benutzerdialogen in EASY-ROB™ und wird bei der Bedienung am häufigsten benutzt.



	Schließt den Frame Dialog und übernimmt die eingegebenen Koordinaten.
	Kurzinfo zum Frame Dialog.
	Aktualisierung der 3D Szene entsprechend der eingegebenen Koordinaten. "GrafikUpdate" bietet so sich zu einer schnellen Überprüfung der Koordinaten an, ohne den Frame Dialog zu verlassen.
	Rücksetzen auf die Ausgangskoordinaten als der Frame Dialog geöffnet wurde.
	Kopiert die Koordinaten in die Frame-Liste (Zwischenablage).


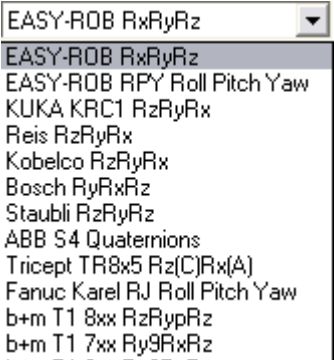
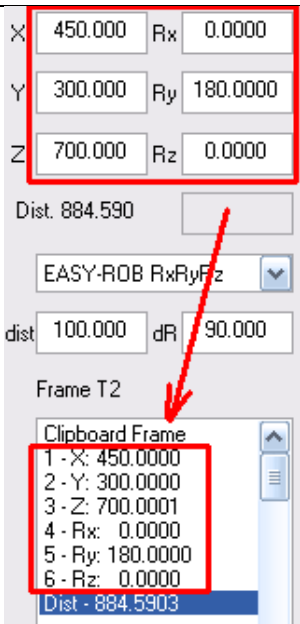






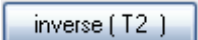


## Frame Dialog

	Kopiert die Koordinaten aus der Zwischenablage.
	Setzt die Koordinaten und Orientierung auf null, bzw. Einheitsmatrix.
	Schließt den Frame Dialog ohne die Änderungen zu übernehmen.
Modify cTag Pose T_1 [mm/deg]	Die Informationszeile zeigt die Zugehörigkeit der Koordinaten an.
	<p>Koordinaten-Eingabefelder für Position und Orientierung.</p> <p>Auch Formeln sind erlaubt, z.B. „200.0+57.3*pi/180“, „0.2*m2mm“, „100*sin(45*RAD)“, „a1=5;8*a1“ oder „3*a1“ Wechseln sie mit dem Cursor in ein anderes Edit-Feld um die Berechnung ausführen zu lassen.</p> <p><i>Dist.</i> errechnet die Betrag aus dem x-, y- und z-Wert aus.</p>
	Die Schrittweitevorgabe gibt einen „Deltawert“ vor, um den ein Koordinatenwert inkrementiert oder dekrementiert werden soll.
	<p>Die Positionscoordinate x, y, oder z wird mit einem Klick auf die folgenden Schaltflächen</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- -dx oder +dx in x Richtung</li> <li>- -dy oder +dy in y Richtung</li> <li>- -dz oder +dz in z Richtung</li> </ul> <p>um die Schrittweitevorgabe „dist“ verändert. Die Änderung erfolgt absolut oder relativ. Die 3D Szene wird zur Kontrolle sofort aktualisiert.</p>
	<p>Die Orientierungscoordinate Rx, Ry, oder Rz wird mit einem Klick auf die folgenden Schaltflächen</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- -Rx oder +Rx um x Richtung</li> <li>- -Ry oder +Ry um y Richtung</li> <li>- -Rz oder +Rz um z Richtung</li> </ul> <p>um die Schrittweitevorgabe „dR“ verändert. Die Änderung erfolgt absolut oder relativ. Die 3D Szene wird zur Kontrolle sofort aktualisiert.</p>
	Die Änderung erfolgt absolut im Bezugssystems $T_{neu} = dT(dist,dR) * T_{alt}$
	Die Änderung erfolgt relativ $T_{neu} = T_{alt} * dT(dist,dR)$



## Frame Dialog

	<p>Vorgabe der Orientierungskonvention und Umrechnung der aktuellen Orientierung in andere Handgelenksdefinitionen.</p> <p>z.B. • ABB S4 Quaternionen • KUKA KRC1 RzRyRx • Stäubli RzRyRz • Fanuc Karel RJ Roll Pitch Yaw • Tricept TR8x5 Rz(C)Rx(A)</p> 
	<p>Frame-Liste für Matrizenberechnung.</p> <p>Koordinaten werden verrechnet, indem die aktuellen Koordinaten (bezeichnet als Matrix T1) zuerst in die Zwischenablage (dort als Matrix T2 bezeichnet) kopiert werden.</p> <p>Die homogene Matrix T2 lässt sich nun invertieren oder mit einer aktuellen Koordinate T1 verrechnen.</p> <p>Das Ergebnis in T2 kann aus der Zwischenablage nach T1 zurückkopiert und dort weiterverarbeitet werden.</p> <p><b>Besonderheit:</b> Ein Doppelklick in der Frame-Liste auf z.B. „1 - X: 1000.000“ bewirkt, dass der Wert in die X-Koordinate übernommen wird. Gleiches gilt für die Y- und Z-Koordinate und für die Orientierungskordinaten.</p>
	<p>Vertauscht Matrix T1 mit Matrix T2.</p>
	<p>Setzt nach erfolgter Berechnung die Matrix T2 auf den ursprünglichen Wert zurück.</p>
	<p>Matrizenmultiplikation <math>T_2 = T_2 * T_1</math></p>
	<p>Matrizenmultiplikation <math>T_2 = T_1 * T_2</math></p>
	<p>Matrizenmultiplikation <math>T_2 = T_2^{-1} * T_1</math></p>
	<p>Matrizenmultiplikation <math>T_2 = T_1^{-1} * T_2</math></p>
	<p>Matrizeninversion <math>T_2 = T_2^{-1}</math></p>

# EASY-ROB™

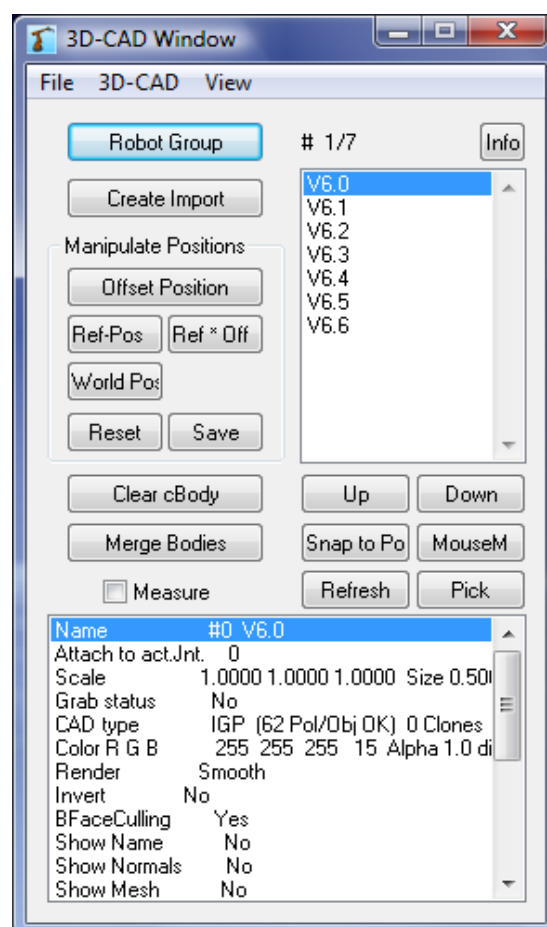
## Dialoge & Windows

Bedienungshinweise

### 3D CAD Window

Das 3D-CAD Window dient zum Importieren und Positionieren von 3D Geometrien, sowie der Zuweisung von Farben und weiteren Attributen.

Durch einen einfachen Mausklick auf den Button  wird das 3D-CAD Window aufgerufen.

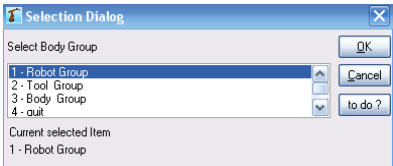
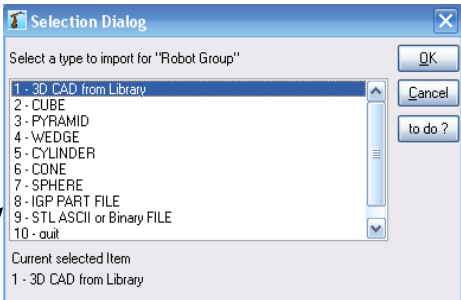


Bodyliste






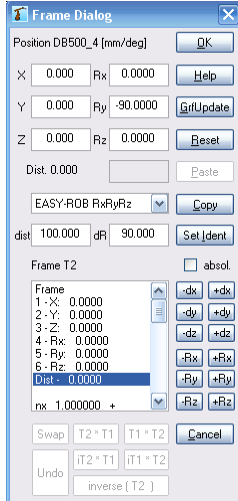




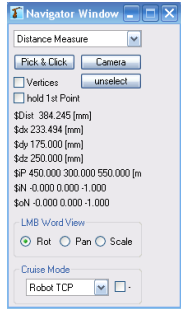
In der Bodyliste werden alle Namen der Geometrien zur aktuellen Gruppe angezeigt.

Ein zweifacher Mausklick auf ein Listenelement gibt detaillierte Information zur Geometrie.

