

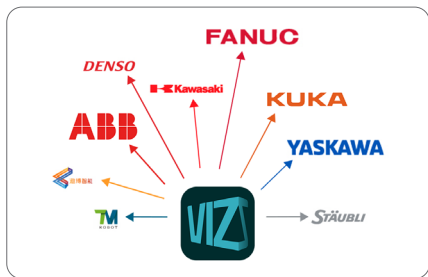
# Mech-Viz 机器人编程软件

简单易用，高效解决复杂应用中的机器人路径规划

Mech-Viz 是梅卡曼德自主研发的解决复杂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，可支持国内外各主流品牌机器人。软件内置轨迹规划、碰撞检测、抓取规划等智能算法，以及丰富的行业工艺包，帮助用户快速完成各类复杂机器人应用，如深筐抓取、半垛续码、多抓码垛等。

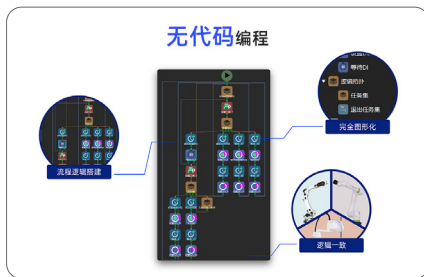
- 无代码编程、一键仿真，简单易用
- 算法成熟，轻松应对复杂应用
- 工艺包丰富，可快速部署常见应用
- 广泛适配，支持各主流品牌机器人

## 图形化、无代码编程，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

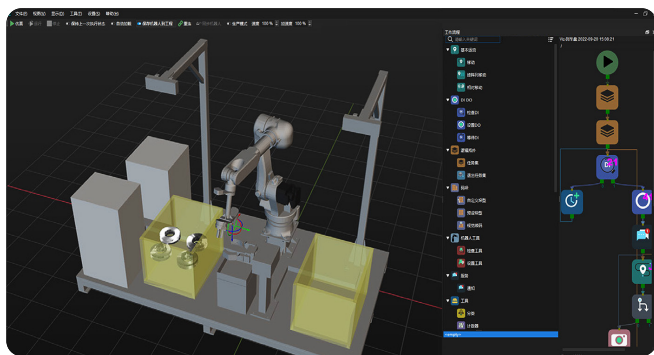
图形化编程，用户无需掌握任何编程经验，仅需选取所需的功能模块并连接它们，即可实现机器人编程。



### 功能完备

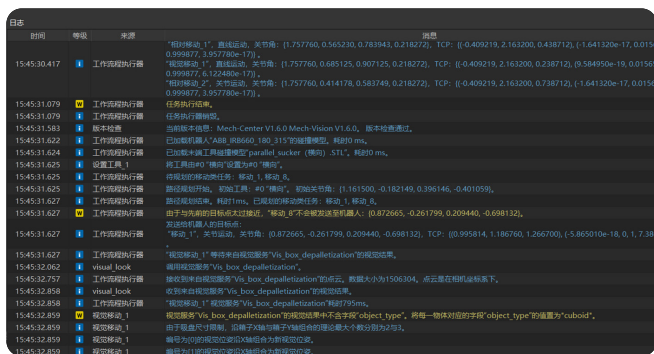
Mech-Viz 软件内置丰富且完备的机器人编程功能模块，涵盖机器人运动控制、视觉系统对接、视觉结果处理等各种工业现场常用功能。

## 可视化、一键仿真，部署高效便捷



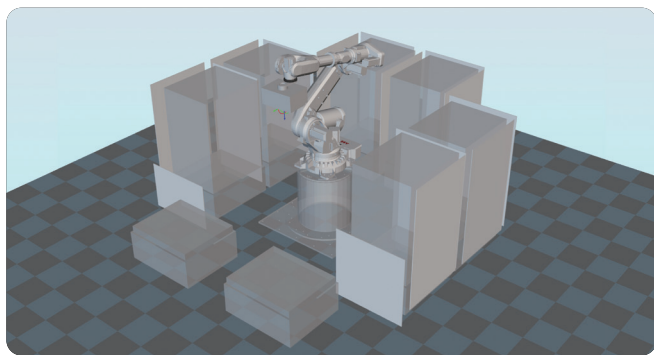
### 一键仿真

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后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

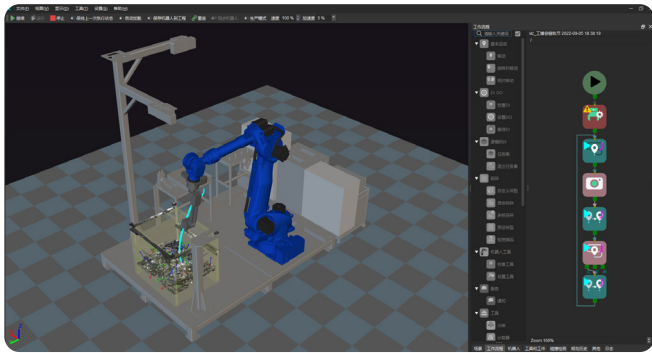
Mech-Viz 软件提供完善的规划历史和运行日志，用户可快速、便捷地追溯机器人运行状态，加快程序调优速度，缩短机器人调试周期。



