

# EcoScreen 3D-OnSite

## Funktion **EcoScreen 3D-OnSite**

*EcoScreen 3D-OnSite* ist eine von Dürr entwickelte Visualisierungs- und Programmierungs-Software, die für Erzeugung und Bearbeitung von Roboterprogrammen, für die Parametrierung der zugehörigen Prozessdaten und 3D-Darstellung konzipiert wurde.

Am Anlagenbedienrechner steht dem Anwender so ein optimal auf seinen Prozess und seine Anlagenkonfiguration zugeschnittenes Werkzeug direkt an der Roboterzelle zur Verfügung.

*EcoScreen 3D-OnSite* kann mit einer oder mehreren *EcoR*..-Robotersteuerungen über Ethernet kommunizieren. Die auf der Flashkarte der Robotersteuerung gespeicherten Maschinendaten, Programmdateien und Prozessdatentabellen werden online ausgelesen und durch Download beim Speichern aktualisiert. Sämtliche Konfigurationsdaten für *EcoScreen 3D-OnSite* werden aus der Steuerung ausgelesen. Auf dem Installationsrechner werden keine anlagenspezifischen Einstellungen gespeichert.

## Aufbau

*EcoScreen 3D-OnSite* setzt sich aus mehreren Editoren und Werkzeugen zusammen. Alle Programmteile sind in einer Oberfläche integriert und können über eine Navigationsleiste ausgewählt werden. Der *EcoScreen 3D-OnSite* Grafikeditor stellt komfortable und einfach zu bedienende Werkzeuge zur Offsite- und Onsite-Programmierung von Bewegungsbahnen des Roboters und zur Navigation in einer 3D-Welt zur Verfügung. Dreidimensionale Grafiken der Lackierobjekte (Karosserien, Warenträger etc.) können ebenso in das Grafikfenster geladen werden wie dreidimensionale Darstellungen der Robotertools (Zerstäuber) und des Roboters selbst.

*EcoTalk* Programme werden dem Anwender in übersichtlicher Form als mehrfarbige Baumstruktur dargestellt und können menügeführt editiert werden.

## Highlights **Perfekt abgestimmt**

*EcoScreen 3D-OnSite* ist genau auf die Anforderungen zur Programmierung und Parametrierung von Dürr *Ecopaint* Robotern abgestimmt.

### Effektive Nutzung

Onsite-Programmierung, Parametrierung und Simulation ohne Ausfallzeiten an der Anlage.

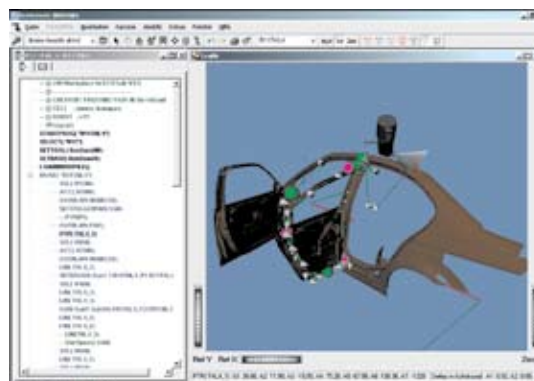
### Einfache Editoren

3D-Grafikeditor und Programmeditor mit einer Vielzahl von Funktionen zur einfachen und schnellen Erstellung und Optimierung von *EcoTalk* Bahnprogrammen.

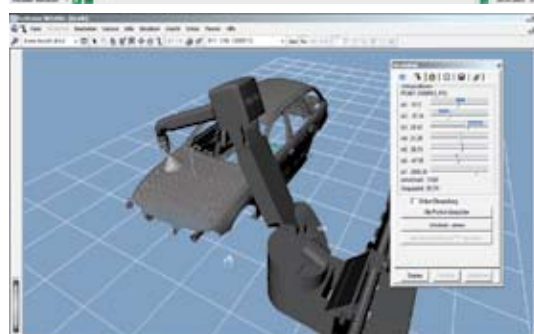
### Simulation nach RRS-Standard

Simulation der Hauptprogramme und Lackiermodule einschließlich Programmlogik.

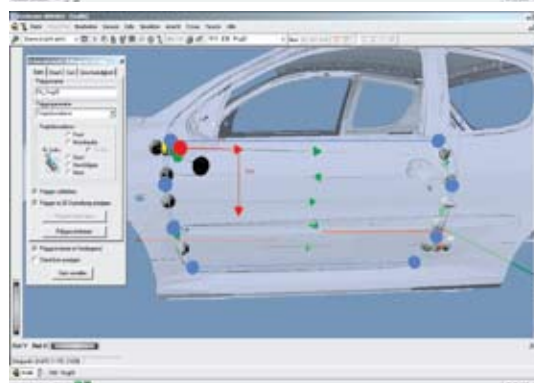
*RRS = realistic robot simulation*



Programmeditor  
3D-Grafikeditor



Simulation



automatisierte  
Bahngenerierung

### Anzeige in 3D-Ansicht

Roboterkinematik in der 3D-Ansicht zur Visualisierung und Beurteilung der programmierten Bahn.

