



猛虎平台

3D视觉智能焊接应用平台



焊缝提取



焊缝编辑



工艺配置



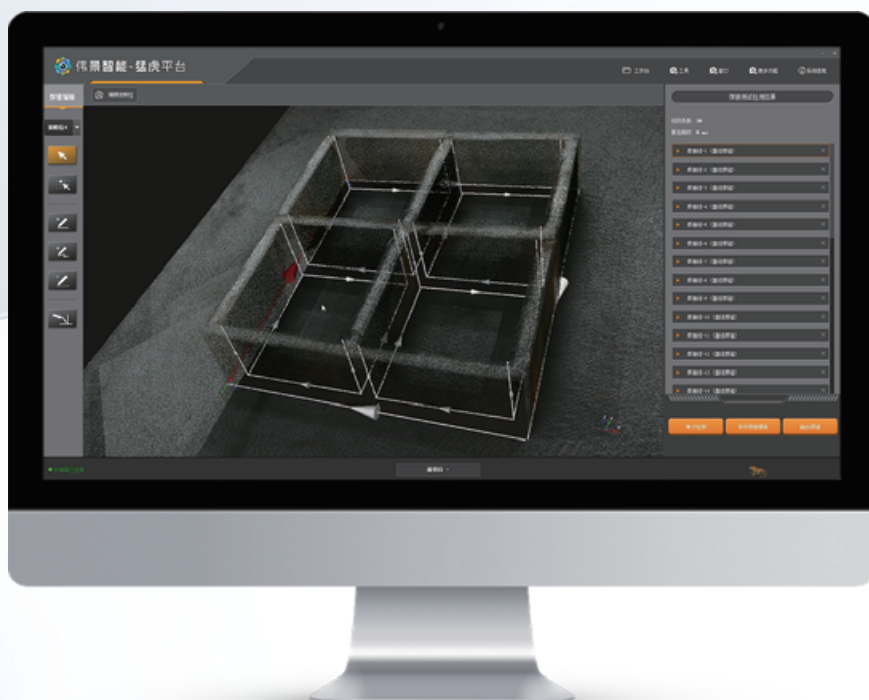
焊缝跟踪



模板导入

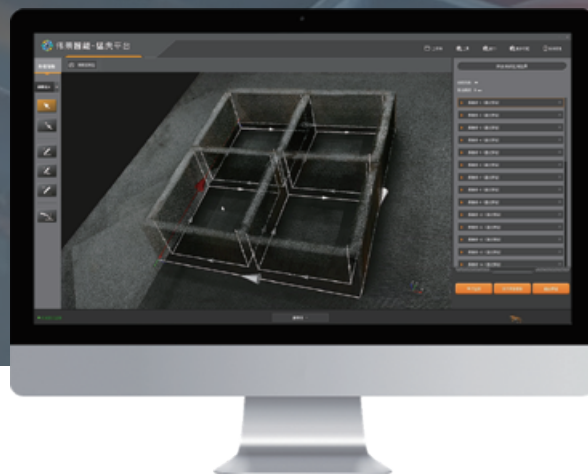


逆向建模



猛虎平台

3D视觉智能焊接应用平台

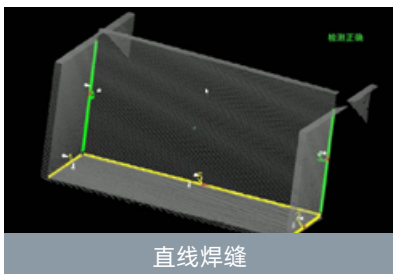


伟景智能猛虎平台是专为自动化焊接场景量身打造的多功能智能焊接核心软件，深度适配工业焊接全流程需求。平台以伟景智能星光眼3D相机为视觉数据采集核心，精准捕获工件三维空间信息与焊缝细节数据，以多元优质算法为核心驱动力，通过先进的图像处理与智能决策算法，对点云数据进行去噪、拟合、分析与深度挖掘，不仅能高效完成直线、曲线、坡口等各类焊缝的精准提取，还支持焊缝对点、焊缝编辑、焊枪姿态配置等个性化操作，同时可根据焊缝特点自定义配置电流、电压等工艺参数，结合实时焊缝跟踪技术动态修正偏差，全程自动化闭环运作，真正实现从数据采集到焊接执行的全流程智能化，大幅提升焊接效率与质量稳定性。

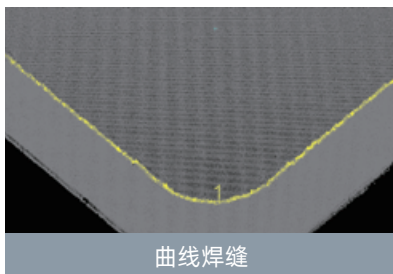
产品特点

■ 焊缝提取

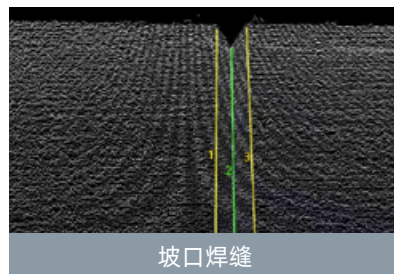
通过先进的图像处理算法精准识别并提取简单直线焊缝、复杂曲线焊缝、不同形状和角度的坡口焊缝等，为后续焊接操作提供精准的焊缝信息。



