

I VANTAGGI



PER GLI UTENTI FINALI



Minimizzare i tempi di fermo produzione dovuti alla programmazione.



Predire e ottimizzare le prestazioni della cella di piegatura per qualsiasi prodotto.



Semplificare la programmazione del robot mantenendo le tolleranze richieste.



Progettare e gestire rapidamente gli schemi di pallettizzazione.



PER GLI INTEGRATORI



Migliorare la progettazione della cella attraverso la simulazione dei processi.



Ridurre la dipendenza da specifici marchi di robot o presse piegatrici.



Confrontare facilmente più soluzioni e presentarle ai clienti.



Migliorare il servizio clienti progettando nuovi processi in qualsiasi momento.

EUCLID LABS

SHOWROOM & LABORATORIO

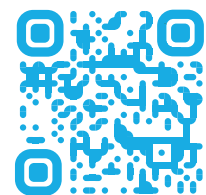
Via Carlo Torres 17/4, 31029
Vittorio Veneto (TV)
Italia

SEDE AMMINISTRATIVA

Via Priula 78, 31040
Nervesa della Battaglia (TV)
Italia

SEDE LEGALE

Via Veneto 21, 31010
Mareno di Piave (TV)
Italia



INDUSTRIAL ROBOTICS GROUP

Stiamo condividendo la nostra esperienza nel campo della robotica in una nuova comunità online! Unisciti a noi!

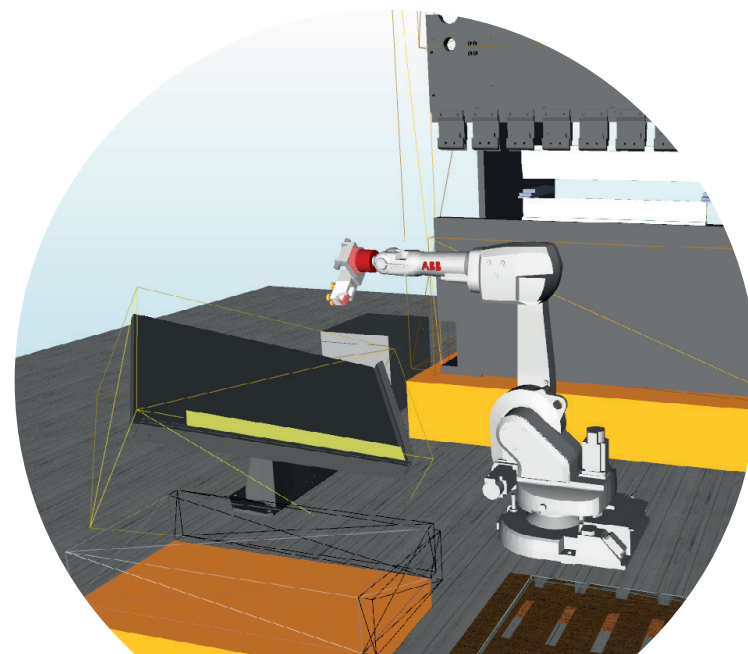


Contattaci per un test gratuito dei vostri pezzi nel nostro laboratorio!

