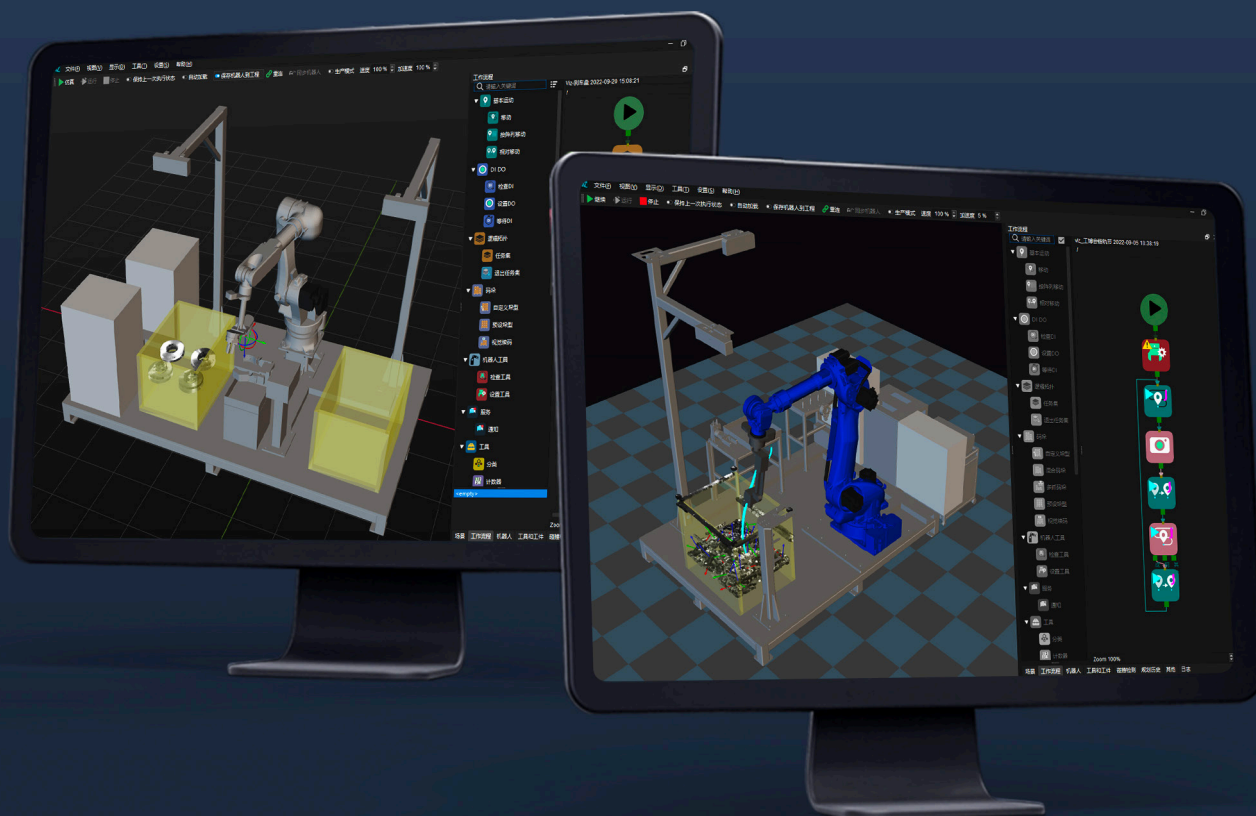


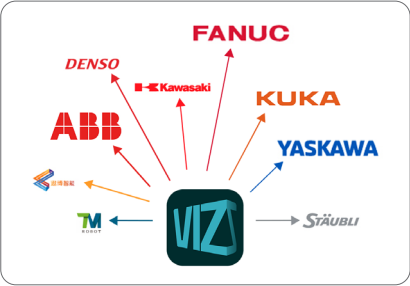


Mech-Viz

机器人编程软件

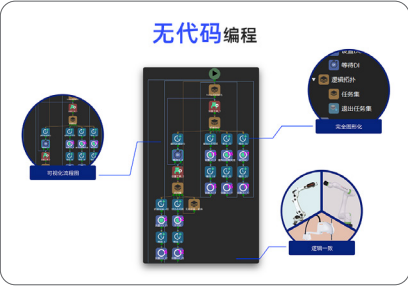
Mech-Viz 是梅卡曼德自主研发的解决机器人运动规划的机器人编程软件，编程过程无代码，运行过程一键仿真，可支持国内外众多主流品牌机器人。软件内置轨迹规划、碰撞检测、抓取规划等智能算法，可自动生成合理的机器人运动路径，控制机器人快速完成各类复杂应用，如半垛续码、多抓码垛等。

图形化、无代码界面，简单易用



编程语言统一

Mech-Viz 软件编程采用完全统一的流程图搭建形式，用户无需学习不同品牌机器人的编程语言，即可快速完成机器人编程。



无代码编程

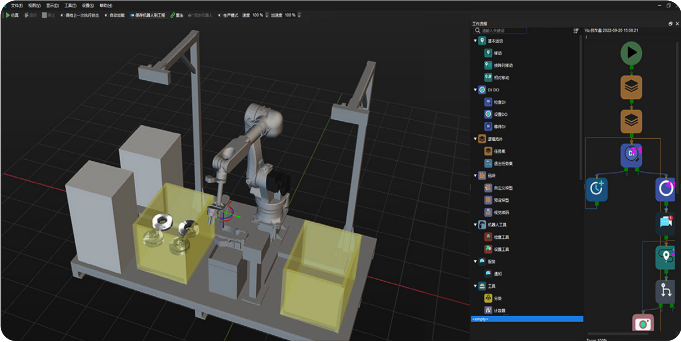
Mech-Viz 软件内编程采用图形化的流程图搭建形式，用户无需掌握任何编程经验，仅需从技能库中选取所需的功能模块并连接它们，即可实现机器人编程。