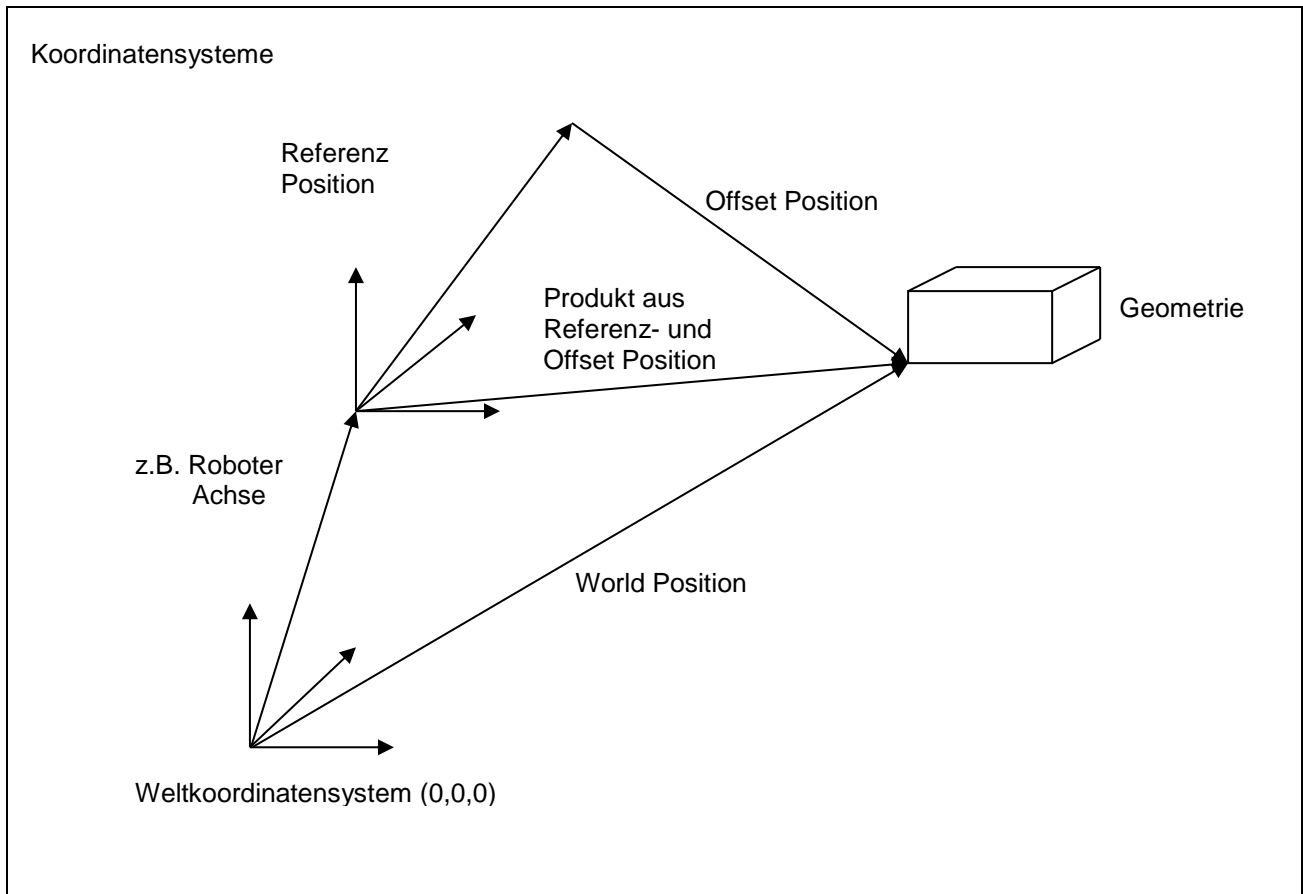
## 3D CAD Window

<div data-bbox="288 461 504 510" data-label="Text"> <p>Robot Group</p> </div> <div data-bbox="264 535 517 568" data-label="Text"> <p>Auswahl der Gruppe</p> </div>	<p>In EASY-ROB™ stehen drei Gruppen für die Erstellung von Bodies zur Verfügung. Sie können unabhängig voneinander bearbeitet und gespeichert werden.</p> <div data-bbox="660 566 951 658" data-label="Text"> <p>File → Save → Robotfile Toolfile Bodyfile</p> </div> <div data-bbox="1024 483 1418 647" data-label="Image">  </div>																																								
<div data-bbox="288 703 504 752" data-label="Text"> <p>Create Import</p> </div> <div data-bbox="229 777 560 810" data-label="Text"> <p>Body Erstellen / Importieren</p> </div>	<p>Bodies können neu erstellt oder importiert werden.</p> <div data-bbox="687 763 863 855" data-label="Text"> <p>Import aus EASY-ROB™ 3D-CAD Library</p> </div> <div data-bbox="687 882 879 949" data-label="Text"> <p>Primitive Körper erstellen</p> </div> <div data-bbox="687 972 911 1106" data-label="Text"> <p>Import vorhandenen 3D-CAD Dateien. VRML I + II (97) Daten müssen vorab als IGP® Partfile gespeichert</p> </div> <div data-bbox="956 763 1418 1061" data-label="Image">  </div>																																								
<div data-bbox="213 1173 576 1207" data-label="Text"> <p>Eigenschaften der Geometrien</p> </div> <div data-bbox="165 1211 596 1744" data-label="Table"> <table> <tr> <th>Name</th><th>#0 V6.0</th></tr> <tr> <td>Attach to act.Jnt.</td><td>0</td></tr> <tr> <td>Scale</td><td>1.0000 1.0000 1.0000</td></tr> <tr> <td>Grab status</td><td>No</td></tr> <tr> <td>Body type</td><td>IGP Part (62 Pol/Obj OK)</td></tr> <tr> <td>Color R G B</td><td>255 255 255 15</td></tr> <tr> <td>Render</td><td>Smooth</td></tr> <tr> <td>Invert</td><td>No</td></tr> <tr> <td>BFaceCulling</td><td>Yes</td></tr> <tr> <td>Show Name</td><td>No</td></tr> <tr> <td>Show Normals</td><td>No</td></tr> <tr> <td>Check Collision</td><td>Concave</td></tr> <tr> <td>Offset Pos.</td><td>0.0 0.0 0.0 [mm]</td></tr> <tr> <td>Ori. --&gt;</td><td>0.0° 0.0° 0.0°</td></tr> <tr> <td>Ref.* Pos.</td><td>0.0 0.0 0.0 [mm]</td></tr> <tr> <td>Ori. --&gt;</td><td>0.0° 0.0° 0.0°</td></tr> <tr> <td>Refer. Pos.</td><td>0.0 0.0 0.0 [mm]</td></tr> <tr> <td>Ori. --&gt;</td><td>0.0° 0.0° 0.0°</td></tr> <tr> <td>World Pos.</td><td>1600.0 -700.0 0.0 [mm]</td></tr> <tr> <td>Ori. --&gt;</td><td>0.0° 0.0° 180.0°</td></tr> </table> </div>	Name	#0 V6.0	Attach to act.Jnt.	0	Scale	1.0000 1.0000 1.0000	Grab status	No	Body type	IGP Part (62 Pol/Obj OK)	Color R G B	255 255 255 15	Render	Smooth	Invert	No	BFaceCulling	Yes	Show Name	No	Show Normals	No	Check Collision	Concave	Offset Pos.	0.0 0.0 0.0 [mm]	Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°	Ref.* Pos.	0.0 0.0 0.0 [mm]	Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°	Refer. Pos.	0.0 0.0 0.0 [mm]	Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°	World Pos.	1600.0 -700.0 0.0 [mm]	Ori. -->	0.0° 0.0° 180.0°	<p>Die Eigenschaft der aktuellen Geometrie kann durch Doppelklick geändert werden.</p> <div data-bbox="687 1234 911 1267" data-label="Text"> <p>#[Nummer] Name</p> </div> <div data-bbox="687 1279 1445 1335" data-label="Text"> <p>[angebunden an Achse] ( 0 = Roboterbasis, 1-12 = aktive Achse 1, sonst = passive Achse)</p> </div> <div data-bbox="687 1335 1062 1368" data-label="Text"> <p>Skalierungswert der Geometrie</p> </div> <div data-bbox="687 1391 895 1424" data-label="Text"> <p>Typ und Zustand</p> </div> <div data-bbox="687 1458 863 1491" data-label="Text"> <p>RGB Farbwert</p> </div> <div data-bbox="687 1503 1062 1536" data-label="Text"> <p>Offsetposition und -orientierung</p> </div> <div data-bbox="687 1592 1270 1626" data-label="Text"> <p>Produkt aus Referenzposition und Offsetposition</p> </div> <div data-bbox="687 1659 1206 1693" data-label="Text"> <p>Referenzposition und Referenzorientierung</p> </div> <div data-bbox="687 1704 1062 1738" data-label="Text"> <p>Worldposition und -orientierung</p> </div>
Name	#0 V6.0																																								
Attach to act.Jnt.	0																																								
Scale	1.0000 1.0000 1.0000																																								
Grab status	No																																								
Body type	IGP Part (62 Pol/Obj OK)																																								
Color R G B	255 255 255 15																																								
Render	Smooth																																								
Invert	No																																								
BFaceCulling	Yes																																								
Show Name	No																																								
Show Normals	No																																								
Check Collision	Concave																																								
Offset Pos.	0.0 0.0 0.0 [mm]																																								
Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°																																								
Ref.* Pos.	0.0 0.0 0.0 [mm]																																								
Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°																																								
Refer. Pos.	0.0 0.0 0.0 [mm]																																								
Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°																																								
World Pos.	1600.0 -700.0 0.0 [mm]																																								
Ori. -->	0.0° 0.0° 180.0°																																								
<div data-bbox="165 1794 616 1827" data-label="Text"> <p>Änderungen speichern / zurücksetzen</p> </div> <div data-bbox="288 1856 504 1906" data-label="Text"> <p>Reset Save</p> </div>	<p>Wurde der aktuellen Geometrie eine neue Position zugewiesen, kann diese mit <b>Save</b> als Startposition gespeichert oder mit <b>Reset</b> verworfen werden.</p>																																								

## 3D CAD Window

	aktuelle Geometrie aus der 3D Szene löschen
	mergen des gewählten Körpers ( siehe dazu auch „Import von VRML“ in diesem Dokument)
 	Verschieben des Bauteils in der Liste
<p>Position / Orientierung der Geometrie</p> 	<p>Die Position und Orientierung der aktuellen Geometrie kann im Frame Dialog verändert werden.</p>  <p>Dreht und verschiebt den Body um das Weltkoordinaten-System.</p> <p>Dreht und verschiebt den Body um sein eigenes Koordinatensystem.</p> <p>Nach jeder Drehung um x, y oder z hat das Koordinatensystem eine andere Ausrichtung.</p>
	Offset-Position $T_{off}$
	Referenz-Position $T_{Ref}$
	Produkt aus Referenz-Position und Offset-Position $T_{Ref} * T_{off}$
	Vom Weltkoordinatennullpunkt ausgehend.
<p>Check Box „Measure“ zum Öffnen des Navigator Windows</p>	<p>Tipp:</p> <p>Im Navigator Window gemessene Werte werden können weiterverwendet werden, in dem beispielsweise für den Wert 877.337 die Systemvariable \$dx verwendet wird. Mühseliges abtippen oder gar merken entfällt.</p> 

## 3D CAD Window



# EASY-ROB™

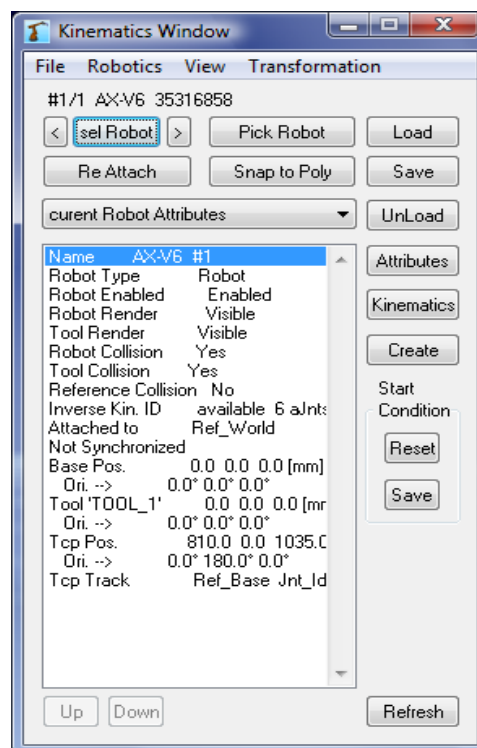
## Dialoge & Windows

Bedienungshinweise

### Kinematics Window

Das Kinematics Window dient dazu, einen einzelnen oder mehrere Roboter in der Arbeitszelle zu handhaben bzw. die Eigenschaften zu manipulieren.

Aktiviert wird das Kinematics Window entweder über das Menü *Robotics / Open Kinematics Window* oder die Tastenkombination „Ctrl+K“



Name	ROBOT #1
Robot Enabled	Enabled
Robot Render	Visible
Tool Render	Visible
Robot Collision	Yes
Tool Collision	Yes
Reference Collision	No
Inverse Kin. ID	available 6 aJnts
Attached to	Ref_World
Base Pos.	0.0 0.0 0.0 [mm]
Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°
Tool data	0.0 0.0 200.0 [mm]
Ori. -->	0.0° 0.0° 0.0°
Tcp Pos.	531.3 194.8 731.3
Ori. -->	178.8° 6.0° 71.5°
Tcp Track	Ref_Base Jnt_Id







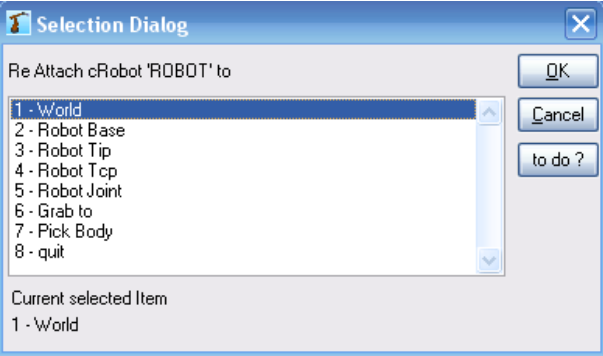





Die Liste enthält Informationen zum Zustand des gewählten Roboters wie:

- Name
- Attach to – Status
- Position / Orientierung der Basis, des TCP's und des Tools



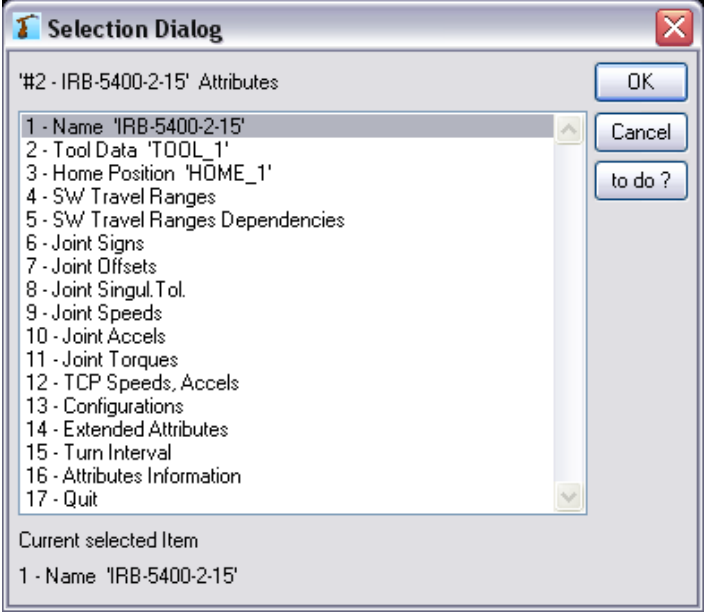

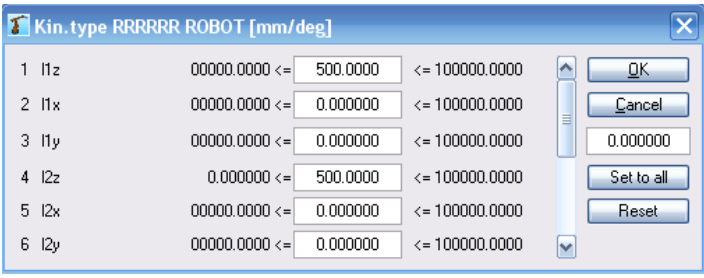

Hinweis:

Mittels Doppelklick auf die Einträge können Werte geändert werden.

## Kinematics Window


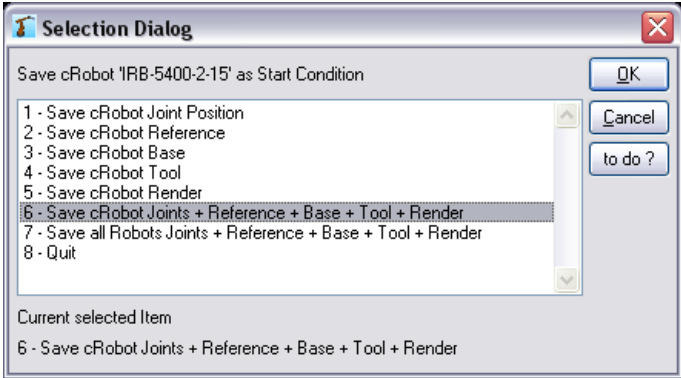

	<p>Auswählen eines Roboters</p> <p>Mit  bzw.  wird zwischen zwei Robotern hin- und hergeschaltet</p> <p>Mit  wird der folgende Dialog mit einer Liste aller in der Arbeitszelle befindlichen Roboter geöffnet:</p> 
	<p>Re-Attachen eines Roboters</p> <p>Öffnet den folgenden Dialog:</p>  <p>um den aktuellen Roboter an einen anderen „Link“ zu attachen.</p>
	<p>Auswählen eines Roboters</p> <p>Nach Aktivierung des Buttons kann ein Roboter direkt in der Arbeitswelt durch Auswahl mit der Maus aktiviert werden</p>
	<p>Laden eines weiteren Roboters</p>
	<p>Speichern des aktuell ausgewählten Roboters</p>
 	<p>Roboter springt (Snap) an ausgewähltes Polygon oder Vertex Bei „Snap to poly“ wird die Normale berücksichtigt.</p>

## Kinematics Window

	<p>„Entladen“ / Entfernen eines Roboters aus der Arbeitswelt</p>
	<p>Attribute des Roboters</p> <p>Nach Auswahl des Buttons öffnet sich der folgende Dialog um die dort genannten Eigenschaften zu verändern.</p> 
	<p>Kinematik des Roboters</p> <p>Nach Auswahl des Buttons öffnet sich der folgende Dialog:</p>  <p>Hier können kinematische Längen und Drehrichtungen verändert werden.</p>
	<p>Erzeugen eines weiteren Roboters</p>



## Kinematics Window

	<p>Startbedingung speichern oder zurücksetzen</p> 
	<p>„Refresh“ Aktualisierung der Daten in der Zustands-Liste</p>

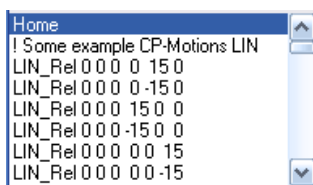
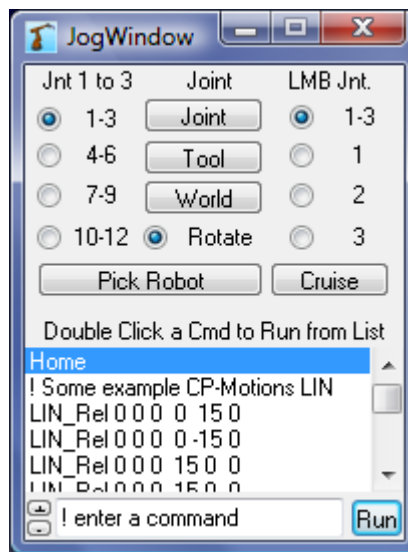
# EASY-ROB™

## Dialoge & Windows

Bedienungshinweise

### Jog Window

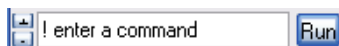
Das JogWindow dient dazu, den Roboter mit einer 3 Tastenmaus schnell und übersichtlich in den einzelnen Achsen oder im TCP bzgl. Werkzeug- oder Weltkoordinaten zu joggen bzw. zu manipulieren. Zusätzlich können die Verfahrbereichs- und Kollisionsüberwachung aktiviert werden.