直线焊缝



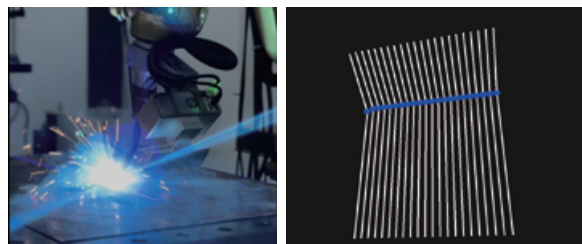
曲线焊缝



坡口焊缝

■ 焊缝跟踪

焊缝跟踪作为高质量焊接的核心环节之一，支持焊接过程中扫描与焊接同步进行，每秒可监测输出30~50个拐点信息，为路径动态调整提供及时数据支撑，同时实时捕捉焊枪与焊缝的位置偏差并迅速修正，精准保障焊接准确度与质量稳定性。



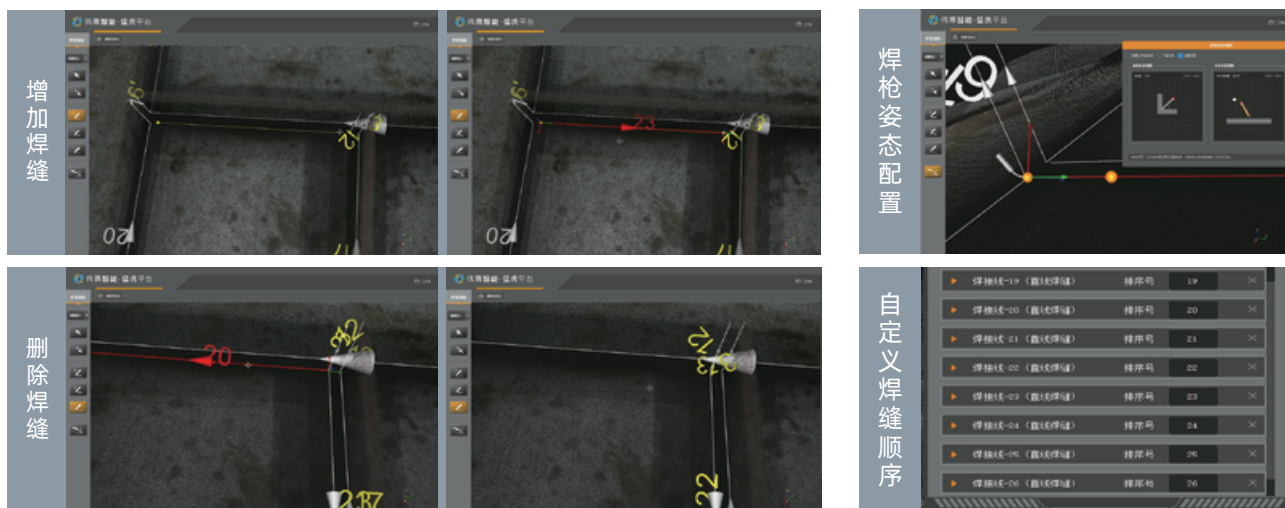
■ 焊缝对点

对于复杂工件来说，一次拍摄无法采集全部焊缝信息，焊缝对点技术就是将相机多角度拍照采集到的分散焊缝轨迹进行融合，形成复杂工件完整的焊缝位置和路径。



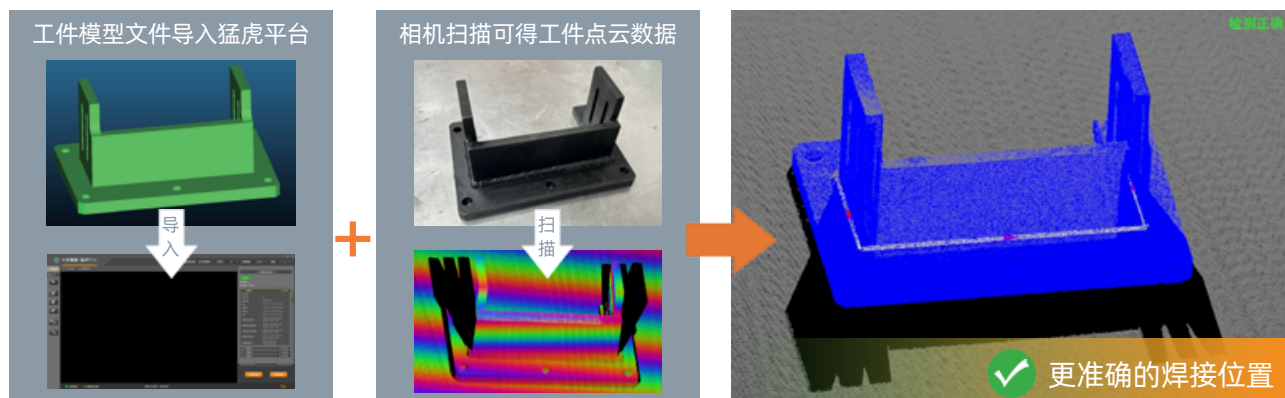
■ 焊缝编辑

支持用户自定义设置多条焊缝的焊接顺序、焊接方向，支持自定义增加或删除焊缝，配置焊枪方向，优化焊接路径。焊缝编辑功能赋予用户高度的自主性，能够根据实际焊接需求对焊缝进行全方位的自定义操作。



