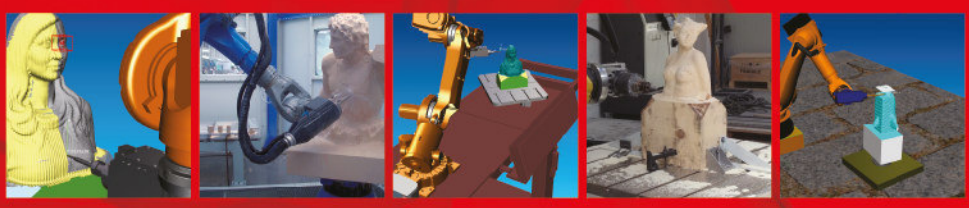
EUREKA

THE ART OF OFF-LINE ROBOT PROGRAMMING

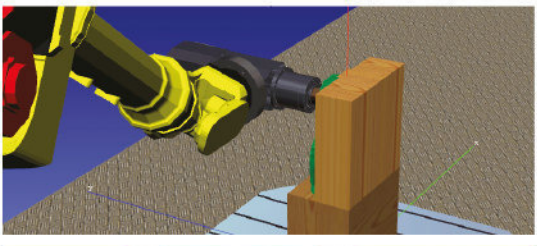


Eureka

VIRTUAL MACHINING

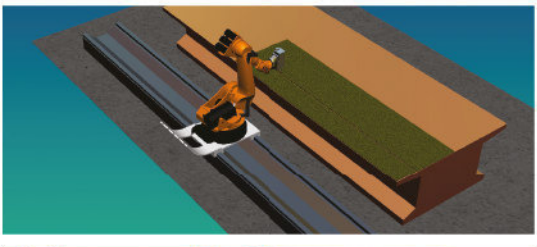
FRÄSEN

NUTZEN SIE IHREN ROBOTER ALS BEARBEITUNGSZENTRUM



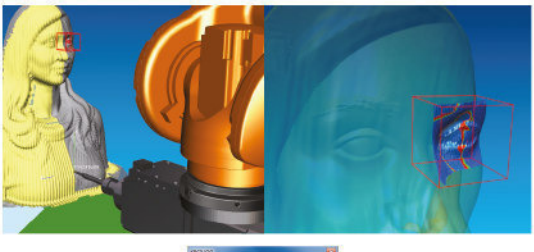
Kollisionsprüfung und Abtragssimulation

Eine Abtragssimulation in Echtzeit ermöglicht eine vollständige Kollisionskontrolle.



Optimierung externer Achsen

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

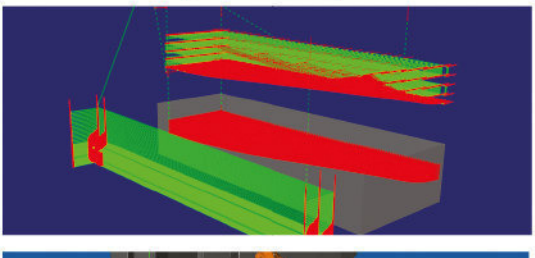


Analyse und Vergleich

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

Fehlerbehebung und Optimierung

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



Werkzeugbahnen aus jedem CAM System

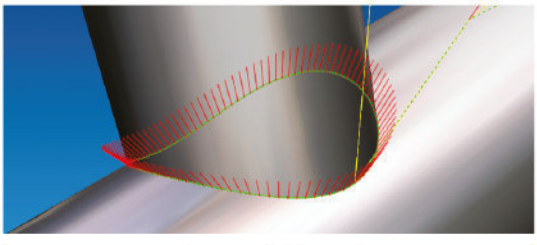
Nutzen Ihr CAM System. Keine Einschränkung der Programmgröße. Millionen von Punkten werden mit 64 Bit Technologie verarbeitet.

Zahlreiche Konfigurationsmöglichkeiten

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

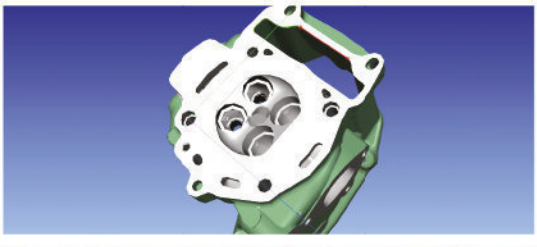
HÄRTEN, ENTGRATEN, SCHWEISSEN

ERSTELLEN VON KOMPLEXEN WERKZEUGBAHNEN

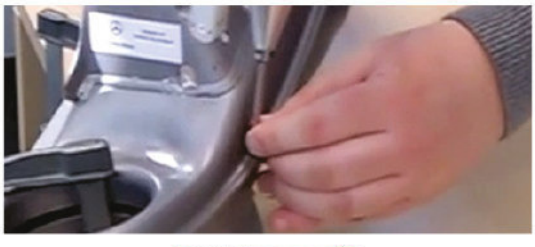


Sie haben ein 3D Modell?