Die Liste enthält einige ERPL- und ERCL Beispielbefehle,

wie Bewegungsbefehle LIN, LIN\_REL, CIRC ... usw.  
ERCL - Befehle Color, Track, Tag ... usw.

Weitere Befehle können der Liste hinzugefügt werden.

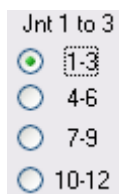


Durch Eingabe, oder Doppelklick auf einen Befehl in der Liste, wird der Befehl in die Commandzeile übernommen.

Mit  wird der Befehl an die aktuell markierte Stelle eingefügt.

Mit  wird der aktuell markierte Befehl aus der Liste gelöscht.

Mit  wird der Befehl in der Commandzeile ausgeführt.



Die Achsen 1 bis 3 werden mit einer 3 Tastenmaus bewegt, indem die Maustaste gedrückt und die Maus gleichzeitig in der 3D Szene bewegt wird.

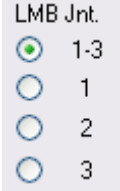



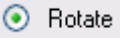
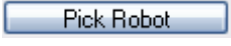
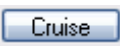
Linke Maus-Taste Achse 1

Mittlere Maus-Taste Achse 2

Rechte Maus-Taste Achse 3

Mit der TAB-Taste werden die Achsen 4-6, 7-9 und 10-12 angewählt.

## Jog Window

	Belegen der Achsen auf LMB
	Joggen der Achsen
	TCP-Bewegung bzgl. Werkzeugkoordinaten → <i>TCP Tool</i> Mouse-Mode. Diese Funktion entspricht dem Short-Key 
	TCP-Bewegung bzgl. Weltkoordinaten → <i>TCP World</i> Mouse-Mode. Diese Funktion entspricht dem Short-Key 
	Umschalten der TCP-Bewegung auf rotatorisch
	Auswahl des Roboters
	Einschalten Cruise Mode

# EASY-ROB™

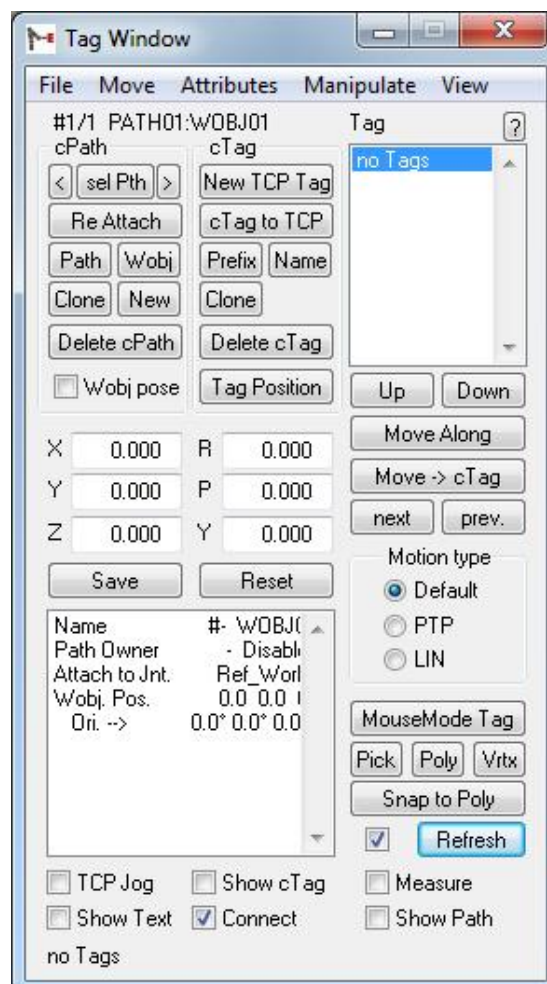
## Dialoge & Windows

Bedienungshinweise








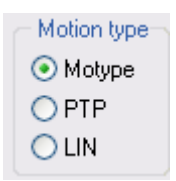

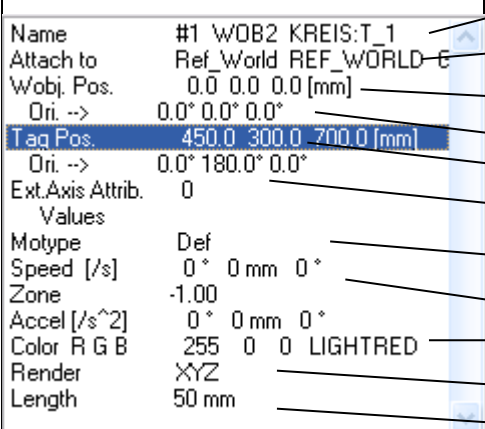
### Tag Window

Im Tag Window werden Pfade unabhängig voneinander generiert, bearbeitet und im Raum platziert. Ein Pfad besteht aus mehreren Tagpunkten und kann an eine Geometrie, an eine Roboterbasis oder –flansch angebunden „attached“ sein. Ändern sich Geometrie- oder Roboterposition, bewegen sich die angebundenen Pfade automatisch mit. Ausgewählt und bearbeitet werden können Tags einzeln oder als Gruppe. Die Tastenkombinationen „Str + A“, „Str + C“, und „Str + V“ können wie gewohnt verwendet werden.

Das Tag Window wird mit einem einfachen Mausklick auf den Button „SEL TAG“ aufgerufen.












## Tag Window

TCP Jog	Der Roboter springt zum markierten Tagpunkt.
Show cTag	Es werden die Tagpunkte des ausgewählten Pfades mit farblich gekennzeichneten „Pfeilen“ miteinander verbunden. <ul style="list-style-type: none"> <li>• violett: vom Referenzsystem zum Wobj-Frame</li> <li>• grün: vom Wobj-Frame zum 1. Tag</li> <li>• gelb: vom 1. Tag zum folgenden (2.) Tag usw.</li> <li>• rot: vom vorletzten Tag zum letzten Tag</li> </ul>
Measure	Öffnet den Navigator Dialog
Tagliste	In dieser Liste werden alle Tags des aktuellen Pfades angezeigt. Mit zweifachem Mausklick auf einen Tag, wird er angefahren.
 Tagpunkt an Geometrie erzeugen.	Es können Tagpunkte an Geometrien erzeugt werden. Maustaste links: Position auf der Geometrie auswählen Maustaste mitte: neuen Tagpunkt am TCP erzeugen Maustaste rechts: ausgewählten Tagpunkt platzieren Die Position an der Geometrie wird mittels rosa Pfeils angezeigt.
 	Verschiebt in der Tagliste den markierten Tagpunkt, um eine Position nach oben bzw. nach unten.
	Vom ausgewählten Tag bis zum letzten Tag des Pfades fährt der Roboter die Tagpunkte nacheinander an. Die Bewegungsart wird mit dem Tagpunkt vorgegeben.
	Ausgewählten Tag anfahren, → Doppelklick auf Tag in der Tagliste
 	Auswählen des nächsten oder vorigen Tags aus der Tagliste.
 Bewegungsart des Roboters	Mit dem Button  verfährt der Roboter zum markierten Tag. Die Bewegungsart kann wie folgt vorgegeben werden. Motype Attribute wie in Eigenschaften des Tag beschrieben ist PTP Bewegungsart PTP (Point to Point, synchro PTP) LIN Bewegungart LIN (linear)
<b>Tagpunkt-Eigenschaften</b> 	Durch Doppelklick auf eine Tagpunkt-Eigenschaft kann diese in einem neuen Dialog verändert werden. #[Tagnummer] [Worldobjektnamen] [Pfad] : [Prefix] _ [Tagname] An welchen Body der Pfad angebunden <i>attached</i> ist Position des Workobject-Frames Orientierung des Workobject-Frames Position des Tag bzgl. Workobject-Frame Orientierung des Tag bzgl. Workobject-Frame Bewegungsart des Tags Geschwindigkeit in Tagpunkt. „0“ → nicht definiert Farbe des Tags Darstellung des Tags Größe des dargestellten Tag-Dreibeins

## Tag Window



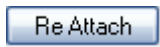

#2/2 PATH02:WOBJ02	# [Pfadnummer/Pfadanzahl] [Pfadname] : [Workobjectname]
<div><div><div>cPath</div><div><div>&lt; sel Pth &gt;</div><div>Re Attach</div><div>Path Wobj</div><div>Clone New</div><div>Delete cPath</div><div><input type="checkbox"/> Wobj pose</div></div></div><div><div>cTag</div><div><div>New TCP Tag</div><div>cTag to TCP</div><div>Prefix Name</div><div>Clone</div><div>Delete cTag</div><div>Tag Position</div></div></div></div>	<p>cPath</p> <p>Erstellen, Bearbeiten, Löschen und Auswählen von Pfaden. „ReAttach“ → Pfad an Geometrie oder Roboter anbinden.</p> <p>cTag</p> <p>Erstellen und Bearbeiten markierter Tags</p>
<div><div>X0.000Rx0.000</div><div>Y0.000Ry0.000</div><div>Z0.000Rz0.000</div><div>SaveReset</div></div>	<p>Position und die Orientierung des markierten Tags oder des Workobject-Frames können eingegeben und verändert werden. Entspricht einem Doppelklick in der Tagpunkt-Eigenschaftensliste „Tag Position“</p>
<div><div>&lt; sel Pth &gt;</div></div>	<p>Pfad auswählen</p>
<div><div>Re Attach</div></div>	<p>Pfad an eine Geometrie oder Roboter anbinden</p> <p>Wird die Geometrie bewegt, bewegt sich der Pfad automatisch mit.</p> <div><div>Selection Dialog</div><div>Attach cPath 'KREIS' to</div><div><div>1 - World</div><div>2 - cRobot 'ROBOT' Base</div><div>3 - cRobot 'ROBOT' Tip</div><div>4 - cRobot 'ROBOT' Tip</div><div>5 - cRobot 'ROBOT' Body</div><div>6 - quit</div></div><div><div>Current selected Item</div><div>5 - Pick Body</div></div><div><div>OK</div><div>Cancel</div><div>to do ?</div></div></div>
<div><div>Path Wobj</div></div>	<p>Name des Pfades und des Workobject-Frames ändern</p>
<div><div>Clone New Delete cPath</div></div>	<p>Pfad klonen, erstellen und löschen</p> <p>Die Anzahl der zu klonenden Tags und der Abstand zum nächsten Tag wird vorgegeben.</p>
<div><div>New TCP Tag</div></div>	<p>Neuer Tag wird an die aktuelle TCP Position des Roboters erstellt, entspricht mittlere Maustaste im „Pick a Tag“ Modus</p>
<div><div>cTag to TCP</div></div>	<p>Der aktuelle Tag „cTag“ wird an den TCP des cRobot verschoben</p>
<div><div>Prefix Name</div></div>	<p>Ändern des Tagnamen [Prefix] _ [Tagname]</p>
<div><div>Clone Delete cTag</div></div>	<p>Klonen Löschen des cTags</p>
<div><div><input type="checkbox"/> Wobj pose Tag Position</div><div><input checked="" type="checkbox"/> Wobj pose Wobj Position</div></div>	<p>Öffnet den Frame-Dialog zur Eingabe der Tag- oder Workobject-Position</p>

## Tag Window

	<div>  </div> <p>Aktiviert den MouseMode „sel Tag“</p> <p>Es erscheint <b>cTag</b> als Cursor</p>
	 <p>Auswahl „pick“ eines Tags in der 3D Szene → cTag</p>
<div>   </div>	<p>Auswahl „pick“ eines Polygons oder eines Punktes mit dem LMB</p> <p><b>Hinweis:</b> Durch drücken des MMB wird ein neuer cTag erzeugt. Durch drücken des RMB springt der cTag an diese „pick“-Position.</p>
<div>   </div>	<p>cTag springt (snap) an ausgewähltes Polygon oder Vertex</p> <p>Bei „Snap to Poly“ wird die Normale berücksichtigt</p>
	<p>Aktualisiert die Daten des Tag Windows</p>

## Erzeugen und Ausrichten von Tags

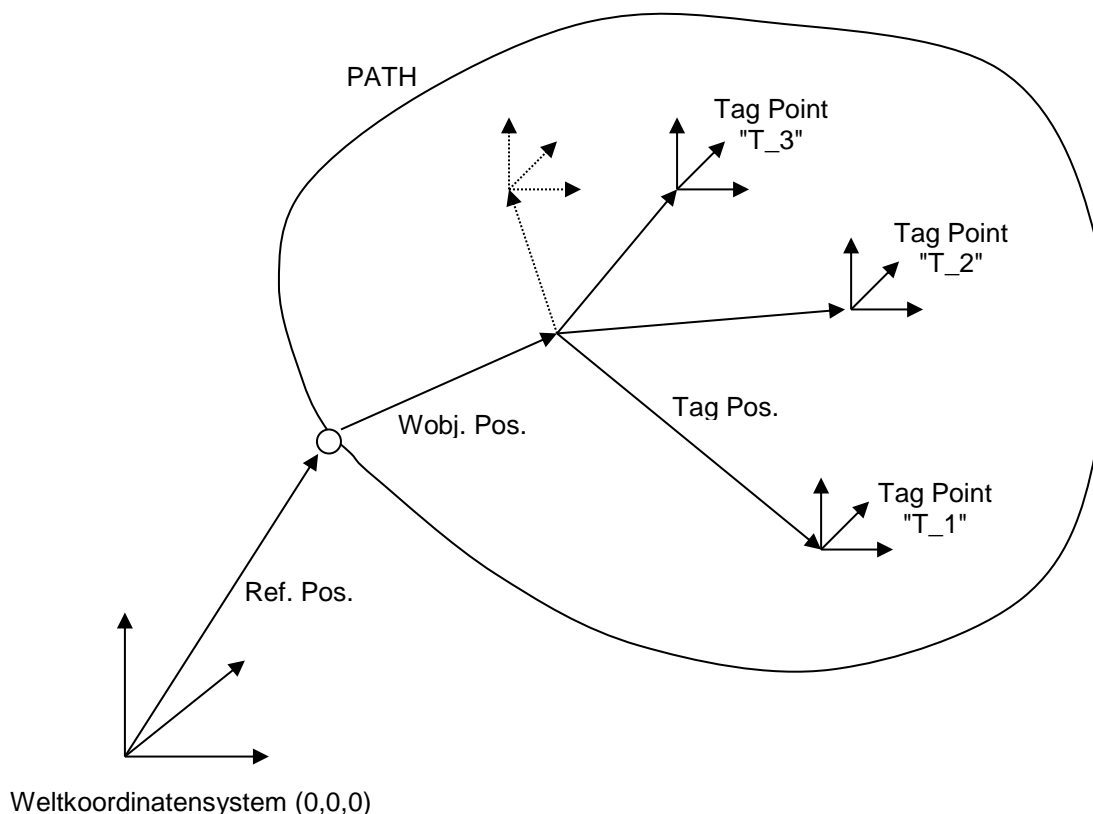
### Vorgehensweise beim Erstellen eines Pfades und Anbinden an eine Geometrie