### 场景搭建

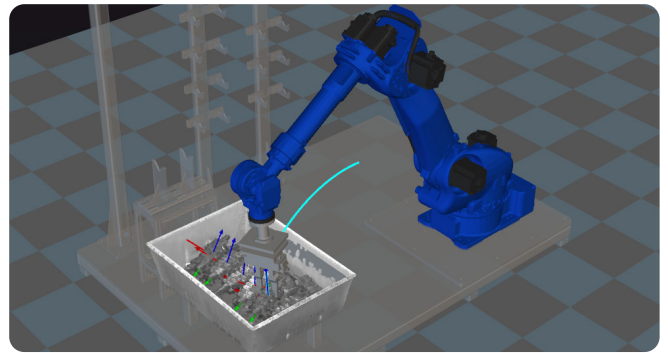
Mech-Viz 支持用户按真实环境 1:1 搭建场景模型，合理规划机器人运动路径，避免与场景发生碰撞。软件支持导入多种格式的模型，便于用户快速搭建场景。

## 算法成熟，轻松应对复杂应用



### 智能路径规划

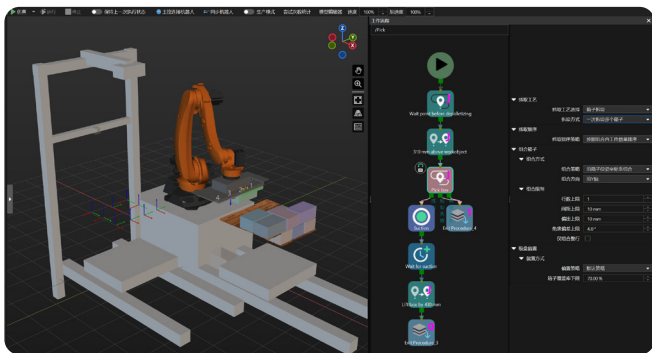
Mech-Viz 内置碰撞检测、路径规划等先进算法，可优化机器人运动轨迹，提前预测机器人运动中可能发生的碰撞，更好应对深筐抓取等复杂机器人应用，提升稳定性。



### 智能抓取规划

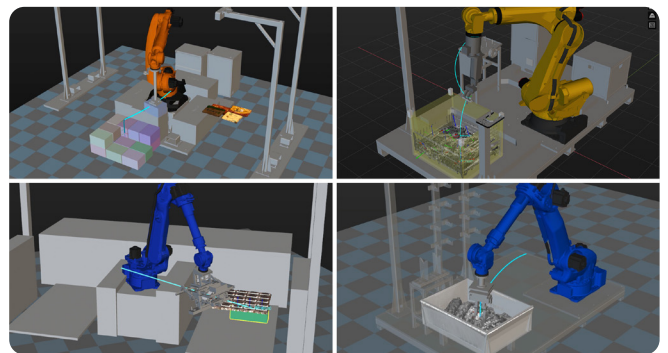
Mech-Viz 内置智能抓取规划算法，支持多抓取点、多 TCP 等功能，配合运动仿真和碰撞检查，引导机器人在无碰撞前提下准确抓取目标，轻松处理纸箱多抓拆垛、多抓码垛等复杂场景。

## 行业工艺包丰富，可快速部署常见应用



### 部署快速

Mech-Viz 针对不同应用，开发了贴近真实应用场景的行业工艺包，用户仅需配置少量参数即可控制机器人实现各类抓取、放置工艺。



### 应用丰富

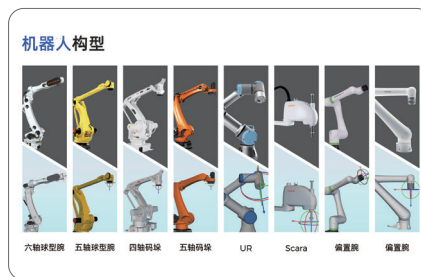
软件已内置深筐抓取、纸箱拆垛、纸箱码垛、工件码筐、轨迹任务等多种行业工艺包，支持用户快速部署各类常见应用。

## 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。



### 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。



### 1000+ 机器人模型

Mech-Viz 在线机器人库包含了各主流品牌的 1000+ 机器人模型，用户可在软件内一键下载并使用，无需自行制作机器人模型，极大缩短应用部署时间。

## 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  
商务合作：info@mech-mind.net      市场宣传 / 媒体合作：marketing@mech-mind.net  
官网：mech-mind.com.cn

---