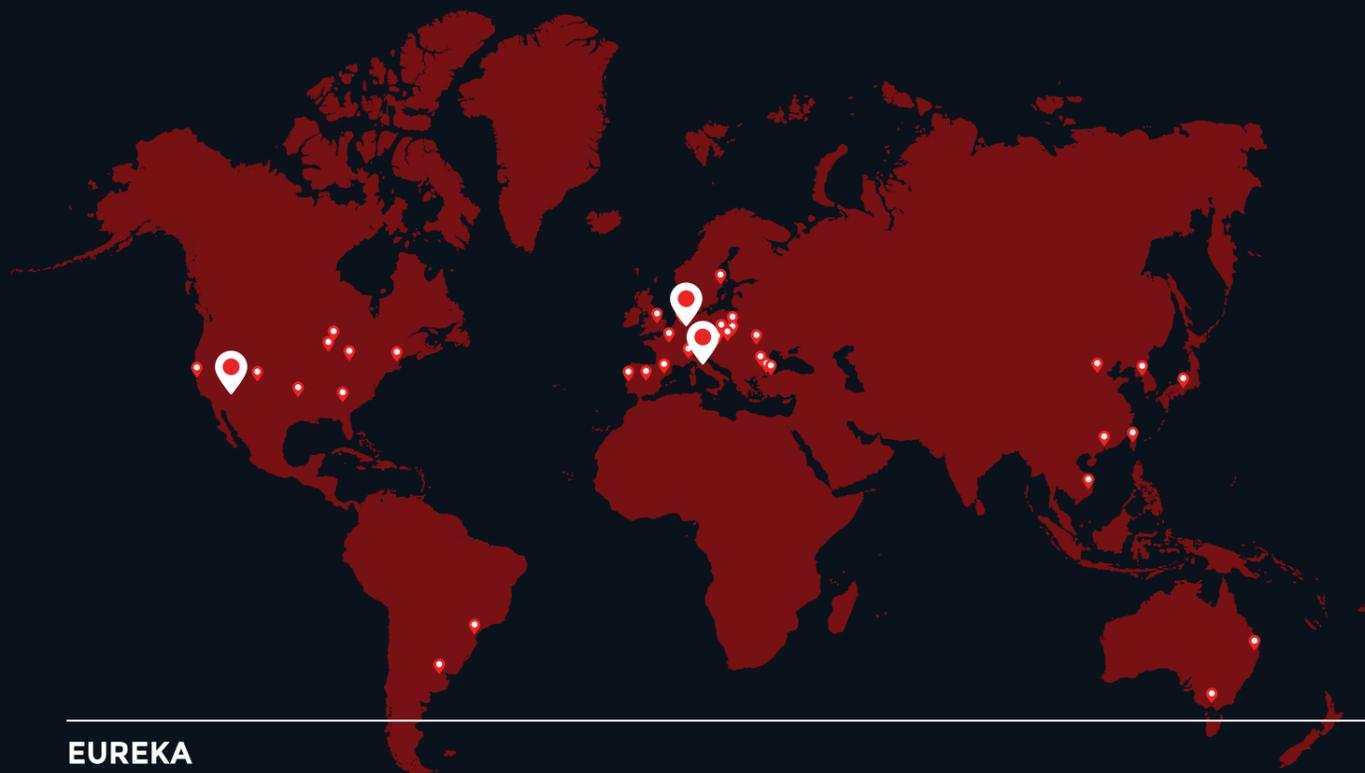


ROBORIS

La nostra esperienza al vostro servizio

Fondata nel 2001, **Roboris** è la software house che produce **Eureka Virtual Machining** per la simulazione di macchine utensili e per la programmazioni di **robot** con tecnologia **CAD/CAM**.

Tutto il software Roboris viene **progettato e sviluppato internamente** e questo consente di effettuare personalizzazioni spinte a tutti i livelli. La nostra sede centrale si trova ad Ospedaletto (Pisa).



EUREKA

UFFICI E RIVENDITORI

ITALIA

Roboris Srl (Sede Centrale):
Via Sterpulino 1G - 56121
Ospedaletto (Pisa)

Tel. +39 050 866 5248
Fax +39 050 866 5162

Email: info@roboris.it

GERMANIA

Roboris Deutschland GmbH
Sienstraße 4
D-33428 Harsewinkel

Tel. +49 (0) 5247 98 500 40
Fax +49 (0) 5247 98 500 41

Email: info@roboris-deutschland.de

USA

Roboris USA, LLC
P.O. Box 7114
Goodyear, AZ 85338

Tel. +1 (602) 394-3678

Email: info@roboris.com

www.roboris.com

All Registered names, Trademarks, and brand names are the property of their respective owners.