✉ info@euclidlabs.it

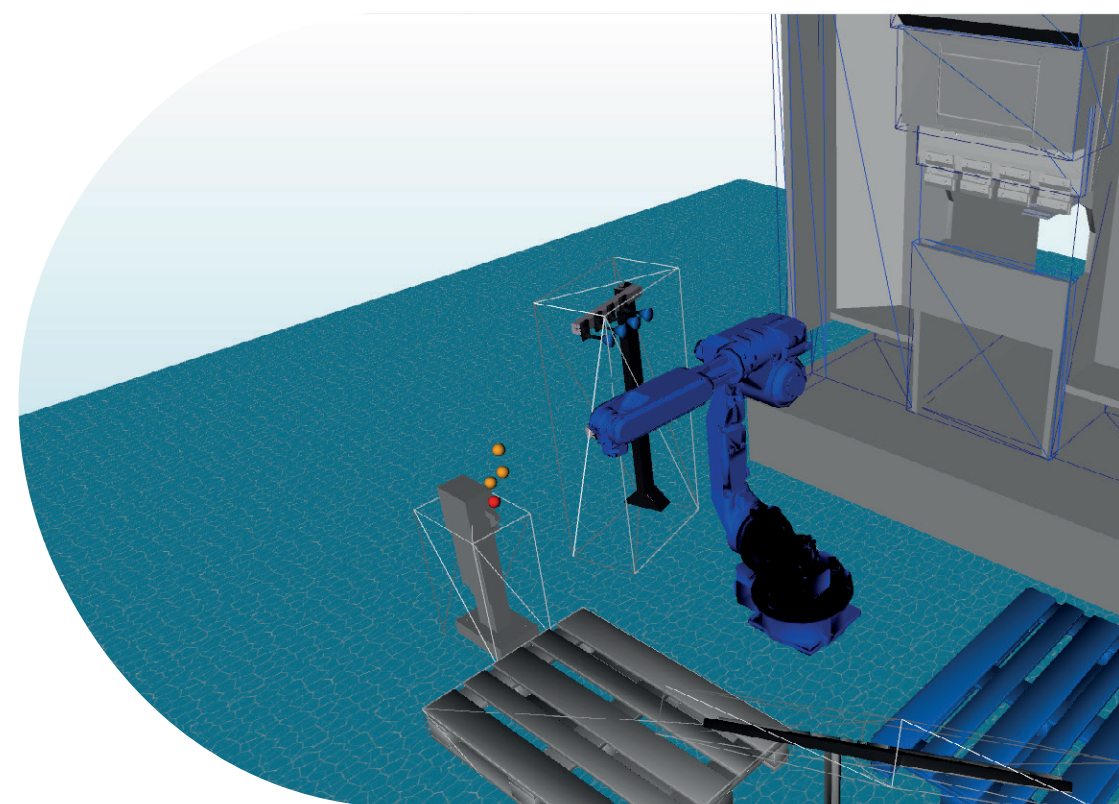
☎ +39 0422 887075

🌐 www.euclidlabs.it



OBELISK 

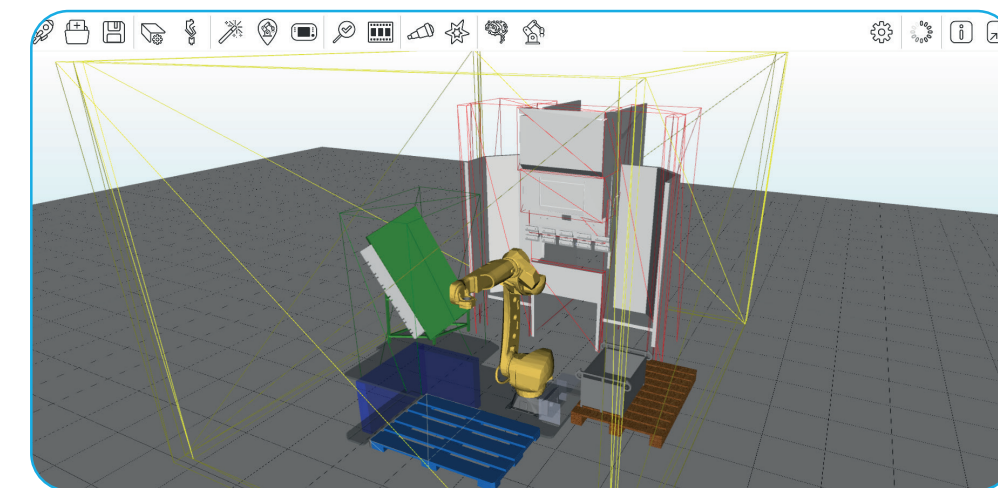
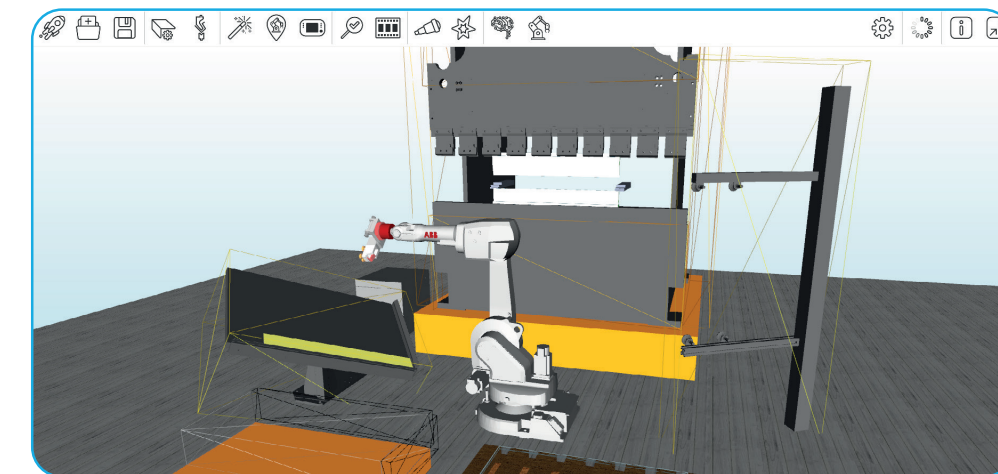
IL SOFTWARE OFFLINE PER CELLE ROBOTIZZATE DI PIEGATURA



EUCLID LABS

COS'É  **OBELISK**

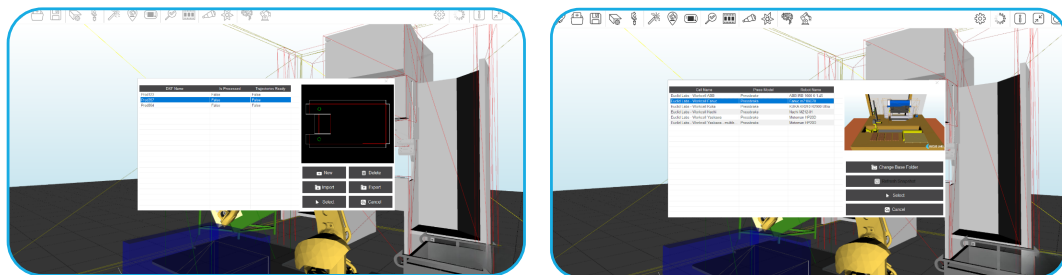
Obelisk è il software di programmazione offline per robot e presse piegatrici che consente di **simulare l'intero processo di piegatura, dalla definizione del layout alla generazione del programma macchina**. Con Obelisk puoi aumentare l'efficienza della tua cella di piegatura, ridurre i tempi di fermo macchina causati dai setup meccanici e dalla programmazione del robot, garantendo un livello superiore di precisione e affidabilità.