Geometrie erstellen	3D-CAD Window 
Pfad auswählen	ggf. Name des Pfades und Workobject-Frames ändern.
Tag on TCP erstellen	 Der erste Tag wird an die aktuelle TCP-Position des Roboters platziert.
Re Attach	 <p>Auswahl 5 – <i>Pick Body</i>            Geometrie anklicken, sie wird mit einer Bounding-Box umrahmt. Alle nachfolgend erstellten Tags des Pfades sind an die Geometrie angebunden und bewegen sich mit der Geometrie mit. Die Geometrie kann auch zum Roboter/Maschine, Werkzeug oder zum Werkstück gehören.</p>
Pick a Tag	 <p>Weitere Tagpunkte können nun per Mausklick an der Geometrie erzeugt werden.</p> <p>Maustaste links LMB: Position auf Geometrie auswählen            Maustaste mitte MMB: neuen Tagpunkt am TCP erzeugen            Maustaste rechts RMB: ausgewählten Tagpunkt platzieren</p> <p>Mit der rechten Maustaste (RMB) wird der aktuell ausgewählte Tagpunkt an <i>die</i> Position platziert, die zuletzt mit der linken Maustaste (LMB) (Pick &amp; Click) ausgewählt wurde. Die mittlere Maustaste (MMB) wird lediglich dazu benötigt um dem Pfad einen weiteren Tagpunkt hinzuzufügen.</p> <p>Ist der Mittelpunkt eines Polygons selektiert worden, wird dessen Normalenvektor als Approach-Komponente (i. d. Regel die Z-Richtung) des Tagpunktes übernommen.            Zur Berechnung der X- und Y-Komponente des Tagpunktes wird der VorgängerTag oder die aktuelle TCP-Stellung des Roboters verwendet.</p> <p>Ist ein Punkt an der Geometrie selektiert worden, wird als Orientierung des Tagpunktes die aktuelle TCP-Orientierung des Roboters verwendet.</p> <p><b>Tipp:</b> Richten Sie den ersten Tag am Polygon aus oder fahren ihn mit dem Roboter an und richten diesen entsprechend aus.</p>



## Koordinaten- und Bezugssysteme eines Pfades

Ref. Pos.	<b>Referenzposition</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Weltkoordinatennullpunkt</li> <li>• Roboterbasis</li> <li>• Roboter Tip (Flansch)</li> <li>• Roboter TCP</li> <li>• Body/Geometrie</li> </ul> <p>Die Referenzposition des Pfades ist immer in Weltkoordinaten beschrieben und hängt davon ab, an welches Objekt der Pfad angebunden ist. Die Werte der Referenzposition ändern sich wenn sich beispielsweise die Geometrie oder Roboterbasis bewegen.</p>
Wobj. Pos.	<b>Workobject-Position</b> „Wobj.Pos.“ <p>Die Workobject-Position ist bzgl. Referenzposition beschrieben.</p> <p>Bei aktiven <i>Show cTag</i> wird die Verbindung zwischen Referenzposition und Wobj.Pos. violett dargestellt.</p>
Tag Pos.	<b>Tag Positions</b> <p>Alle Tag-Positionen eines Pfades sind bzgl. Workobject-Position ausgedrückt.</p> <p>Bei aktiven <i>Show cTag</i> werden die Tagpunkte mit gelben Pfeillinien verbunden, wobei der Pfeil zum ersten Tag grün und zum letzten Tag rot gekennzeichnet ist.</p>





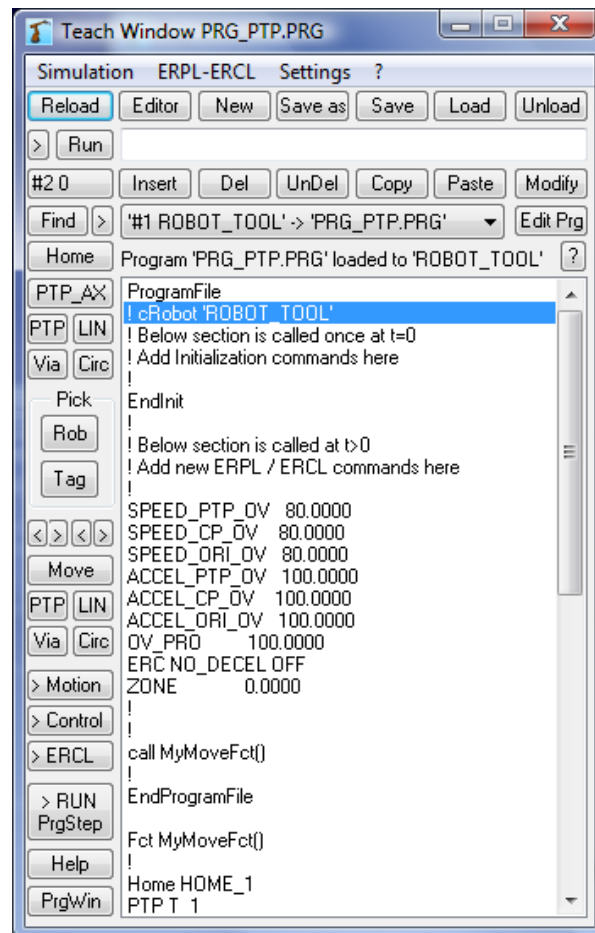
# EASY-ROB™

## Dialoge & Windows

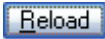



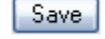
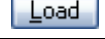
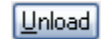

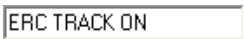

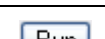

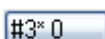


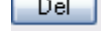

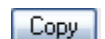

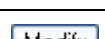
Bedienungshinweise

### Teach Window















Mit dem Teach Window können Simulationsprogramme in ERPL der EASY-ROB™ **Program Language** und ERCL der EASY-ROB™ **Command Language** schnell und fehlerfrei erstellt werden. Die gewünschten Verfahr- und Simulationsbefehle werden automatisch zeilenweise eingefügt und können zum Testen schrittweise ausgeführt werden. Nach dem Abspeichern der erstellten Programmdatei kann das vollständige Programm simuliert werden.

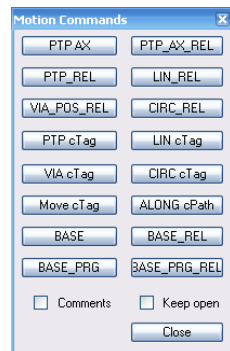


## Teach Window


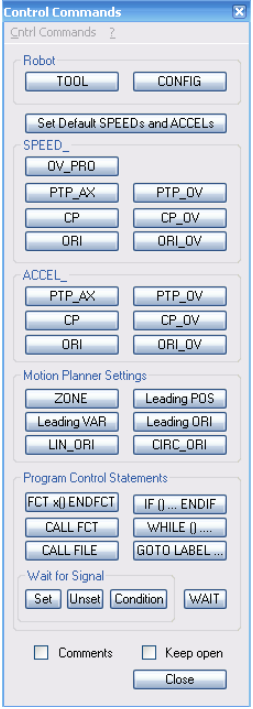


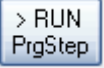


Bearbeitung der aktuellen Programmdatei	
	Erneutes laden der aktuellen Programmdatei. Befehle im Programmfenster werden überschrieben.
	Lädt die aktuelle Programmdatei in einen Editor, entsprechend der Festlegung in der Konfigurationsdatei „config.dat“.
	Erstellt eine neue leere Programmumgebung.
	Speichert den Inhalt des Programmfensters in eine Programmdatei.
	Überschreibt die geladene Programmdatei mit dem Inhalt des Programmfensters.
	Lädt eine neue Programmdatei.
	Entfernt das aktuelle Programm aus dem Roboter
	Online Hilfe zum Teach Window.
Edit-Zeile zur Ausführung eines Befehls	
	Edit-Zeile mit ERCL Befehl „ERC TRACK ON“ zum Einschalten der TCP Spur.
	Setzt den eingegebenen Programmcode an die markierte Position im Quellcodefenster. Überschreibt aktuellen Code.
	Führt den Befehl in der Edit-Zeile als Single Step aus.
Programmzeilen erstellen / bearbeiten	
	Zeigt die aktuelle Zeilennummer im Quellcodefenster an. Durch Klick auf den Button kann eine neue Zeilennummer eingegeben werden.
	Der Stern nach der aktuellen Zeilennummer gibt an, dass der Programmcode geändert wurde.
	Fügt den eingegebenen Programmcode aus der Edit-Zeile an die markierte Position im Quellcodefenster ein. Der restliche Programmcode wird nach unten verschoben.
	Schneidet den aktuell markierten Programmcode aus. Der restliche Programmcode wird nach oben verschoben.
	Fügt den letzten Programmcode der mit <i>Del</i> ausgeschnitten wurde wieder ein, wobei der restliche Programmcode nach unten verschoben wird.
	Kopiert die markierte Zeile in die Zwischenablage.
	Fügt an die markierte Zeile den Code aus der Zwischenablage ein. Der restliche Programmcode wird nach unten verschoben.
	Kopiert die markierte Zeile in die Edit-Zeile zwecks Bearbeitung oder Ausführung.
	Suche nach einem eingegebenen Text und der nächsten Position

## Teach Window

Verfahrensbefehle entsprechend der aktuellen TCP-Position erzeugen	
	Führt den Roboter an seine Home-Position.
	Achsspezifischer Verfahrensbefehl Synchro-PTP
	Aktuelle TCP Position wird mit dem Verfahrensbefehl Synchro-PTP programmiert.
	Aktuelle TCP Position wird mit dem Verfahrensbefehl LIN programmiert.
	Aktuelle TCP Position wird mit dem Verfahrensbefehl VIA programmiert. Hierbei handelt es sich um den für die Kreisinterpolation erforderlichen Zwischenpunkt.
	Aktuelle TCP Position wird mit dem Verfahrensbefehl CIRC programmiert.
Verfahrensbefehle an Tag Punkten erzeugen	
	Auswahl eines Roboters oder Tag-Punktes durch Anklicken in der 3D Szene mit der linken Maustaste. Der ausgewählte aktuelle Tag wird mit einem rosa Pfeil angezeigt. Der Robotername bzw. der Name und Pfad des aktuellen Tags stehen im <i>Status Bar</i> des Hauptfensters.
	Auswahl von Pfaden und Tags. Die ersten beiden <> Pfeile schalten die Pfade der Tag's weiter, die zweiten beiden <> Pfeile schalten die Tag's weiter. Name und Pfad des aktuellen Tags stehen im <i>Status Bar</i> des Hauptfensters.
	Roboter bewegt sich zum aktuellen Tag mit der Bewegungsart, die dem Tag-Punkt zugewiesen wurde, siehe <i>Tag Window</i> .
	Roboter bewegt sich in der Verfahrenart Synchro-PTP zum aktuellen Tag.
	Roboter bewegt sich in der Verfahrenart LIN zum aktuellen Tag.
	Der aktuelle Tag wird für eine CIRC Bewegung als Zwischenpunkt gespeichert.
	Roboter bewegt sich in der Verfahrenart CIRC zum aktuellen Tag, wobei der VIA-Punkt durchfahren wird.
Programmieren weiterer Bewegungsbefehle	
	<p>Öffnet neuen Dialog mit zusätzlichen Bewegungsbefehlen.</p> <p>z.B. PTP_Rel, LIN_Rel.... usw.</p> <p>Erläuterung der einzelnen Bewegungsbefehlen stehen in der Dokumentation: „ERPL-/ERCL Programmiersprache“ und der Online Hilfe unter: <i>Robot Motion Command</i></p>



## Teach Window

	<p>Öffnet neuen Dialog mit Steuerbefehlen.</p> <p>z.B. Speed_CP, ACCEL_CP.... usw.</p> <p>Erläuterung der einzelnen Bewegungsbefehlen stehen in der Dokumentation: „ERPL-/ERCL Programmiersprache“in und in der Online Hilfe unter: <i>Robot Control Command</i></p> 
	<p>Öffnet neuen Dialog mit EASY-ROB™ Commandos.</p> <p>z.B. ERC COLLISION ON, ERC TRACK OFF... usw.</p> <p>Erläuterung der einzelnen Befehlen stehen in der Dokumentation: „ERPL-/ERCL Programmiersprache“ und in der Online Hilfe unter: <i>ERCL - EASY-ROB™ Command Language</i></p> 
	<p>Führt den im Programmfenster markierten Befehl im Single Step (Einzelschritt) aus.</p>
	<p>Kurzhilfe zur Erläuterung der Buttons im Teach Window.</p>
	<p>Öffnet das Program Window, in dem alle ausgeführten Befehle angezeigt werden.</p>