### Kollisionsüberwachung, Videoaufzeichnung

### Multikinematiksimulation

Multikinematiksimulation mit bis zu 16 Robotern.

### Automatisierte Bahngenerierung

Automatisierte Bahngenerierung von kompletten Modulprogrammen zur Lackierung von Außenflächen.

### Datenbankmanager

Datenbankmanager mit Funktionen zum Verwalten, Vergleichen und zur Pflege der umfangreichen Prozessparameterdatenbank.



# Technische Daten, Lieferumfang

## Technische Daten, Lieferumfang

	Basispaket	Simulation	Bahngenerierung	DB-Manager
<b>Allgemeine Funktionen</b>				
Zugriffsschutz / Online-Sprachumschaltung / Online-Hilfe	X			
<b>EcoRC2 Verzeichnisansicht</b>				
EcoTalk Projekte und Programme hinzufügen / entfernen / kopieren / umbenennen	X			
EcoTalk Programme Spiegeln / Transferieren / Verteilen	X			
EcoTalk Programme Exportieren / Importieren	X			
<b>EcoTalk Programmeditor</b>				
Laden / Speichern / Drucken von EcoTalk Programmen	X			
Darstellung der EcoTalk Befehlssequenz in Baumstruktur	X			
Hinzufügen / Löschen / Ändern von EcoTalk Befehlen	X			
Tabellarischer Editor für Bahnpunkte, Triggerkoordinaten etc.	X			
Programmübergreifendes Kopieren von Befehlen / Punkten etc.	X			
Programme Spiegeln / Transferieren / Aufräumen / Vergleichen	X			
<b>EcoTalk 3D Grafikeditor</b>				
3D-Darstellung des TCP-Pfads (Punkte, Trigger, Richtung, Geschwindigkeit)	X			
Import, Positionierung und Datenreduktion von CAD-Modellen (Vrml1.0 / Vrml2.0)	X			
Darstellung der Orientierung des Werkzeugs (Zerstäuber)	X			
Hinzufügen / Löschen / Ändern von Punkten und Triggern	X			
Punkte auf Oberfläche von CAD-Modellen setzen und ausrichten	X			
Glättungsfunktion für Punktorientierung und Bewegung Achse 7	X			
Simulation der Hauptprogramme und Lackiermodule nach RRS-Standard		X		
Anzeige der simulierten TCP-Bahn in der 3D-Ansicht		X		
Prüfung der Erreichbarkeit während der Programmierung		X		
Anzeige der Roboterkinematik in der 3D-Ansicht (Roboterbibliothek)		X		
Anzeige und Überwachung des virtuellen Arbeitsraums (nur mit EcoMotionGuard S)		X		
Simulation aller Kinematiken einer Zelle einschließlich Roboter / Roboter-Kommunikation		X		
Videoaufzeichnung / Kollisionsüberwachung		X		
Automatisierte Bahngenerierung für die Lackierung von Außenflächen (nur Stop & Go)			X	
<b>Brusheditor</b>				
Darstellung der Brushdaten in Tabellenform	X			
Laden / Speichern / Drucken / Kopieren von Brushdaten	X			
Versionsverwaltung von Brushdaten	X			
<b>Editoren für Prozessdatentabellen und Konfigurationsdaten</b>	X			
<b>Konturprogrammierung von <i>Ecopaint</i> Clean Reinigungsanlagen</b>				
Konturdarstellung in 2D-Ansicht	X			
Erstellung der Programme und Fixpositionen in Achskoordinaten	X			
<b>Werkzeuge</b>				
Einmesstool / Änderungsjournal / Backupservice für EcoRC2 Flashkarten	X			
<b>Datenbankmanager</b>				
Selektives Wiederherstellen von Daten aus Sicherungen des Backupservices				X
Erzeugen von Masterdatensätzen				X
Selektiver Abruf / Export / Import von Masterdaten				X
Vergleich von aktuellen Daten der Steuerung mit Backups oder Masterdaten				X
Detaillierte Anzeige der Vergleichsergebnisse				X

### Systemvoraussetzungen:

Intel Pentium III Prozessor 800MHz / 256 MB RAM

Windows NT 4.0 + Servicepack 6, Windows 2000 (dt / eng / fr), Windows XP SP1