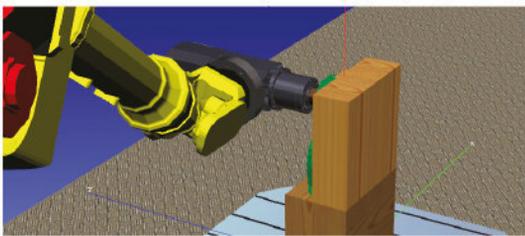


EUREKA

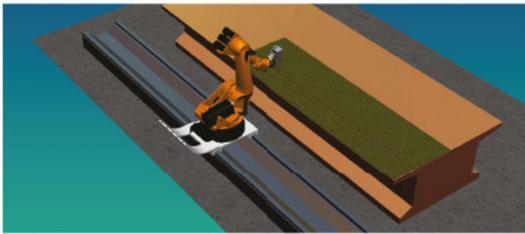
THE ART OF OFF-LINE ROBOT PROGRAMMING





Kollisionsprüfung und Abtragssimulation

Eine Abtragssimulation in Echtzeit ermöglicht eine vollständige Kollisionskontrolle.



Optimierung externer Achsen

Erweiterung des Arbeitsbereiches durch externe Achsen. Automatisches Optimieren der Achspositionen.



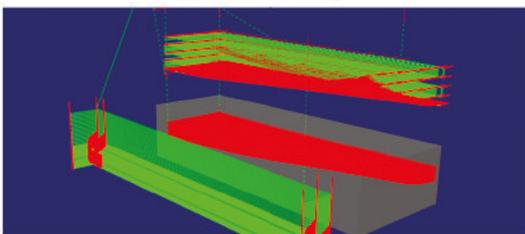
Analyse und Vergleich

Betrachtung von Achsen und Geschwindigkeiten. Ausgabe der korrekten Bearbeitungszeit. Vergleich des gefertigten Teils mit dem Modell. Speicherung des Simulationsergebnisses.

ACHSE	WERT	UNIT
1	0.000	mm
2	0.000	mm
3	0.000	mm
4	0.000	mm
5	0.000	mm
6	0.000	mm
7	0.000	mm
8	0.000	mm
9	0.000	mm
10	0.000	mm
11	0.000	mm
12	0.000	mm
13	0.000	mm
14	0.000	mm
15	0.000	mm
16	0.000	mm
17	0.000	mm
18	0.000	mm
19	0.000	mm
20	0.000	mm
21	0.000	mm
22	0.000	mm
23	0.000	mm
24	0.000	mm
25	0.000	mm
26	0.000	mm
27	0.000	mm
28	0.000	mm
29	0.000	mm
30	0.000	mm
31	0.000	mm
32	0.000	mm
33	0.000	mm
34	0.000	mm
35	0.000	mm
36	0.000	mm
37	0.000	mm
38	0.000	mm
39	0.000	mm
40	0.000	mm
41	0.000	mm
42	0.000	mm
43	0.000	mm
44	0.000	mm
45	0.000	mm
46	0.000	mm
47	0.000	mm
48	0.000	mm
49	0.000	mm
50	0.000	mm
51	0.000	mm
52	0.000	mm
53	0.000	mm
54	0.000	mm
55	0.000	mm
56	0.000	mm
57	0.000	mm
58	0.000	mm
59	0.000	mm
60	0.000	mm
61	0.000	mm
62	0.000	mm
63	0.000	mm
64	0.000	mm
65	0.000	mm
66	0.000	mm
67	0.000	mm
68	0.000	mm
69	0.000	mm
70	0.000	mm
71	0.000	mm
72	0.000	mm
73	0.000	mm
74	0.000	mm
75	0.000	mm
76	0.000	mm
77	0.000	mm
78	0.000	mm
79	0.000	mm
80	0.000	mm
81	0.000	mm
82	0.000	mm
83	0.000	mm
84	0.000	mm
85	0.000	mm
86	0.000	mm
87	0.000	mm
88	0.000	mm
89	0.000	mm
90	0.000	mm
91	0.000	mm
92	0.000	mm
93	0.000	mm
94	0.000	mm
95	0.000	mm
96	0.000	mm
97	0.000	mm
98	0.000	mm
99	0.000	mm
100	0.000	mm

Fehlerbehebung und Optimierung

Erkennen Sie Endscharter von Achsen und jegliche Art von Kollisionen. Und vermeiden Sie diese mit den einfach zu handhabenden Tool von Eureka.