## Teach Window

Programmbeispiel: „KR30-2-TAGS.PR“  
aus „... \ EASY-ROB \ Tutorial \ Functional \ KR30-2-  
Tags.cel“

```

ProgramFile
! cRobot 'KR30-2'
! Below section is called once at t=0
! Add Initialization commands here
EndInit
!
! Below section is called at t>0
! Add new ERPL / ERCL commands here
! Set Default SPEEDS and ACCELS
SPEED_PTP_AX 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000
ACCEL_PTP_AX 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000
SPEED_CP 0.1000 0.0
ACCEL_CP 1.5000
SPEED_ORI 20.0000 0.0
ACCEL_ORI 40.0000
OV_PRO 100.0000
ERC NO_DECEL OFF
ZONE 0.0000
! -----
ERC TAG_COORSYS OFF
ERC ROBOT_BASE 0 0 0 0 0
Home 1

ERC TRACK ON
ERC COLOR TRACK GREEN
ERC TAG_COORSYS ON
ALONG PATH01
ERC COLOR TRACK BROWN
ALONG KREIS

ERC TAG_COORSYS OFF
ERC ROBOT_BASE 1 1 0 0 0 -90
ERC COLOR TRACK BLUE
ALONG PATH01 B_1 B_5
ERC MOVE BODY CYL 0.5000 -0.5 0 -25.0000 0 0
ERC TAG_COORSYS ON
ALONG KREIS 2 14
ERC MOVE BODY CYL Path03:w_3
ALONG KREIS

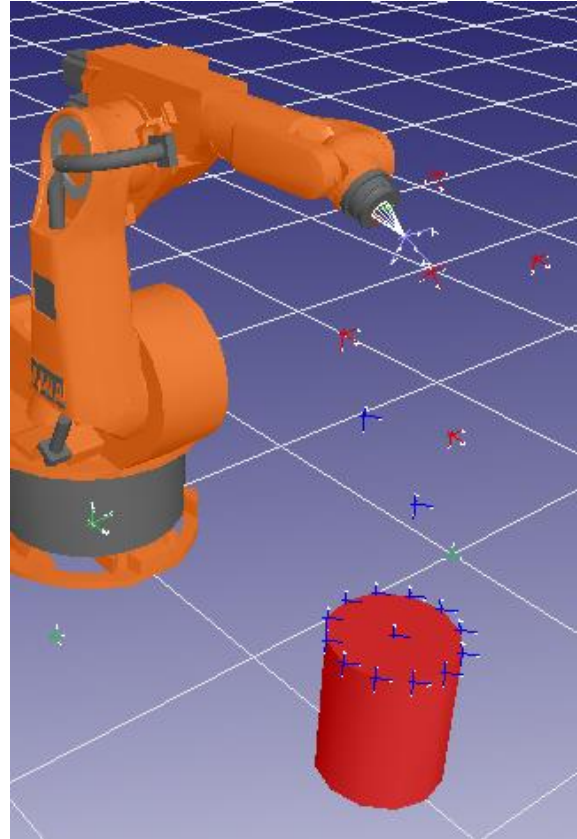
Home 1

ERC TAG_COORSYS OFF
ERC MOVE BODY CYL Path03:w_4
ERC ROBOT_BASE Path03:w_0

ERC TAG_COORSYS ON
ERC COLOR TRACK YELLOW
MOVE Kreis:B_1 3 5 7 9 11 13 15 B_16 Path01:B_5 2 B_1 Path03:w_HOME
MOVE Path03:w_2 2 3 6

Home 1
!
EndProgramFile

```



# EASY-ROB™

## Dialoge & Windows

Bedienungshinweise

### CAD-Import Window

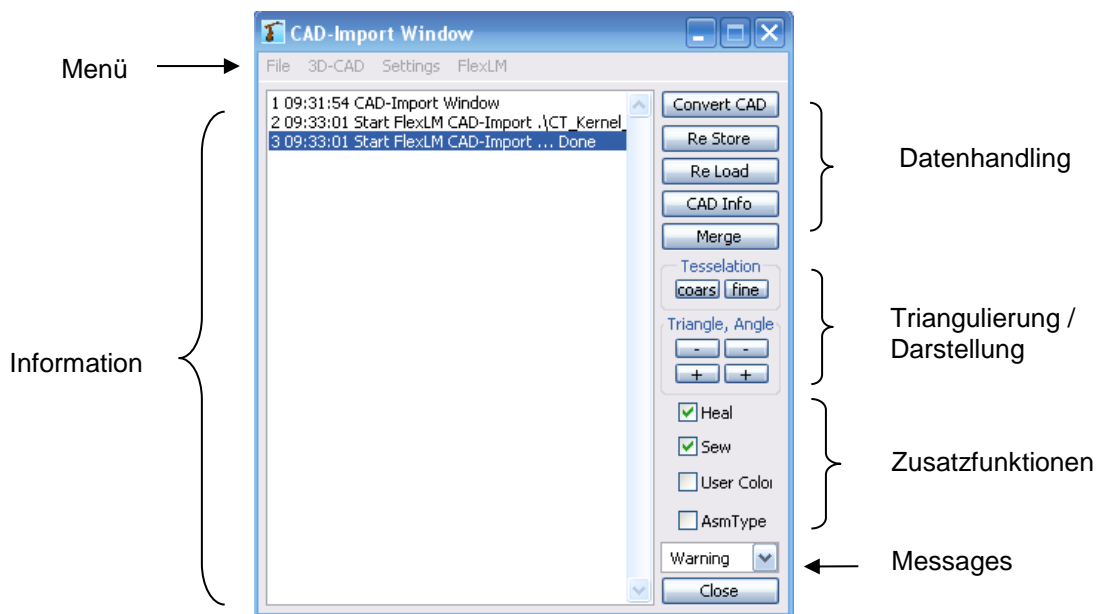
EASY-ROB™ verwendet für den Datenimport das 3D\_Evolution® API von CT CoreTechnologie GmbH. Der CT Kernel\_IO wurde speziell für den Datenimport entwickelt, so dass CAD Formate aus verschiedenen CAD-Systemen importiert und optimiert werden können.

Lesen Sie bitte zunächst das Kapitel „CAD Import (CT Kernel\_IO) in der Installationsanleitung !

Nach dem Konvertieren einer CAD Geometrie wird diese automatisch in die CAD Preview geladen. Entsprechend der Anforderungen kann die Triangulierung des Bauteils (z.B. für die Datenreduktion) vom Bediener beeinflusst werden. Mit „Restore“ wird das Bauteil erneut konvertiert und für die Begutachtung wieder automatisch in die CAD Preview geladen. Für weitere Optimierungen stehen Funktionen wie das „mergen“, das „healing“ und das „sewing“ zur Verfügung.

Alle erforderlichen Funktionen sind im CAD-Import Window zusammengefasst.


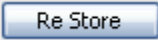
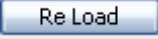


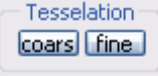

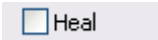

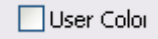
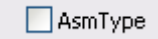
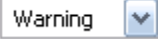
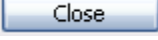
Über das Menü „3D-CAD | Open CAD-Import Window“ wird das Fenster geöffnet.



File   Load	Laden und konvertieren von Daten in die Arbeitszelle
File   Save	Speichern der CAD Daten und der CAD-Import Message
File   Unload	Entladen der CAD Daten aus der CAD Preview



## CAD-Import Window

3D-CAD	Funktionen zum Skalieren, Setzen der Position, Anzeigen der Kanten, mergen und Anzeige der Objektinformation
Settings	Anzeigen, Verändern und Zurücksetzen der Tesselierung
FlexLM	Starten, Stoppen des FlexLM für den CAD-Import Anzeigen des Logfiles und der Lizenz
	Laden und konvertieren von CAD Daten und automatisches laden in die CAD Preview
	Erneutes konvertieren der bereits geladenen Geometrie nach Beeinflussung der Triangulierungsparameter (Tessellation) und erneutes laden in die CAD Preview
	Erneutes laden der konvertierten IGP Dateien
	Anzeige der Objektinformationen wie Dateiname und Pfad, Anzahl Objekte, Linien, Vertices, Polygone, Skalierung und Position
	Beim „Mergen“ wird intern die Anzahl der Objekte reduziert und die Anzahl der Polygone pro Objekt erhöht. So entstehen lange Polygonketten, die sich direkt in die Grafikkarte (VBO - Vertex Buffer Objects) laden lassen
	Veränderung der Triangulierung der Geometrie von Solids.
	Separate Beeinflussung der Polygongröße und des Winkels zwischen den Polygonen bei Solids
	„Heilen“ des Objektes. Offene Geometrien werden nach Möglichkeit geschlossen.
	Zusammenfassen von Kanten, die innerhalb einer bestimmten Toleranz liegen.
	Die Originalfarben der Geometrie werden überschrieben. So kann die Farbe in EASY-ROB nachträglich geändert
	Berücksichtigung der Assembly-Struktur (Funktion derzeit nicht belegt)
	Warnungs-Stufe; „ausführlich“, „normal“ und „keine Warnung“
	Schließen des CAD-Import Window

# EASY-ROB™

## Mini Tutorial

Bedienungshinweise

### Erzeugen von Tagpunkten an 3D Geometrien

Im Folgenden wird Schritt für Schritt beschrieben wie in EASY-ROB™ auf der Fläche oder an einem Punkt einer 3D Geometrie (Zylinder) Pfade und Tags erstellt werden. Pfade und Tagpunkte bleiben an der Geometrie, auch wenn diese die Position ändert.

#### Hinweis:

Lesen Sie auch den Bedienungshinweise zu dem hier verwendeten Dialog *Tag Window* und *3D-Cad Window*.

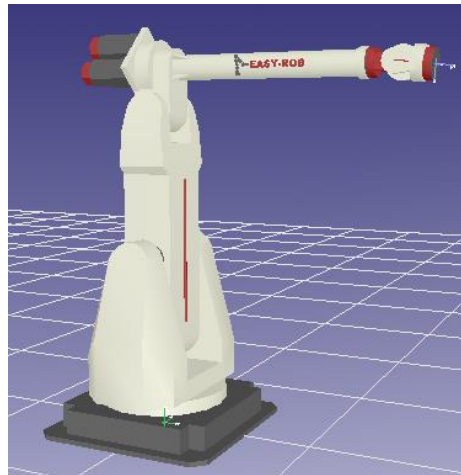
#### Schritt 1:

Laden des Roboters aus dem TrainLib-Verzeichnis:

File / Load / Robot file

Als Beispiel dient der Roboter ER431.

../ EASY-ROB / TrainLib / ER431.rob



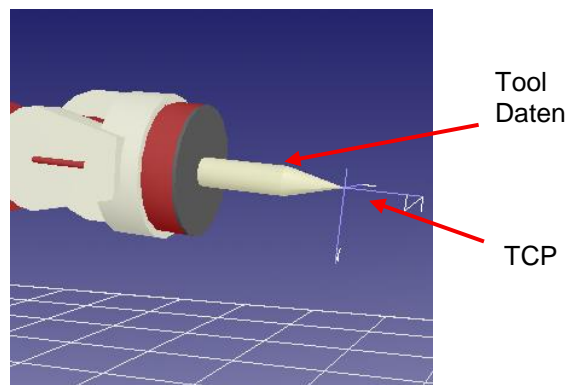
#### Schritt 2:

Laden des Tools aus dem TrainLib-Verzeichnis:

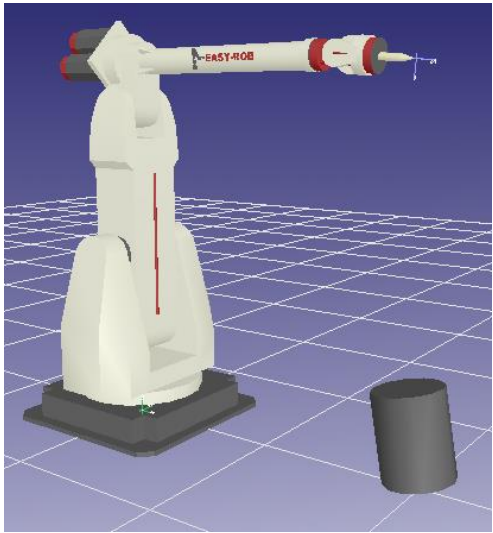
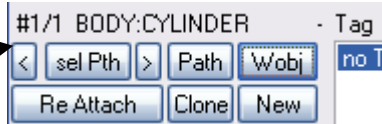
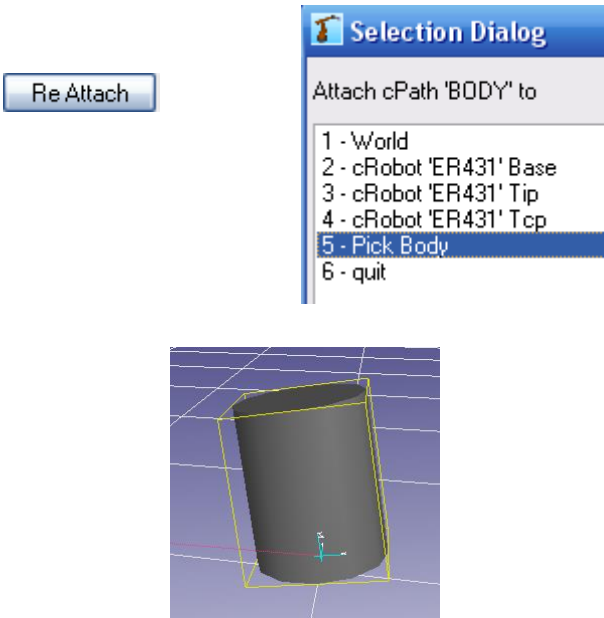
File / Load / Tool file

Als Beispiel dient das Tool: tool.tol

../ EASY-ROB / TrainLib / tool.rob



## Tags an 3D Geometrien erzeugen

<p><b>Schritt 3:</b></p> <p>Zylinder (3D Geometrie) erstellen und im Raum positionieren</p> <p>Maße:</p> <table> <tr> <td>Radius</td> <td>200 mm</td> </tr> <tr> <td>High1</td> <td>500 mm</td> </tr> <tr> <td>Radius Top</td> <td>200 mm</td> </tr> <tr> <td>High2</td> <td>500 mm</td> </tr> </table> <p>Offset-Position:</p> <table> <tr> <td>X</td> <td>2000 mm</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>0 mm</td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td>50 mm</td> </tr> <tr> <td>Rx</td> <td>0°</td> </tr> <tr> <td>Ry</td> <td>-10°</td> </tr> <tr> <td>Rz</td> <td>0°</td> </tr> </table>	Radius	200 mm	High1	500 mm	Radius Top	200 mm	High2	500 mm	X	2000 mm	Y	0 mm	Z	50 mm	Rx	0°	Ry	-10°	Rz	0°	
Radius	200 mm																				
High1	500 mm																				
Radius Top	200 mm																				
High2	500 mm																				
X	2000 mm																				
Y	0 mm																				
Z	50 mm																				
Rx	0°																				
Ry	-10°																				
Rz	0°																				
<p><b>Schritt 4:</b></p> <p>Im <i>TagWindow</i> den Namen des Pfades und des Workobjektes festlegen:</p> <p>z.B. Pfad: Body Wobj: Cylinder</p>																					
<p><b>Schritt 5:</b></p> <p>Der neu erstellte Pfad soll nun dem Zylinder zugewiesen werden und sich mit der Position des Zylinders mitbewegen.</p> <p>Wählen Sie <i>ReAttach</i> und <i>5 - Pick Body</i> und klicken sie dann den Zylinder an.</p> <p>Die folgende Abfrage „Keep World Position“ beantworten Sie mit „Nein“.</p> <p>Der Pfad mit seinen Tagpunkten hängt nun am Zylinder.</p>																					

## Tags an 3D Geometrien erzeugen

### Schritt 6:

Das Koordinatensystem des Zylinders hat eine andere Ausrichtung als das Koordinatensystem des TCP's.