Copyright Roboris

Eureka
VIRTUAL MACHINING

Eureka

G-CODE

Software di Simulazione
per Macchine Utensili
a Controllo Numerico

SIMULAZIONE DEL
PROGRAMMA NC
POSTPROCESSATO

REALISTICA SIMULAZIONE
3D DELLA MACCHINA

EDITOR
INTERATTIVO

Powered by **ROBORIS**

Simulazione di Macchine a Controllo Numerico

Eureka è facile da usare grazie alla sua interfaccia grafica semplice ed intuitiva. Eureka si può interfacciare ad altri applicativi mediante un ricco insieme di API basate su COM e compatibili con i più comuni linguaggi di programmazione come .NET, VB, C++, Delphi e VBScript.

SIMULAZIONE ACCURATA E REALISTICA

Eureka simula il programma G-Code da inviare alla macchina, indipendentemente da come sia stato generato (manualmente o postprocessato da un sistema CAM).

Emula tutti i più diffusi controlli CN senza richiedere alcuna personalizzazione da parte dell'utente: Fanuc, Siemens, Heidenhain, Haas, Fagor, Okuma, MoriSeiki, Mazak, Fidia, Selca, Osai, Num e altri.

La rimozione del materiale viene simulata in tempo reale, controllando nello stesso tempo potenziali errori come lavorazioni in rapido e collisioni con la macchina, l'attrezzatura ed il pezzo.

COMPLETA ANALISI DEI RISULTATI

Analisi dimensionale del pezzo in lavorazione (diametro fori, spessori, distanze tra punti).

Confronto del pezzo in lavorazione col finito di riferimento. Vengono visualizzate le zone in tolleranza, i tallonamenti e gli eccessi di materiale.

Esportazione del pezzo in lavorazione in qualsiasi momento in formato 3D compatibile con qualsiasi sistema CAD.

Generazione di report delle lavorazioni, standard o definiti dall'utente, in formato PDF o Excel. Di grande utilità per preparare preventivi e ottimizzare i processi di produzione.

INTERFACCE CON SISTEMI CAD-CAM E SISTEMI DI GESTIONE UTENSILI

In un attimo è possibile esportare dal proprio sistema CAM il programma di lavorazione, gli utensili utilizzati, le origini, il grezzo, il finito e le eventuali attrezzature direttamente in Eureka.

CAM e Software di Gestione Utensili supportati:

- ALPHACAM
- CAMWORKS
- CATIA
- CIMATRON
- CREO
- EDGECAM
- FEATURECAM
- ESPRIT
- GIBBSCAM
- GO2CAM
- HYPERMILL
- MASTERCAM
- NX
- POWERMILL
- PRO-MANUFACTURING
- RTM
- SOLIDCAM
- SUM3D
- TDM
- TEBIS
- TOPSOLID
- VISI
- WINTOOL
- WORKNC
- ZOLLER TMS
- ZW3D

Eureka offre un'avanzata **modalità di assemblaggio dell'utensile** molto efficiente specie quando si parte dal modello 3D dei suoi componenti. La libreria dei componenti utensile è estesa in modo che **l'utente possa includervi qualsiasi parte o combinazione di parti taglienti e non taglienti.**

Eureka e' anche utile per l'**addestramento di nuovo personale** e per insegnare la programmazione CN a **studenti**. Programmi per qualsiasi macchina e controllo possono essere preparati e simulati anche in assenza della macchina reale.

Oltre alla simulazione Eureka offre la possibilità di **analizzare il risultato della lavorazione** in tutti i suoi aspetti al fine di individuare errori di non conformità, ridurre i tempi di produzione e creare automaticamente **report** contenenti i dettagli sui tempi ciclo per la stesura di **preventivi**.

CARATTERISTICHE PRINCIPALI

- Simulazione di torni-fresa multicanale sincronizzati.
- Potente editor integrato che consente modifiche del codice CN in tempo reale, con immediata simulazione del risultato senza dover reiniziare il processo.
- Simulazione della rimozione del materiale.
- Simulazione di cambio testa, cambio utensile, cambio pallet, movimentazione di parti della macchina accessorie, fantine mobili.
- Emulazione fedele di tutte le funzionalità dei controllori più diffusi sul mercato.
 - Codici G e funzioni M.
 - Gestione delle origini.
 - Funzioni di compensazione raggio e lunghezza utensile.
 - Cicli di foratura, ripetitivi e sottoprogrammi con passaggio di parametri.
 - Espressioni ed istruzioni logiche.