Werkzeugbahnen aus jedem CAM System

Nutzen Ihr CAM System. Keine Einschränkung der Programmgröße. Millionen von Punkten werden mit 64 Bit Technologie verarbeitet.

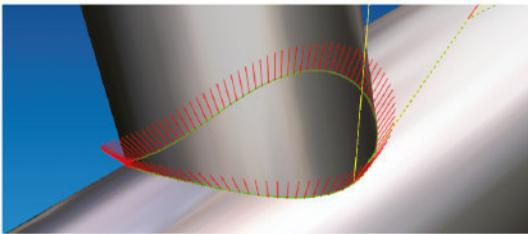


Zahlreiche Konfigurationsmöglichkeiten

Automatische Werkzeugwechsel, Mehrfachspindeln, verteilte Antriebe oder feste Werkzeuge; alles wird unterstützt.

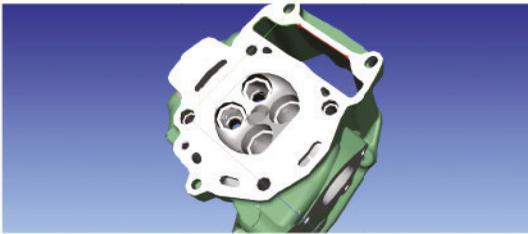
**HÄRTEN, ENTGRATEN,
SCHWEISSEN**

**ERSTELLEN VON KOMPLEXEN
WERKZEUGBAHNEN**



Sie haben ein 3D Modell?

Nutzen Sie Ihr CAM System um die Werkzeugwege zu erzeugen.

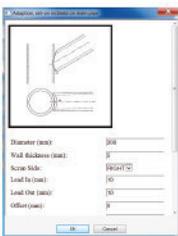


Teachen Sie Ihre Werkzeugwege manuell oder interaktiv in Eureka



Sie haben kein 3D Modell?

Nutzen Sie 3D Taster um die Werkzeugbahn direkt am realen Teil zu teachen.

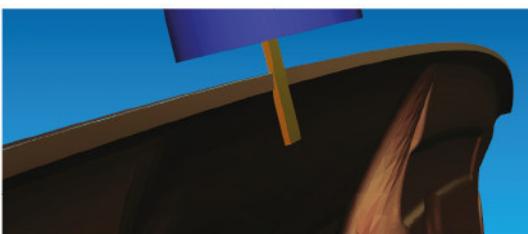


Nutzen Sie eigene Anwendermakros für eine schnelle und einfache Programmierung von Eureka.

Oder mixen Sie alle Methoden miteinander!

Optimieren Sie Ihre Arbeit?

Editieren Sie die Werkzeugwege direkt in Eureka. Verwenden Sie Filter, interpolieren Sie Richtungen.



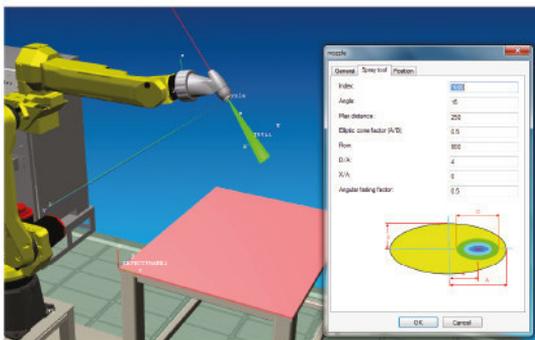
Fertigen Sie Blades?

Keine Sorge. Eureka nutzt alle Freiheitsgrade um das Blade richtig zu orientieren.



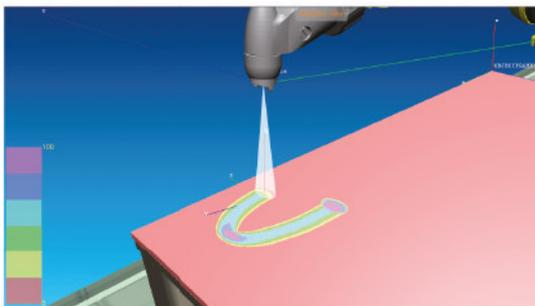
Das Ziel der Spraysimulation ist die Visualisierung des Materialauftrages. Ist das Lackierergebnis nicht befriedigend, können direkt in Eureka zusätzliche Bahnen eingefügt oder auch wieder gelöscht werden.