Um den ersten Tagpunkt direkt aus der Oberfläche des Zylinderdeckels zu platzieren,

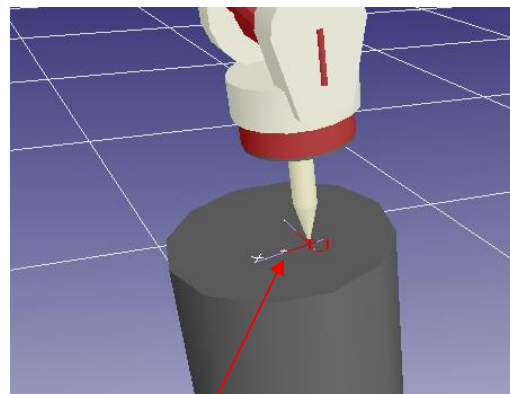
- aktivieren Sie *Pick a Tag* und klicken mit der **linken** Maustaste (**LMB**) auf die gewünschte Fläche.
- erzeugen einen neuen Tag am TCP des Roboters durch einmaliges klicken mit der **mittleren** Maustaste (**MMB**)
- weisen dem Tag am TCP des Roboters durch einmaliges klicken mit der **rechten** Maustaste (**RMB**) die richtige Position am Zylinder zu.

Ein Doppelklick auf den soeben erzeugten Tagpunkt im Tag Window lässt den Roboter zum Tagpunkt fahren.

Pick Tag

Maustaste links:  
Maustaste mitte:  
Maustaste rechts:

Position auf der Geometrie auswählen  
neuen Tagpunkt am TCP erzeugen  
Tagpunkt an Geometrie position platzieren.



Ausrichtung des Tags an die Flächennormale

### Schritt 7:

Es sollen nun weitere Tagpunkte am Zylinder erzeugt werden.

Öffnen Sie des *Navigator Window* :

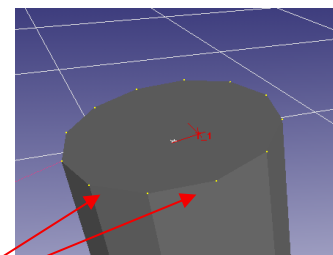
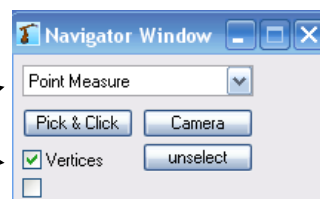


### Schritt 8:

Punkte an einer Geometrie selektieren

Im Navigator Window *Point Measure* und *Vertices* einstellen.

Sind *Vertices* aktiviert, werden die Eckpunkte aller 3D Geometrien durch gelbe Punkte angezeigt und können mit der linken Maustaste selektiert werden.



Zylinder mit *Vertices*

## Tags an 3D Geometrien erzeugen

### Schritt 9:

Um weitere Tagpunkte an den Eckpunkten des Zylinders zu erzeugen, die die gleiche Ausrichtung wie der erste Tagpunkt hat, muss der erste Tagpunkt vorab angefahren werden.

Selektieren Sie nun mit der **linken** Maustaste (**LMB**) einen Punkt am Zylinder

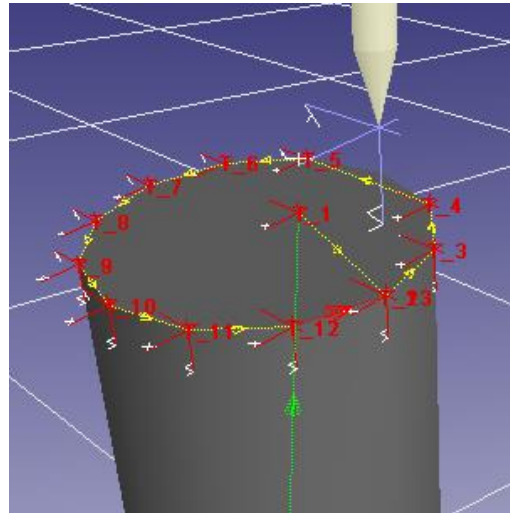
Erzeugen Sie mit der **mittleren** Maustaste (**MMB**) einen neuen Tagpunkt am TCP des Roboters.

Weisen Sie dem Tag am TCP des Roboters durch einmaliges klicken mit der **rechten** Maustaste (**RMB**) die neue Position am Zylinderpunkt zu

Die letzte Aktion bewirkt, dass der Tag vom TCP zum selektierten Punkt springt.

Maustaste links:  
Maustaste mitte:  
Maustaste rechts:

Position auf der Geometrie auswählen  
neuen Tagpunkt am TCP erzeugen  
Tagpunkt an Geometrie position platzieren.



# EASY-ROB™

## Mini Tutorial

Bedienungshinweise

### Multi-KIN

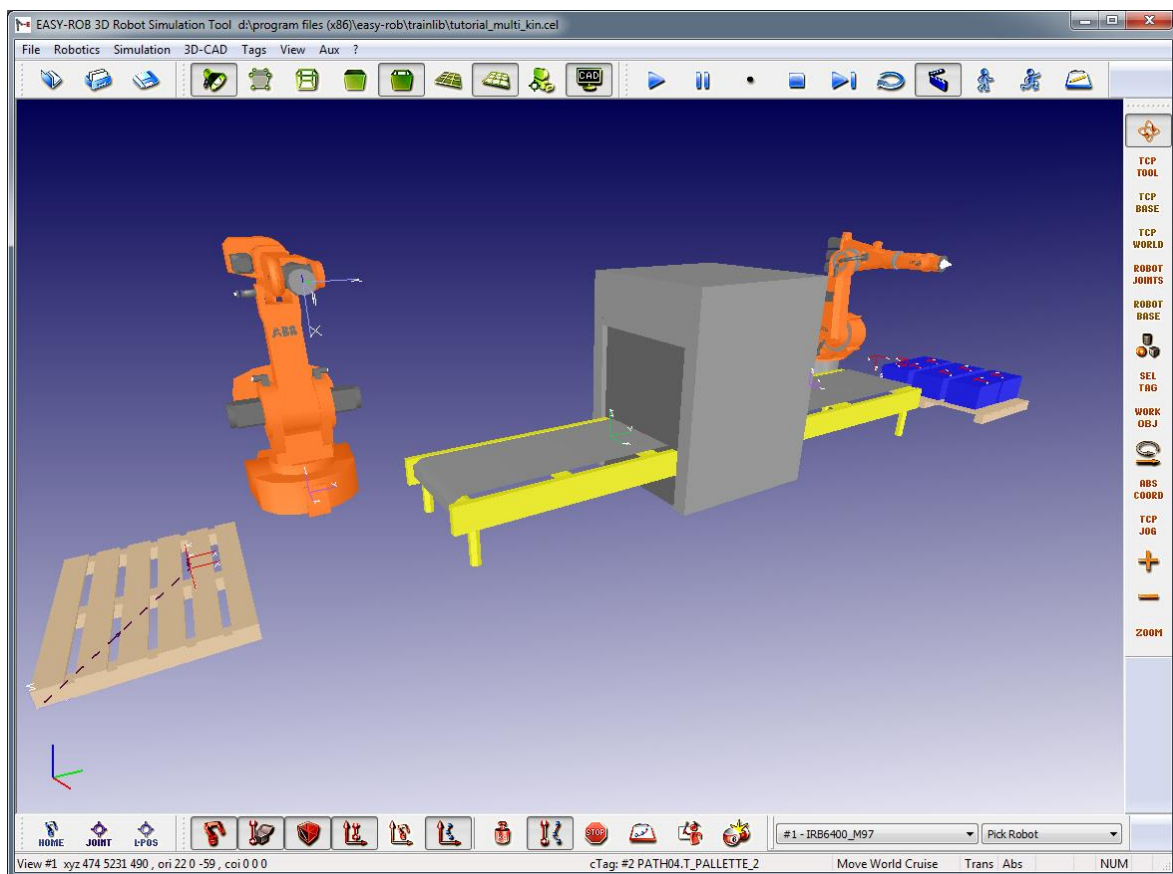
Beim Einsatz der Option "EASY-ROB™ Multi-KIN" können beliebig viele Roboter-Kinematiken (\*.rob-Dateien) mit inverser kinematischer Lösung und mehr als drei Achsen in eine Arbeitszelle geladen und bewegt werden. Roboter bzw. Kinematiken mit bis zu drei Achsen, wie einfache Zuführeinrichtungen, Positionierer oder XYZ-Portale benötigen die Option "Multi-KIN" nicht und können beliebig oft geladen werden.

Mit der Option "Multi-KIN" können sämtliche Roboter innerhalb derselben Simulation kartesische Punkte im Raum anfahren, so dass sowohl die Abläufe zwischen Robotern als auch zusammen mit Fördersystemen simuliert werden können.

Es existiert nur ein Programm in der Arbeitszelle, das alle nötigen Befehle für alle Roboter beinhaltet.

Als Beispiel dient die Arbeitszelle „tutorial\_multi\_kin.cel“ aus dem TrainLib-Verzeichnis.







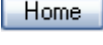







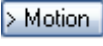
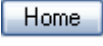

**Hinweis:** Bitte lesen Sie auch den Abschnitt „Teach Window“ in den allgemeinen Bedienungshinweisen








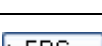
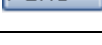

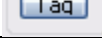





Beispielzelle: „tutorial\_multi\_kin.cel“

## Multi-KIN

### Vorgehensweise beim Arbeiten mit MultiKin (Arbeitszelle „tutorial\_multi\_kin.cel“)

	Für dieses Beispiel bitte die Arbeitszelle „tutorial_multi_kin.cel“ laden aus dem TrainLib-Verzeichnis.	
Kinematics Window öffnen	über das Menü <i>Robotics / Kinematics Window</i> oder die Tastenkombination „Ctrl+K“	
Roboter auswählen		Mit den Pfeiltasten oder „sel Robot“ den Roboter „KR125-2“ aktiv setzen
Teach Window öffnen		
neues Programm		
Zeile aktivieren		active Zeile auf 10 setzen
Defaults setzen		Set Default SPEEDs and ACCELs
1. Roboter aktivieren		cRobot / SET / KR125-2
Home Position		
Tag auswählen		Tag Punkt T_BOX_1 auswählen
Tag anfahren		Box anfahren
Box greifen		GRAB [ ] / Grab „Bodyname“ / BOX_1
Linear wegfahren		LIN_Rel in Z um -1000 mm
Tag auswählen		Tag Punkt T_CONV_1auswählen
Tag anfahren		T_CONV_1 anfahren
Box loslassen		Release [ ] / Release „Bodyname“ / BOX_1
Linear wegfahren		LIN_Rel in Z um -200 mm
Home Position		
Box bewegen		Move [ ] / Move_Rel „Bodyname“ / BOX_1 in X=5200

## Multi-KIN

2. Roboter aktivieren		cRobot / SET / IRB6400_M97
Tag auswählen		Tag Punkt T_BOX_G_2 auswählen
Tag anfahren		Tag Punkt T_BOX_G_2 anfahren
Tag auswählen		Tag Punkt T_BOX_G_1 auswählen
Linear anfahren		Tag Punkt T_BOX_G_1 linear anfahren
Box greifen		GRAB [ ] / Grab „Bodyname“ / BOX_1
Linear wegfahren		LIN_Rel in Z um -200 mm
Tag auswählen		Tag Punkt T_PALLETTE_2 auswählen
Tag anfahren		Tag Punkt T_PALLETTE_2 anfahren
Tag auswählen		Tag Punkt T_PALLETTE_1 auswählen
Linear anfahren		Tag Punkt T_PALLETTE_1 linear anfahren
Box loslassen		Release [ ] / Release „Bodyname“ / BOX_1
Home Position		
Programm speichern		



# EASY-ROB™

Bedienungshinweise

## Das Programm in der Übersicht

### ProgramFile

```
! cRobot 'KR125-2'
! Below section is called once at t=0
! Add Initialization commands here
!
EndInit
!
! Below section is called at t>0
! Add new ERPL / ERCL commands here
! Set Default SPEEDs and ACCELs
SPEED_PTP_AX 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000
ACCEL_PTP_AX 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000 40.0000
SPEED_CP 0.2500 0.0
ACCEL_CP 1.5000
SPEED_ORI 20.0000 0.0
ACCEL_ORI 40.0000
OV_PRO 100.0000
ERC NO_DECEL OFF
ZONE 0.0000
! -----
```

```
ERC CURRENT_DEVICE SET KR125-2
Home 1
MOVE T_BOX_1
ERC GRAB BODY BOX_1
LIN_REL 0.0000 0.0000 -1.000 0.0000 0.0000 0.0000
MOVE T_CONV_1
ERC RELEASE BODY BOX_1
LIN_REL 0.0000 0.0000 -0.2000 0.0000 0.0000 0.0000
Home 1

ERC MOVE_REL BODY BOX_1 5.2000 0.0000 0.0000 0.0000 0.0000 0.0000
```

```
ERC CURRENT_DEVICE SET IRB6400_M97
MOVE T_BOX_G_2
LIN T_BOX_G_1
ERC GRAB BODY BOX_1
LIN_REL 0.0000 0.0000 -0.2000 0.0000 0.0000 0.0000
MOVE T_PALLETTE_2
LIN T_PALLETTE_1
ERC RELEASE BODY BOX_1
Home 1
```

### EndProgramFile

### Programmbegin

Geschwindigkeits-und Beschleunigungsdef.  
40 %s für alle Achsen  
40 %s² für alle Achsen  
250 mm/s  
1500 mm/s²  
20 %s  
40 %s²  
programmierter Override in [%]  
kein Abbremsen OFF, Halt im Zielpunkt  
Zonewert = 0 fine Punkt  
!-----

Roboter „KR125-2“ aktiviert  
Homeposition 1 anfahren  
Box anfahren  
Box greifen  
Linear wegfahren um 1000 mm in Approach  
Förderband anfahren  
Box loslassen  
Linear wegfahren um 200 mm in Approach  
Homeposition 1 anfahren

Box relativ verfahren

Roboter 2 aktiviert  
Box anfahren  
Linear anfahren  
Box greifen  
Linear wegfahren um 200 mm  
Palette anfahren  
Linear anfahren  
Box loslassen  
Homeposition anfahren

### Programmende

# EASY-ROB™

## Mini Tutorial

Bedienungshinweise

### Trajektorienplanung und -Interpolation

Die Trajektorienplanung hat die Aufgabe den Weg im kartesischen Raum vom Startpunkt A zum Zielpunkt B so zu planen, dass die Interpolation pro Zeiteinheit Zielvorgaben für den Roboter erzeugt. Für die Trajektorienplanung stehen die Verfahrenarten Synchro-PTP, SLEW, LIN und CIRC zur Verfügung. Im Folgenden soll auf den Zusammenhang zwischen Positions- und Orientierungsinterpolation eingegangen werden und das daraus resultierende unterschiedliche Zeit- und Bewegungsverhalten.

