

Run MyVirtual Machine

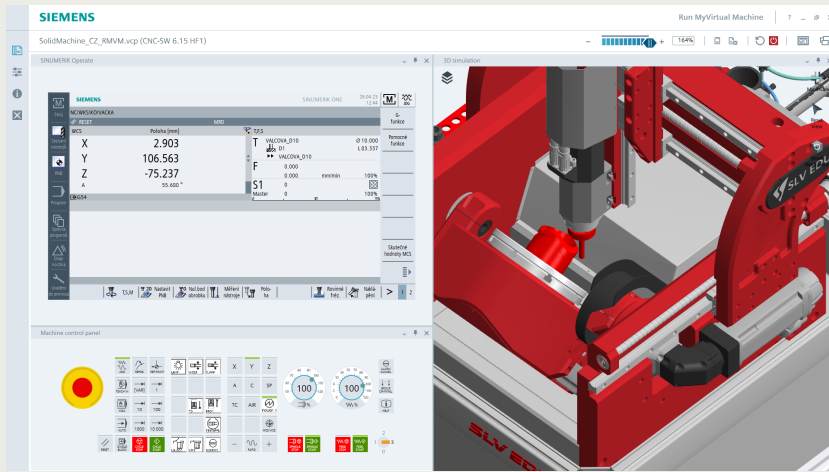
Školní stroj SLV EDU a jeho digitální dvojče

Pětiosá frézka pro výukové účely SLV EDU od firmy SolidVision s řídicím systémem Sinumerik ONE je příkladem podpory vzdělávání společností Siemens. Stroj je určen pro výuku na středních i vysokých školách a pro školení v tréninkových centrech. Umožňuje praktická cvičení v technologii frézování od nejjednodušších úloh až po komplexní úkoly v oblasti obrábění v pěti osách. Ke stroji je k dispozici jeho kompletní digitální dvojče, které slouží k přípravě programů a základnímu tréninku v učebně pro následnou praktickou výuku přímo na stroji.



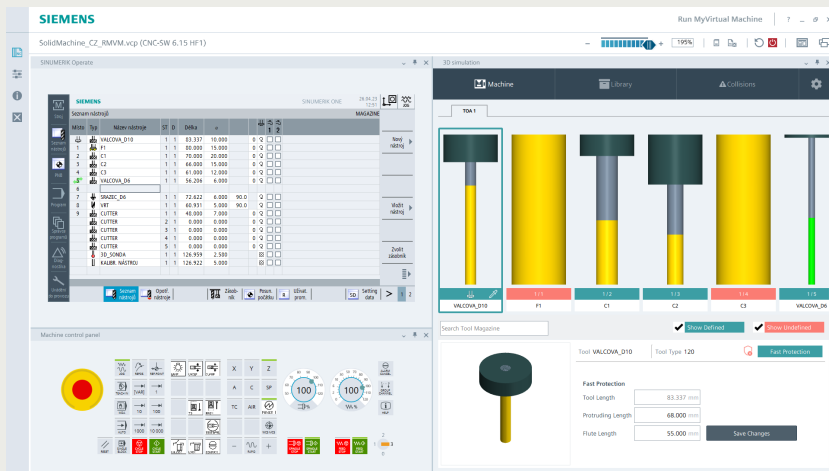
Run MyVirtual Machine a digitální dvojče stroje SLV-EDU

- Programovací pracoviště identické se strojem + softwarové rozšíření 3D pro vizualizaci stroje
- Kontrola NC-programu a předcházení kolizím a tím i vysokým škodám na skutečném stroji
- Všechny funkce ovládní stroje v oblasti SINUMERIK Operate i strojního panelu jsou identické
- Run MyVirtual Machine je ideální řešení pro možnost programovat reálný stroj v identickém (1:1) virtuálním prostředí (učebna) bez nutnosti blokovat reálný stroj, který může vyrábět nebo je využitý pro praktickou výuku



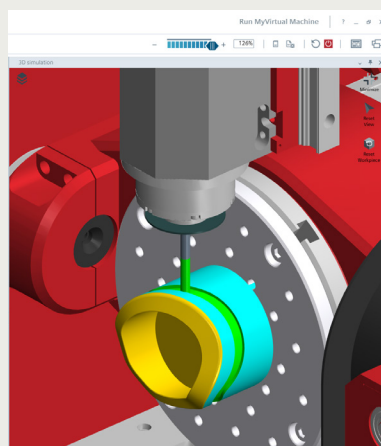
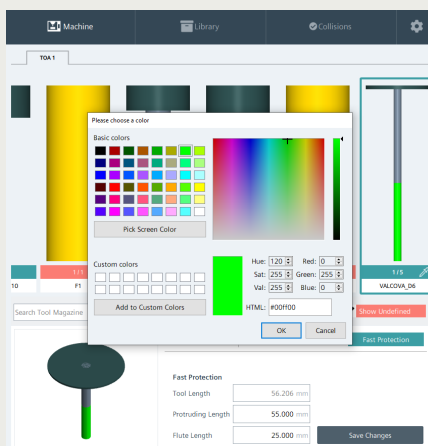
Hlídání kolize – detekce kolizního stavu

- Díky 3D vizualizaci stroje (1:1) je v rámci přípravy part programů možné nasimulovat nejčastější možné kolizní stavy a vyzkoušet si řešení situace a uvedení stroje zpět do funkčního stavu bez rizika poškození reálného stroje nebo nástroje
- Změna barvy na výraznou červenou – detekce kolizních prvků



Ovládací oblast „Parametry“

- Seznam (databáze) nástrojů, kde je možné definovat typ, geometrii a případně opotřebení nástrojů
- K sofistikované práci s nástroji je k dispozici funkce „správa nástrojů“
- Přehled a editace posunutí nulových bodů
- Parametry R, uživatelské proměnné



Snazší odladování programů

Každému nástroji nebo rezné hraně lze přiřadit barvu pro odběr materiálu

- Lepší rozlišení pro více obráběcích operací

Zobrazení kolizních těles ve všech režimech a jejich zaznamenávání a vizualizace

- Snadná lokalizace chyb v G-kódu