Nutzen Sie Ihr CAM System um die Werkzeugwege zu erzeugen.

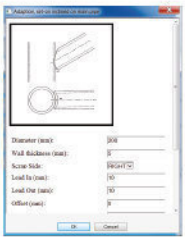


Teachen Sie Ihre Werkzeugwege manuell oder interaktiv in Eureka



Sie haben kein 3D Modell?

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

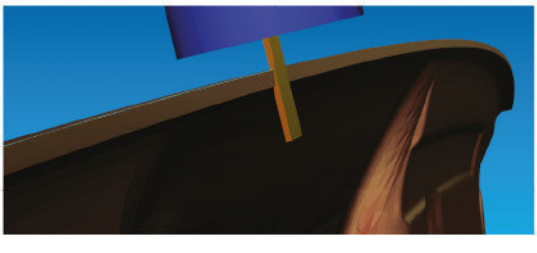


Nutzen Sie eigene Anwendermakros für eine schnelle und einfache Programmierung von Eureka.

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?

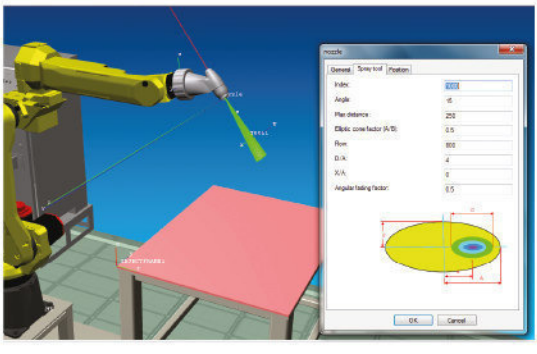
Keine Sorge. Eureka nutzt alle Freiheitsgrade um das Blade richtig zu orientieren.

LACKIEREN

DARSTELLUNG DER MATERIALSTÄRKE

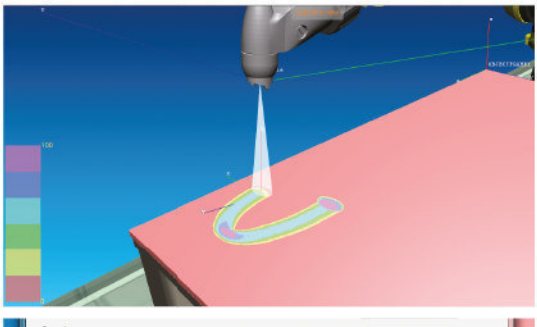
Das Ziel der Spraysimulation ist die Visualisierung des Materialauftrages. Ist das Lackierergebnis nicht befriedigend, können direkt in Eureka zusätzliche Bahnen eingefügt oder auch wieder gelöscht werden.

Dieses Vorgehen erspart umfangreiche Tests und reduziert die Kosten.



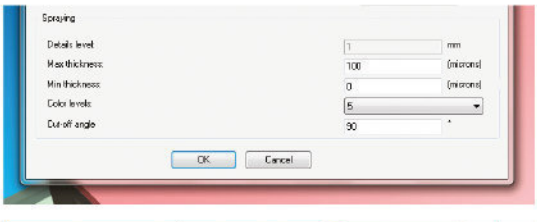
Das Spraymuster kann mit mehreren Parametern kalibriert werden.

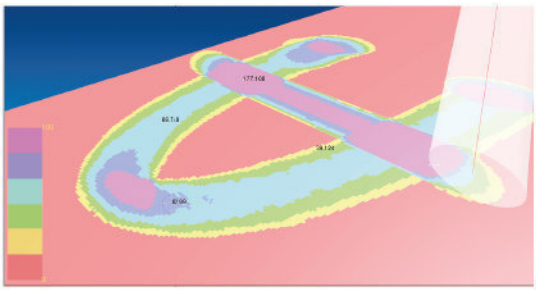
Mehrer Spraydüsen werden unterstützt.



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, EDGECAM, GIBBSCAM, HYPERMILL, MASTERCAM, NX, POWERMILL, RADMAX/RADTUBE, SPRUTCAM, SURFCAM, SUM3D, TEBIS, VISI, WORKNC, ZW3D, SOLIDCAM.

- **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.

Eureka

VIRTUAL MACHINING

powered by

Roboris-Deutschland GmbH
De-Gasperi-Straße 3
51469 Bergisch Gladbach

Tel.: +49 2202 863 30 70
Fax: +49 2202 863 30 71
E-Mail: info@roboris-deutschland.de
www.roboris-deutschland.de