INIZIA UN PROGETTO CON OBELISK

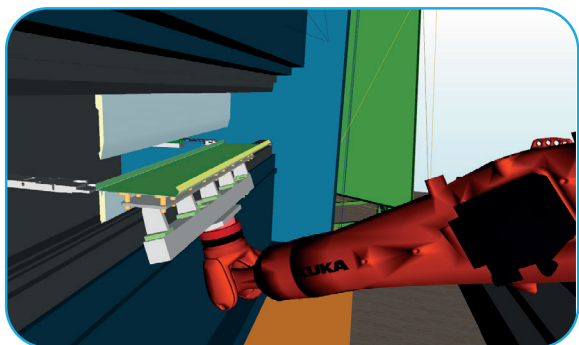
01 DEFINIZIONE DELLA CELLA E DEL CATALOGO PRODOTTI

- Seleziona la cella robotizzata su cui lavorare, definisci il prodotto da lavorare e importa il file DXF per avviare il progetto.



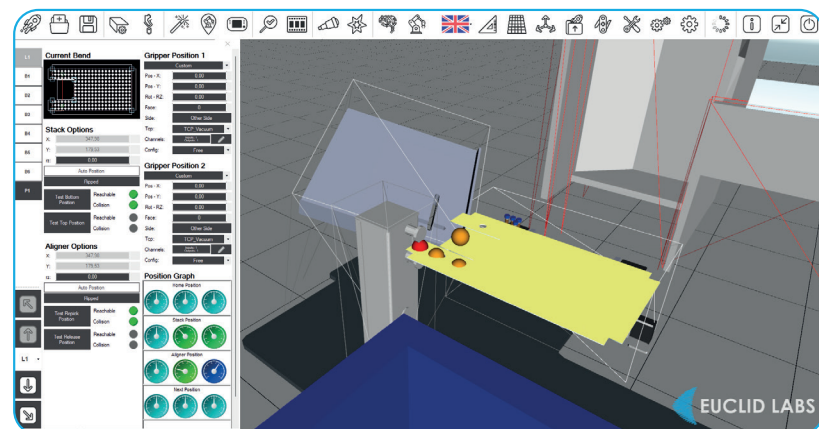
02 DEFINIZIONE DEL CICLO DI LAVORO

- Imposta la geometria finale della piegatura (angoli, direzioni, sequenza).
- Definisci pinza, spessore, peso e sistemi di carico/scarico.
- Configura le stazioni degli utensili della piegatrice e il posizionamento del riscontro.
- Quando si utilizzano software esterni per la progettazione offline di piegatura (es. Autopol, Lantek, ecc...) è necessario definire solo la pinza e le operazioni di carico/scarico.



03 SIMULAZIONE DELL'AMBIENTE 3D

- Simula il comportamento della cella robotizzata in un ambiente 3D fedele all'impianto reale.
- Valida ogni fase del ciclo produttivo prima della messa in produzione.
- Analizza collisioni e ottimizza cinematica e raggiungibilità del robot durante tutte le operazioni.
- Definisci e gestisci schemi di pallettizzazione personalizzati.



04 GENERAZIONE DI TRAJETTORIE E DEI PROGRAMMI

- Calcola le traiettorie del robot e completa il ciclo di lavoro.
- Genera i programmi macchina per robot e pressa piegatrice ed esportali direttamente verso il sistema di produzione.
- Compatibile con i principali marchi (ABB, FANUC, KUKA, Yaskawa, ESTUN, Stäubli, ecc...).

FUNZIONALITÀ AVANZATE



Gestione multi-componente (pile, centratori, pallet) fino a dieci per tipologia.



Gestione multi-TCP (pinze, supporti di ripresa, riscontri).



Motore di interpolazione avanzato per traiettorie robot fedeli all'esecuzione reale.



Calcolo automatico della **deduzione di piega** per una simulazione realistica.



Inserimento di punti intermedi per eseguire operazioni aggiuntive prima e dopo la piega.

ALTRE FUNZIONALITÀ

- ✓ Modifica rapida con drag-and-drop degli utensili della pressa e dei riscontri.
- ✓ Supporto completo alla vista ortografica.
- ✓ Simulazione e gestione di pile verticali su jig.
- ✓ Modalità solo pallettizzazione (senza piegatura).
- ✓ Colori dell'interfaccia software completamente personalizzabili.