Dieses Vorgehen erspart umfangreiche Tests und reduziert die Kosten.



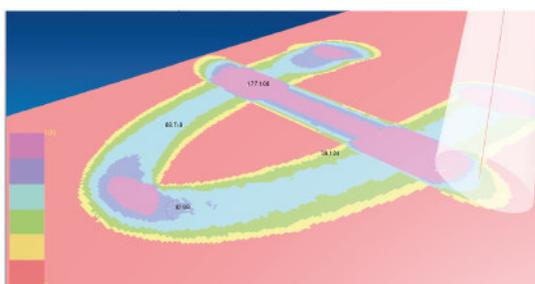
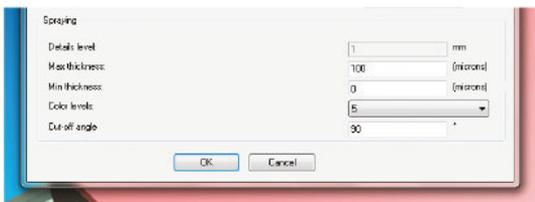
Das Spraymuster kann mit mehreren Parametern kalibriert werden.

Mehrer Spraydüsen werden unterstützt.



Die Materialdicke wird ermittelt und durch eine konfigurierbare Farbskala dargestellt.

Die Berechnungsalgorithmen berücksichtigen Geschwindigkeit, Abstand, Sprühwinkel und weitere Technologieparameter.



Die genaue Materialstärke kann an jedem beliebigen Punkt durch einfaches Klicken ermittelt und ausgedruckt werden.

▪ UNTERSTÜTZT ALLE ROBOTER

ALLE GÄNGIGEN MARKEN WIE ABB, KUKA, FANUC, MOTOMAN, KAWASAKI, STAUBLI, NACHI, OTC, REISS UND COMAU.

▪ UNTERSTÜTZT JEDES CAD/CAM SYSTEM

ALPHACAM, CAMWorks, CATIA, CIMATRON, CREO/PRO MANUFACTURING, EDGE CAM, GIBBSCAM, HYPERMILL, MASTERCAM, NX, POWERMILL, RADMAX/RADTUBE, SPRUTCAM, SURFCAM, SUM3D, TEBIS, VISI, WORKNC, ZW3D.

▪ BENUTZKONFIGURIERBAR

MIT HILFE VON SCRIPTS ODER PLUGINS KÖNNEN BENUTZERMENÜS EINFACH ERSTELLT WERDEN.
KONFIGURIERBARE AUSGABE VON WERKZEUGWECHSELN, KÜHLUNG UND SPINDEL SETTINGS, MESSTAST FUNKTIONEN UND BOHRZYKLEN.

▪ ROBOTERZELLEN EDITOR

FLEXIBLE LAYOUTS UND EINFACHER ASSISTENT IMPORT ZAHLREICHER CAD FORMATE WIE STL, IGES, STEP, VRML, SOLIDWORKS, SOLIDEDGE, PRO/E CREO, CATIA V5, AUTODESK INVENTOR, UND ANDERE.

▪ SIMULATION VON VERKETTETEN ANLAGEN

MEHRERE ROBOTER ODER VERKETTETE ROBOTER UND CNC MASCHINEN KÖNNEN ZUSAMMEN SIMULIERT UND SYNCHRONISIERT WERDEN.

▪ SIMULATION IM HINTERGRUND AUF SERVERN

EUREKA KANN AUTOMATISIERT WERDEN UND SIMULATIONSPROZESSE IM HINTERGRUND ABLAUFEN. VERTEILTE SIMULATION AUF REMOTE SERVERN.



V I R T U A L M A C H I N I N G

powered by

Roboris-Deutschland GmbH
Sienstraße 4
33428 Harsewinkel

Tel.: +49 5247 985 00 40
Fax: +49 5247 985 00 41
E-Mail: info@roboris-deutschland.de
www.roboris-deutschland.de