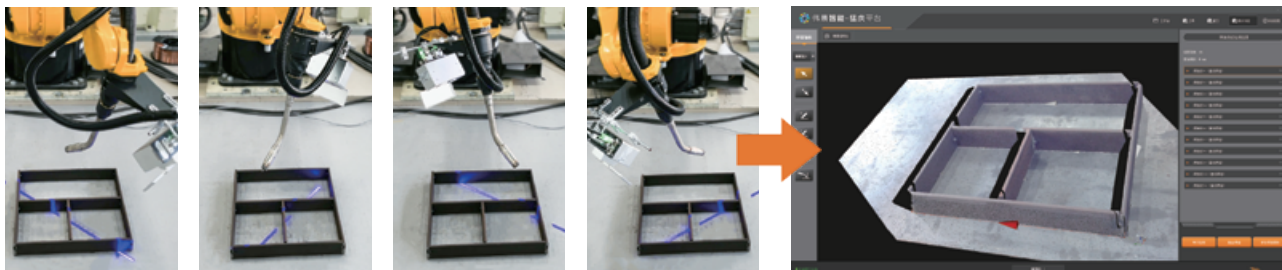
■ 模板导入

支持导入工件3D模型，预先规划焊缝路径及电流、速度等核心参数，适配精度高、一致性好的标准件批量焊接，提升工艺标准化程度。



■ 逆向建模

通过多角度扫描采集工件点云数据，经去噪、拟合处理构建精准三维模型，解决非标件、变形工件的焊接适配问题，无需依赖原始设计图纸。



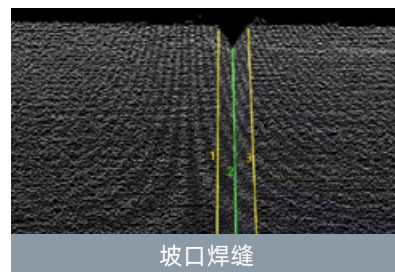
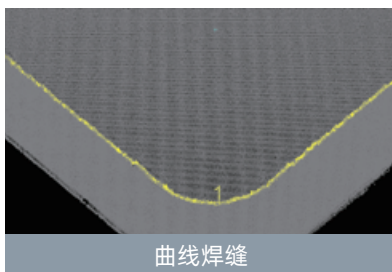
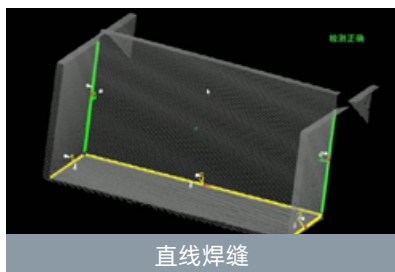
■ 工艺配置

工艺配置功能则是根据不同的焊缝特点，为其精准配置最适宜的电流电压等工艺参数，实现焊接工艺的优化。支持用户配置不同的工艺参数，以便适配最佳工艺条件。



适用焊接类型

支持直线、曲线、坡口等多种焊缝类型，支持直焊、摆焊等多种焊接工艺。



适用工件类型

可适应H型钢梁焊接、型钢与板组合焊接、型材与板件焊接、钢筋类焊接、管件圆弧焊接、圆形焊接、板件直线焊接等多种工件类型。



适用焊接场景



型材焊接



大视野工件扫描



多层多道焊接



管板焊接



等离子切割



钢结构焊接

计算机配置要求

计算机	配置要求
操作系统	Windows11、Windows10
CPU	Intel® 13代Core™ i7处理器或更高
内存	16GB或以上
磁盘空间	500GB或以上（另外需要图像数据存储空间）
显卡	独立显卡，显存2GB以上
显示器分辨率	1920×1080
网络接口	千兆网口

焊接机器人

系统支持适配ABB、安川、库卡、那智、松下、FANUC、川崎、遨博、大族、新时达、埃夫特、配天、珞石、钱江、埃斯顿、新松、节卡、伯朗特、摩卡等国内外主流机械臂品牌。





Contact Us

给每个机器人装上智能眼，让他像人一样去生活！

北京伟景智能科技有限公司
Beijing Vizum Technology Co., Ltd.

📍 北京市海淀区北清路81号中关村壹号A2座703
☎ 010-82098660

陕西伟景机器人科技有限公司
Shaanxi ViHero Technology Co., Ltd.

📍 陕西省咸阳市高新区启点科技产业园-E6 B座
☎ 029-33629732

东莞伟景智能科技有限公司
Dongguan Vizum Technology Co., Ltd.

📍 广东省东莞市松山湖科技三路19号汉企联大厦1栋2206-1室
☎ 0769-22893760