- Controllo collisioni in tempo reale tra tutte le parti della macchina, il pezzo in lavorazione e l'attrezzatura.
- Strumenti automatici ed interattivi per inserire e/o modificare movimenti di Approccio e Ritrazione tra operazioni.
- Simulazione di Cicli di Tastatura.
- Ottimizzazione automatica della lunghezza utensile in modo da evitare collisioni tra porta utensile e pezzo.
- Visualizzazione in tempo reale delle origini di lavorazione e dei riferimenti dell'utensile.
- Verifica dei fine-corsa.
- Funzionalità JOG e MDI.

Con Eureka è possibile aumentare notevolmente la produttività delle proprie macchine utensili, in quanto si possono eliminare le prove dei programmi in macchina, evitare rischi di collisione e di fine corsa, risolvere errori di programmazione e problemi di tallonamento sul pezzo.

Disponibile per Windows XP/Vista/7/8/10 32 e 64 bit.

TORNI-FRESA MULTICANALE

- Numero illimitato di assi.
- Lavorazioni sincronizzate, indipendenti o 5 assi in continuo, con mandrini e pezzi multipli.
- Interpretazione di programmi con cicli multipli ripetitivi (ad es. G71, G72 nel Fanuc o CYCLE95, CYCLE97 nel Siemens 840D).
- Simulazione di operazioni Torno-Fresa usando gli assi Z,X e C oppure Z, X e Y (ad es. G112 nel Fanuc o TRANSMIT nel Siemens).
- Movimentazione dei pezzi in lavorazione (ad es. passaggio del pezzo dal mandrino principale a quello secondario).
- Gestione dello spingibarra e lavorazione con fantine mobili.

MACCHINE DA PRODUZIONE

- Simulazione lavorazioni multi pezzo, multi pallet e multi origine.
- Completa interpretazione del codice Fanuc e Siemens include funzioni logiche e matematiche.
- Simulazione dei piani di lavoro inclinati (G68.2, PLANE SPATIAL, CYCLE800).
- Simulazione del cambio pallet, del cambio utensile e del ciclo di tastatura pezzo.
- Possibilità di definire utensili di qualsiasi forma per via parametrica, da profilo 2D o da modello 3D.
- Importazione diretta degli utensili da sistemi CAD/CAM e da programmi per la gestione degli utensili.
- Importazione/esportazione della tabella di presetting in formato Excel.

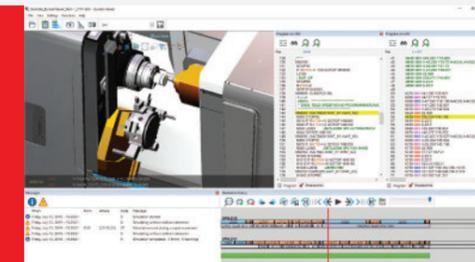
EUREKA PRIVATE CLOUD SERVIZIO DI SIMULAZIONE AUTOMATICA

Eureka Private Cloud è un servizio di simulazione che automatizza completamente il flusso di lavoro dalla progettazione alla produzione. Ogni operatore CAD/CAM può esportare liste di simulazioni da elaborare in una cartella condivisa che viene monitorata da Eureka Private Cloud. Le simulazioni vengono eseguite automaticamente e i risultati inviati agli operatori via email o web.



EUREKA VIEWER

Qualsiasi simulazione eseguita da Eureka può venire analizzata su qualsiasi computer Windows usando Eureka Viewer, disponibile gratuitamente. Eureka Viewer e' uno strumento ideale per gli operatori delle macchine utensili e per condividere simulazioni con clienti e fornitori.



Macchina 5 assi a portale con cambio testa

Macchina fresatrice con tavola basculante

Gestione in contemporanea di molteplici pezzi da lavorare

Tornio fresa con qualsiasi configurazione di teste e torrette

Rappresentazione accurata di utensili per tornitura

Confronto del pezzo lavorato con pezzo di riferimento finale

Simulazione di torni a fantina mobile

Lavorazioni con disco

Rappresentazione realistica

Nessun limite di assi esterni e teste