功能完备

Mech-Viz 软件内置丰富且完备的机器人编程功能模块，涵盖机器人移动控制、视觉系统对接、视觉结果处理等各种工业现场典型需求。

可视化、一键仿真，部署高效便捷



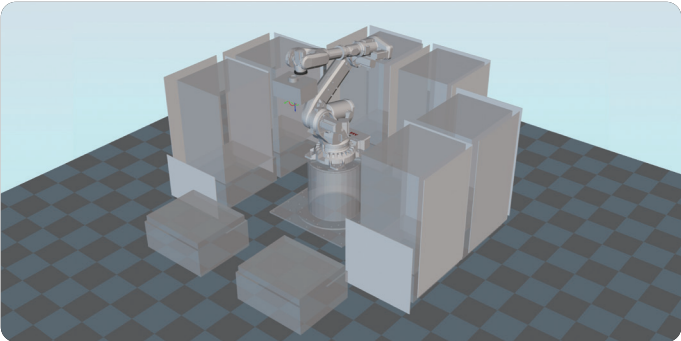
一键仿真

Mech-Viz 软件支持机器人运动一键仿真。用户搭建机器人控制逻辑时可使用虚拟机器人进行仿真，并以图形化的形式查看机器人运行状态，方便用户对已搭建的控制逻辑进行快速测试、迭代。



问题追溯

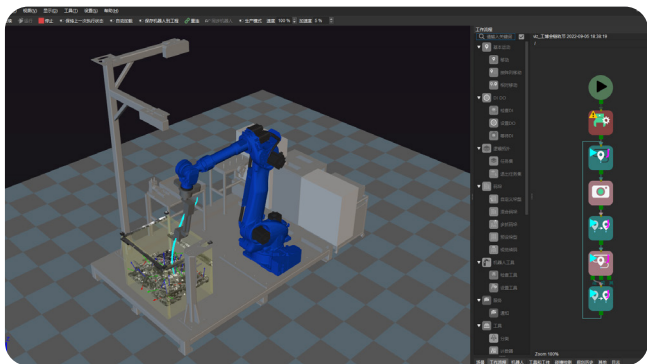
Mech-Viz 软件提供完善的规划历史和运行日志，用户可快速、便捷地追溯机器人运行状态，加快程序调优速度，缩短机器人调试周期。



场景搭建

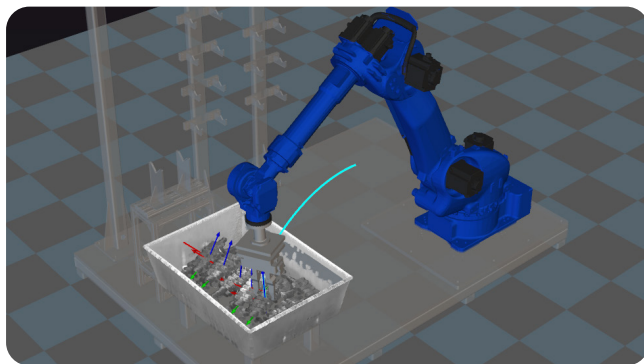
Mech-Viz 支持用户按真实环境 1 : 1 搭建场景模型，自动规划机器人运动路径，避免与场景发生碰撞。软件支持导入多种格式的模型，便于用户快速搭建场景。

内置多种智能算法，轻松应对复杂应用



智能路径规划

Mech-Viz 内置碰撞检测、路径规划等先进算法，可优化机器人运动轨迹，提前预测机器人运动中可能发生的碰撞，更好应对深筐抓取等复杂机器人应用，提升稳定性。



智能抓取规划

Mech-Viz 内置智能抓取规划算法，支持多抓取点、多 TCP 等功能，配合运动仿真和碰撞检查，引导机器人在无碰撞前提下准确抓取目标，轻松处理纸箱多抓拆垛、多抓码垛等复杂场景。

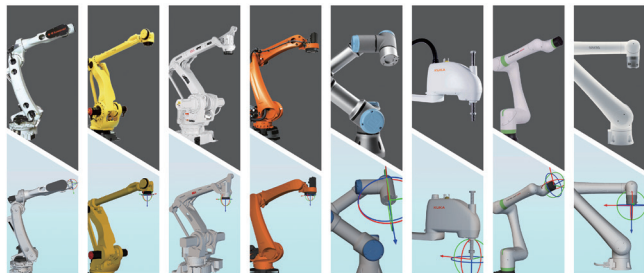
广泛支持各种品牌、类型的机器人

支持众多品牌机器人

Mech-Viz 软件可通过 TCP/IP Socket、Siemens PLC Snap7、PROFINET 及 EtherNet/IP 等标准通讯接口与国内外大部分主流品牌机器人通信，满足不同现场的通讯需求。

机器人构型



支持各种常见构型的机器人

Mech-Viz 可支持国内外各主流品牌的各种结构、类型的机器人包括球型腕机器人、码垛机器人、Scara 机器人、协作机器人以及多种偏置腕机器人等。



支持近千款机器人模型在线下载、离线安装

Mech-Viz 在线机器人库包含了各主流品牌的近千款机器人模型，支持用户在线下载、离线安装，避免因工业现场网络不畅等原因导致机器人模型无法在线安装的问题。

推动智能机器人无所不在的存在



梅卡曼德（北京）机器人科技有限公司
MECH-MIND ROBOTICS

办公地点：北京 | 上海 | 深圳 | 青岛 | 长沙 | 杭州 | 广州 | 郑州 | 慕尼黑 | 东京 | 芝加哥 | 首尔
网址：mech-mind.com.cn
邮箱：info@mech-mind.net