Um den Weg von Punkt A zu Punkt B zu planen sind folgende Vorgaben nötig

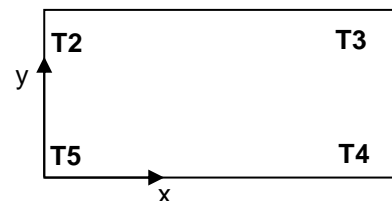
- Start- und Zielposition mit Orientierung
- Bahn- und Orientierungsgeschwindigkeit, sowie Beschleunigungen
- Verfahrenart
- Zusammenhang zwischen Positions- und Orientierungsführung

Im folgenden Beispiel sind an einem Rechteck 4 Punkte programmiert, wobei jeweils zwei der vier Punkte eine gleiche Orientierung haben. Die Punkt- oder Tagkoordinaten T2 - T5 sind in der folgenden Tabelle eingetragen.

Tag	X [mm]	Y [mm]	Z [mm]	Rx [°]	Ry [°]	Rz [°]
T2	250	500	300	0	180	0
T3	1250	500	300	0	180	0
T4	1250	0	300	-45	180	0
T5	250	0	300	45	180	0

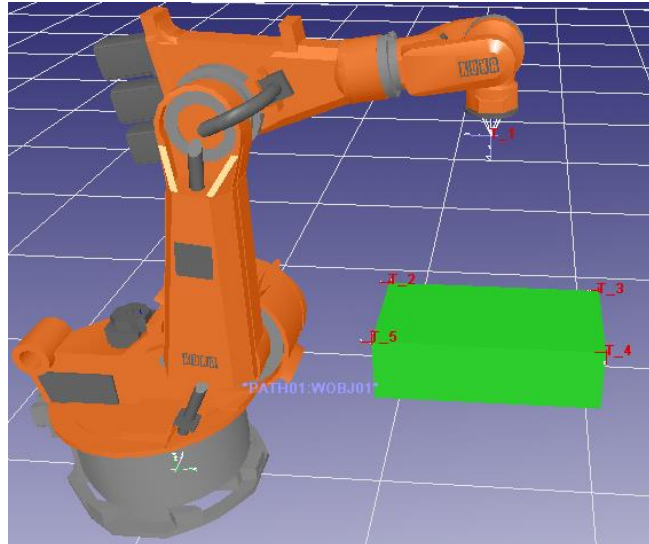
Um entlang der Kante des Rechtecks zu fahren wird die Verfahrenart LIN gewählt. In Abhängigkeit von der gewählten Interpolationsart für die Orientierung und der Position werden sich verschiedene Taktzeiten ergeben. Die nächste Tabelle zeigt die Wegabstände und die Orientierungswinkeldifferenzen zwischen den Tagpunkten.

von - nach	Weg	Winkel
T2 - T3	1000 mm	0°
T3 - T4	500 mm	45°
T4 - T5	1000 mm	-90°
T5 - T2	500 mm	45°



## Trajektorienplanung und -Interpolation

In dem Beispiel *motion\_planning\_01.cel* und dem Verfahrprogramm *motion\_planning\_01.prg* (aus der TrainLib) soll der KUKA Roboter vom Typ KR 125-2 die Ergebnisse darstellen.



### ProgramFile

```
SPEED_PTP_AX 20.00 20.00 20.00 20.00 20.00 20.00
ACCEL_PTP_AX 10.00 10.00 10.00 10.00 10.00 10.00
SPEED_CP 0.2000 0.0
ACCEL_CP 0.1000
SPEED_ORI 10.0000 0.0
ACCEL_ORI 10.0000
```

```
ZONE 0.0000
```

```
LIN T_2
```

```
! -----
ERC STATUS_OUTPUT ON 1 fname.dat 0
```

```
! -----
LIN_ORI QUATERNION
LEADING_POSITION ON
!LEADING_ORIENTATION ON
!LEADING_POSITION VAR
```

```
call move()
```

```
ERC STATUS_OUTPUT OFF
```

```
! -----
PTP T_1
```

```
EndProgramFile
```

```
! -----
```

```
fct move()
```

```
SPEED_CP 0.2000 0.0
```

```
LIN T_3
```

```
LIN T_4
```

```
SPEED_CP 0.1000 0.0
```

```
LIN T_5
```

```
LIN T_2
```

```
endfct
```

### Programmbegin

Geschwindigkeits- und Beschleunigungsdefinitionen

```
20 °/s für alle Achsen
10 °/s² für alle Achsen
200 mm/s Bahngeschwindigkeit
100 mm/s² Bahnbeschleunigung
10 °/s Bahn-Orientierungsgeschwindigkeit
10 °/s² BahnOrientierungsbeschleunigung
```

Zone = 0 -> exaktes Anfahren der Zielstellung, fine Punkt

Fahre zur Startposition T\_2

```
! -----
```

Schreibe die Positionen und Geschwindigkeiten in die Ergebnisdatei *fname.dat*

```
! -----
```

Interpolation der Orientierung nach Quaternionen

```
1. Versuch Orientierungs-Interpolationsart: Position
2. Versuch Orientierungs-Interpolationsart: Orientierung
3. Versuch Orientierungs-Interpolationsart: Variable
```

Fahre entlang des Rechtecks nach T\_3, T\_4, T\_5 und T\_2

Schließe die Ergebnisdatei *fname.dat*

```
! -----
```

### Programmende

```
! -----
```

Begin der Funktion *move()*

Fahre mit 200mm/s zu T\_3 und T\_4

Fahre mit 100mm/s zu T\_5 und T\_2

Ende der Funktion *move()*

## Trajektorienplanung und -Interpolation

### Drei Orientierungs-Interpolationsarten

Bei der Bahnplanung werden Position und Orientierung vorerst unabhängig voneinander geplant. Hieraus ergeben sich in der Regel unterschiedliche Ausführungszeiten. In der Praxis ist es erstrebenswert, dass Position und Orientierung synchron interpoliert werden. Die Orientierungsinterpolationsart legt nun fest welche der geplanten Ausführungszeiten dominant sein soll.

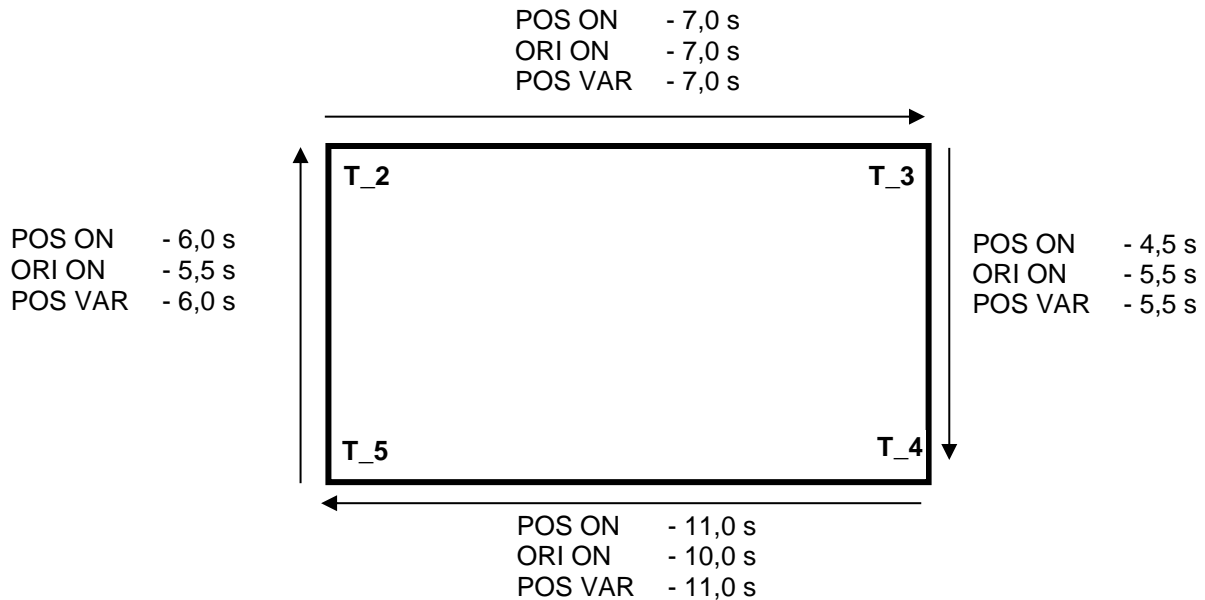
LEADING_POSITION ON	Die Ausführungszeit wird durch die Position bestimmt. Nur wenn diese 0 ist, ist die Ausführungszeit die sich aus der Orientierung ergibt dominant. Bei kleinen Ausführungszeiten können die maximal zulässigen Orientierungsgeschwindigkeiten überschritten werden, was in der Regel zu überhöhten Gelenkgeschwindigkeiten und -Beschleunigungen führt.
LEADING_ORIENTATION ON	Die Ausführungszeit wird durch die Orientierung bestimmt. Nur wenn diese 0 ist, ist die Ausführungszeit die sich aus der Position ergibt dominant. Bei kleinen Ausführungszeiten können die maximal zulässigen Positionsgeschwindigkeiten überschritten werden, was in der Regel zu überhöhten Gelenkgeschwindigkeiten und -Beschleunigungen führt.
LEADING_POSITION VAR	Das Zeitverhalten ist Variable und wird durch die jeweils größere Ausführungszeit bestimmt. Eine Überschreitung der maximal zulässigen Gelenkgeschwindigkeiten und -Beschleunigungen wird abgesehen in der Nähe von singulären Stellungen vermieden. Nachteil: Die Prozessgeschwindigkeit ist nicht konstant. Diese Orientierungs-Interpolationsart ist somit nicht praxisrelevant für Applikation wie Kleben, Schneiden, Fräsen, bei denen der Roboter entlang eine Kontur mit konstanter Geschwindigkeit verfahren soll.

Die gesamte Ausführungszeit „*total Time*“ für die drei Orientierungs-Interpolationsarten werden im *Robot IO Output Window* „*current Motion Data*“ angezeigt.

Entlang der Kontur des Rechtecks ergeben sich folgende verschiedene Ausführungszeiten.

LEADING_POSITION ON	28,5 s
LEADING_ORIENTATION ON	28,0 s
LEADING_POSITION VAR	29,5 s

## Trajektorienplanung und -Interpolation



### LEADING\_POSITION ON:

a) Für den Weg von T\_2 nach T\_3 mit  $s_{pos} = 1000$  mm werden bei einer programmierten Geschwindigkeit von  $v_{pos} = 200$  mm/s und einer Beschleunigung von  $a_{pos} = 100$  mm/s<sup>2</sup> insgesamt  $t_{s\_pos} = 7$  Sekunden benötigt.

Beschleunigungszeit	$t_{r1} = v/a_{pos} = 2,0$ sec	$s_{r1} = v_{pos}^2/2a_{pos} = 200$ mm
Bremszeit	$t_{r2} = v/a_{pos} = 2,0$ sec	$s_{r2} = v_{pos}^2/2a_{pos} = 200$ mm
Konstantverfahrzeit	$t_c = (s_{pos} - s_{r1} - s_{r2})/v = 3,0$ sec	
Gesamtverfahrzeit	$t_{s\_pos} = t_{r1} + t_c + t_{r2} = 7,0$ sec	

b) Für den Weg von T\_3 nach T\_4 mit  $s_{pos} = 500$  mm ergibt sich bei gleicher Berechnung  $t_{s\_pos} = 4,5$  Sekunden.

Für die Winkeländerung von  $\alpha = 45^\circ$  ergeben bei einer programmierten Orientierungsgeschwindigkeit von  $v_{ori} = 10$  °/s und einer Orientierungsbeschleunigung  $a_{ori} = 10$  °/s<sup>2</sup> insgesamt  $t_{s\_ori} = 5,5$  Sekunden

Beschleunigungszeit	$t_{r1} = v_{ori}/a_{ori} = 1,0$ sec	$\alpha_{r1} = v_{ori}^2/2a_{ori} = 5^\circ$
Bremszeit	$t_{r2} = v_{ori}/a_{ori} = 1,0$ sec	$\alpha_{r2} = v_{ori}^2/2a_{ori} = 5^\circ$
Konstantverfahrzeit	$t_c = (\alpha - \alpha_{r1} - \alpha_{r2})/v_{ori} = 3,5$ sec	
Gesamtverfahrzeit	$t_{s\_ori} = t_{r1} + t_c + t_{r2} = 5,5$ sec	

Fall b) zeigt, dass die Ausführungszeit  $t_{s\_ori}$  mit 5,5s größer ist, als die Ausführungszeit  $t_{s\_pos}$  mit 4,5s die sich aus der Positionsrechnung ergibt. In diesem Fall „LEADING\_POSITION ON“ wird die kleinere Ausführungszeit verwendet.

### LEADING\_ORIENTATION ON:

Die Betrachtung von Fall b) ergibt entsprechend der vorstehenden Berechnung für die Orientierungsinterpolation eine Ausführungszeit von 5,5s, die hier dominant ist und verwendet wird.

### LEADING\_POSITION VAR:

Bei dieser Orientierungs-Interpolationsart wird stets die größte Ausführungszeit verwendet. Somit ergibt sich in der Summe auch die größte gesamte Verfahrzeit.

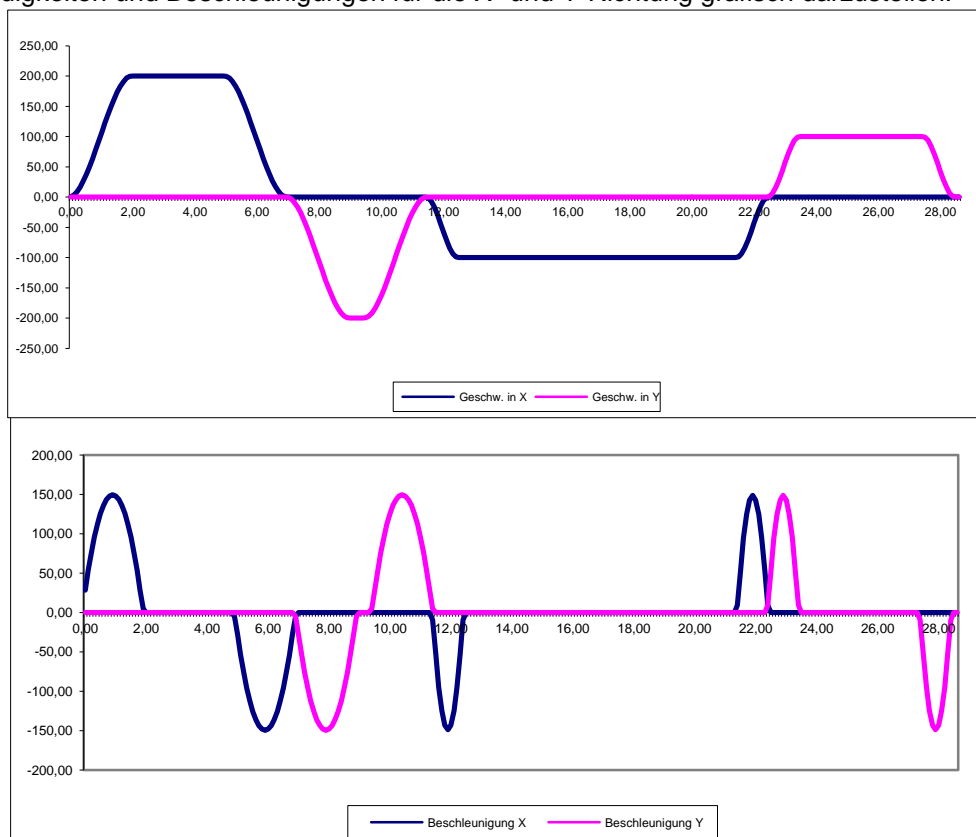
## Ergebnisdatei „fname.dat“

Mit der Programmzeile „*ERC STATUS\_OUTPUT ON 1 fname.dat 0*“ wird die Ergebnisdatei „*fname.dat*“ im aktuellen Ordner erstellt. In jedem Simulationsschritt werden die kartesischen Positionen, Gelenkwinkel und Gelenkwinkelgeschwindigkeiten aufgezeichnet. Die Programmzeile *ERC STATUS\_OUTPUT OFF* beendet die Aufzeichnung und schließt die Ergebnisdatei.

## Erläuterung der Spalten in der Ergebnisdatei:

Spalte 1 :	laufende Nummer
Spalte 2 :	Zeit
Spalte 3 :	Position X in mm
Spalte 4 :	Position Y in mm
Spalte 5 :	Position Z in mm
Spalten 6-11:	Gelenkwinkel der Achsen 1 bis 6 in [°]
Spalten 12-17:	Gelenkwinkelgeschwindigkeiten der Achsen 1 bis 6 in [°/s]

Die Ergebnisdatei wurde für die Bewegung von T\_2 bis T\_5 für die Orientierungs-Interpolationsart *LEADING\_POSITION ON* in ein Tabellenkalkulationsprogramm importiert, um die kartesischen Geschwindigkeiten und Beschleunigungen für die X- und Y-Richtung grafisch darzustellen.



Die Verläufe zeigen ein ruckfreies und -stetiges Geschwindigkeits- und Beschleunigungsprofil.

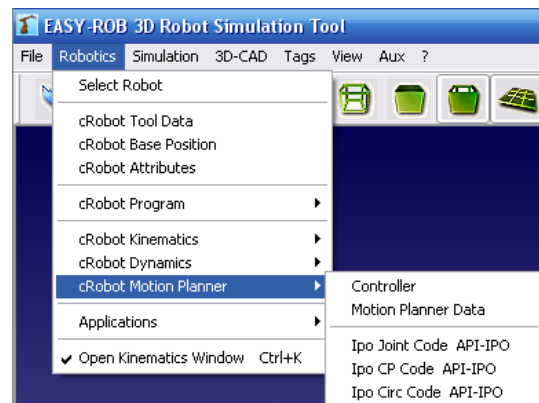
Hinweis: Die berechnete maximale Beschleunigung ist mit 150 °/s² um 50% höher als die programmierte Beschleunigung mit 100 °/s².

### Hinweis:

Um in EASY-ROB™ „ruckfreie“ Bahnbewegungen zu berechnen sind folgende Einstellungen vorzunehmen.

Menu -> Robotics -> cRobotMotion Planner

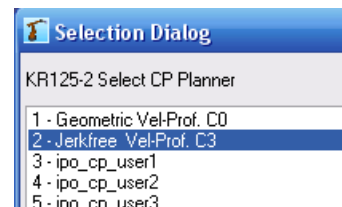
*Ipo Joint Code*  
*Ipo CP Code*  
*Ipo Circ Code*



Wählen Sie für den "Ipo CP Code API-IPO" die Einstellung "2 - Jerkfree Vel-Prof. C3" .

1 - Geometric Vel-Prof. C0      Ohne Geschwindigkeitsprofil,  
 Beschleunigung und Ruck sind  
 nicht begrenzt.

2 - Jerkfree Vel-Prof. C3      Ruckfreier Geschwindigkeitsverlauf,  
 Beschleunigung und Ruck sind  
 stetig und begrenzt.



Beispieldateien:

*motion\_planning\_01.cel*  
*motion\_planning\_01.prg*  
*fname.xls*

# EASY-ROB™

## Multi-Program

Bedienungshinweise

### Verwendung digitaler Signale

Bei Simulationen mit mehr als einem Programm in der Arbeitszelle (Multi-Program), müssen die Devices miteinander kommunizieren. Dies erfolgt in EASY-ROB™ mittels digitaler Signale.

Im Grunde ist die Programmierung mit digitalen Signalen nicht sehr komplex. Das kann sich aber sehr schnell ändern, wenn entweder die Arbeitszelle und damit die Anzahl der kommunizierenden Programme wächst oder der Programmierer generell ein paar einfache empfohlene Grundregeln außer Acht lässt.

#### Empfohlene Grundregeln:

- Initialisieren Sie die Signale immer am Anfang des jeweiligen Roboterprogramms im Initialisierungsbereich.
- Setzen Sie die Signale bei der Initialisierung immer auf Null (aus)
- Verwenden Sie bei der Namensvergabe für die Signale „sprechende Namen“ – das erleichtert die Übersicht
- Programmieren Sie die Kommunikation Schritt für Schritt bzw. immer nur ein Device-Paar und überprüfen Sie sofort ob die Kommunikation einwandfrei und wie gewünscht funktioniert.

Arbeiten Sie immer nach folgendem Grundsatz:

1. Wenn das Signal nicht gesetzt ist - dann setzt Device „A“ sein Signal
2. Device „B“ wartet solange bis das Signal von Device „A“ gesetzt ist und
3. Device „B“ setzt umgehend das Signal von Device „A“ zurück.

In den folgenden Programmausschnitten wird die Vorgehensweise verdeutlicht:

1. Der Roboter setzt einen Gegenstand auf dem Förderband ab
2. Wenn das Roboter Signal nicht gesetzt ist, dann setzt der Roboter das Signal auf „1“ und teilt so dem Förderer mit, dass der Gegenstand da ist
3. Der Förderer wartet auf das Signal vom Roboter
4. Der Förderer setzt nach Erhalt des Signals das Signal des Roboters sofort zurück
5. Der Förderer nimmt den Gegenstand mit, kommt zurück und lässt los
6. Der Förderer setzt sein Signal auf „1“ und teilt dem Roboter mit, dass er wieder da ist
7. Der Roboter wartet auf das Signal vom Förderer
8. Der Roboter setzt nach Erhalt des Signals das Signal des Förderers sofort zurück
9. Der Roboter nimmt den Gegenstand und fährt weg



## Multi-Program – Verwendung digitaler Signale

Beispiel	
Roboterprogramm (Ausschnitt)	Förderbandprogramm (Ausschnitt)
<pre> ..... 1. ERC RELEASE DEVICE BOX_TUTORIAL 2. WAIT_UNTIL_SIGNAL_UNSET rob01_out 2. rob01_out=1  7. WAIT_UNTIL_SIGNAL_SET conv_out 8. conv_out=0 9. PTP T_BOX_TOP_1 9. ERC GRAB DEVICE BOX_TUTORIAL ..... </pre>	<pre> 3. WAIT_UNTIL_SIGNAL_SET rob01_out 4. rob01_out=0 5. ERC GRAB DEVICE BOX_TUTORIA 5. PTP T_CONV_2 5. PTP T_CONV_1 5. ERC RELEASE DEVICE BOX_TUTORIAL 6. WAIT_UNTIL_SIGNAL_UNSET conv_out 6. conv_out=1 </pre>

## Internet Links

### - EASY-ROB™

Link: <https://easy-rob.com/downloads/>

Bedienhinweise zu EASY-ROB™  
[bedienungs-hinweise.pdf](#)

Bedienhinweise Spezielle Funktionen und Plugins zu EASY-ROB™  
[bedienungs-hinweise-funktionen-plugins.pdf](#)

ERPL/ERCL - EASY-ROB™ Program Language  
[easy-rob-erpl\\_de.pdf](#)

### - EASY-ROB™ Newsletter

Link: <https://easy-rob.com/downloads/>

Jahr 2018  
Thema: Release 7.6 – Die neue Version [update-info-v76.pdf](#)

Jahr 2017  
Thema: Release 7.3 – Die neue Version [update-info-v73.pdf](#)

Jahr 2016  
Thema: Release 7.0 – Die neue Version [update-info-v70.pdf](#)

Jahr 2015  
Thema: Release 6.6 – Die neue Version [update-info-v66.pdf](#)

Jahr 2014  
Thema: Release 6.3 – Die neue Version [update-info-v63.pdf](#)

Jahr 2012  
Thema: Release 6.0 – Die neue Version [news-04-12-d.pdf](#)

Jahr 2011  
Thema: Release 5.6 – Die neue Version [news-04-11-d.pdf](#)

Jahr 2010  
Thema: Release 5.3 – Die neue Version [news-02-10-d.pdf](#)

Jahr 2009  
Thema: Release 5.006 – Update [news-07-09-d.pdf](#)

3./4. Quartal 2008  
Thema: Release 5.0 – Die neue Version [news-10-08-d.pdf](#)

1./2. Quartal 2008  
Thema: Release 4.606 – Project Manager [news-03-08-d.pdf](#)

## Internet Links

- 4. Quartal 2007  
Thema: Release 4.603 – Multi-Program [news-11-07-d.pdf](#)
- 3. Quartal 2007  
Thema: Release 4.307 - Update [news-08-07-d.pdf](#)
- 1./2. Quartal 2007  
Thema: Release 4.305 - Die neue Version [news-01-07-d.pdf](#)
- 3./4. Quartal 2005  
Thema: Neue Multi-Möglichkeiten für Multiple Kinematik [news-09-05-d.pdf](#)
- 1./2. Quartal 2005  
Thema: Release 4.0 bringt Multiple Kinematik [news-03-05-d.pdf](#)
- 3./4. Quartal 2004  
Thema: API für individuelle Kundenlösungen [news-10-04-d.pdf](#)
- 2. Quartal 2004  
Thema: EASY-ROB™ Robotics Simulation Kernel  
in Offlineprogrammiersystem FAMOS integriert [news-06-04-d.pdf](#)
- 1. Quartal 2004  
Thema: Videomodus für Simulationen [news-03-04-d.pdf](#)
- 4. Quartal 2003  
Ihr neuer Begleiter – EASY-ROB News [news-11-03-d.pdf](#)
- Prof. Dr. Thomas Horsch:  
Introduction to Robotics: „Module Trajectory generation and robot programming“  
FH Darmstadt, Summer 2000,  
Link: <http://www.easy-rob.com/service/artikel-publikationen.html>  
[LectureRobotics.pdf](#)
- Prof. Heribert Münch, Dipl.-Ing. J. Bargfrede:  
„Universelle Koordinatentransformation für Industrieroboter“  
Hochschule Magdeburg-Stendal, August 2001,  
Link: <http://www.easy-rob.com/service/artikel-publikationen.html>  
[paper\\_unitrans.pdf](#)
- Janko Härtig: Praktikumsarbeit bei EASY-ROB™  
Roboterkinematiken „Direkte- und inverse Koordinatentransformation“  
Hochschule Mittweida (FH), Juli 2004,  
Link: <http://www.easy-rob.com/service/artikel-publikationen.html>  
[bps-inverse-kinematik-jhaertig.pdf](#)
- Dipl.-Ing. S. Anton:  
„Inverse Kinematik am Robotersimulationsprogramm EASY-ROB™“  
1. Workshop Robotik, Hochschule Mittweida (FH), Oktober 2004,  
Link: <http://www.easy-rob.com/service/artikel-publikationen.html>  
[EASY-ROB-Inverse-Kinematik.pdf](#)
- Institut für Automatisierungstechnik, Hochschule Mittweida (FH)  
Link: <http://www.global.hs-mittweida.de/~ifa/archivrobotik.htm>

# EASY-ROB™

## Kontakt

### EASY-ROB Software GmbH

Adresse: Hauptstr. 42  
65719 Hofheim am Taunus  
Germany

Kontaktperson: Stefan Anton, Patryk Lischka

Tel.: +49 (0) 6192 921 70 77/ -79

FAX.: +49 (0) 6192 921 70 66

Email: [contact@easy-rob.com](mailto:contact@easy-rob.com)  
[sales@easy-rob.com](mailto:sales@easy-rob.com)

Url: [www.easy-rob.com](http://www.easy-rob.com)

### EASY-ROB Kundenbereich

Inhalte: Programm-Updates und Roboter Bibliotheken

Web-Adresse: [www.easy-rob.com/downloads/kundenbereich/](http://www.easy-rob.com/downloads/kundenbereich/)

Zugangsdaten:

Benutzer: customer

Passwort: \*\*\*\*\*

**EASY-ROB™**

Platz für Ihre Notizen