wenglor
the innovative family

Parameterization Meets Programming
wenglor uniVision 3



uniVision 3 机器视觉软件

uniVision 3 机器视觉软件将基于规则的工具与现代化人工智能技术相结合。结合智能硬件，它既适用于图像分析，也适用于轮廓分析，可无缝集成到您的生产中。

标准软件

高度的用户友好性

多种算法

众多接口

- ☑ 通过直观的参数化快速设置复杂的应用
- ☑ 将人工智能模型与基于规则的工具相结合，实现最高精度
- ☑ 在一个软件中分析图像和轮廓，实现更多应用可能性
- ☑ 常见工业接口，易于集成
- ☑ 通过基于网络的界面进行可自定义设置的可视化管理
- ☑ 使用 uniVision 模拟器调试、重新校正快速可行
- ☑ 使用 VisionApp 360 进行 360° 轮廓识别



uniVision 机器人接口

uniVision 3 提供与机器人控制器的直接接口，用于简单快速地设置机器人视觉或机器人引导焊接应用。

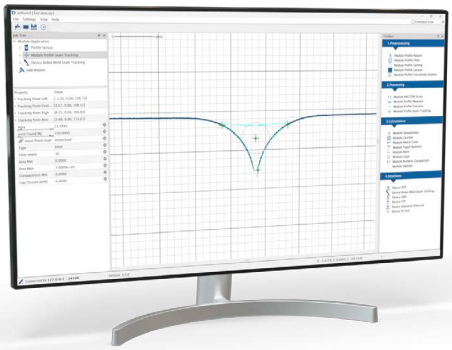
- ☑ 通过设备网站和机器人服务器轻松集成
- ☑ 由于采用开放式接口，可灵活地与不同机器人制造商一起使用
- ☑ 用于各种机器人应用的图像或轮廓处理模块





机器人视觉（B60 系列和 MVC 系列）

- 高生产力的 2D 机器人应用，如取放或搬运
- 通过精确的手眼校准算法实现摄像头和机器人之间的最佳协作
- 通过不同的校准板进行个性化调整



机器人焊缝引导（MVC 系列）

- 通过基于轮廓的焊缝引导和定位实现精确的焊缝
- 用于常见接缝类型的模板
- 用于轨迹修正的通信接口

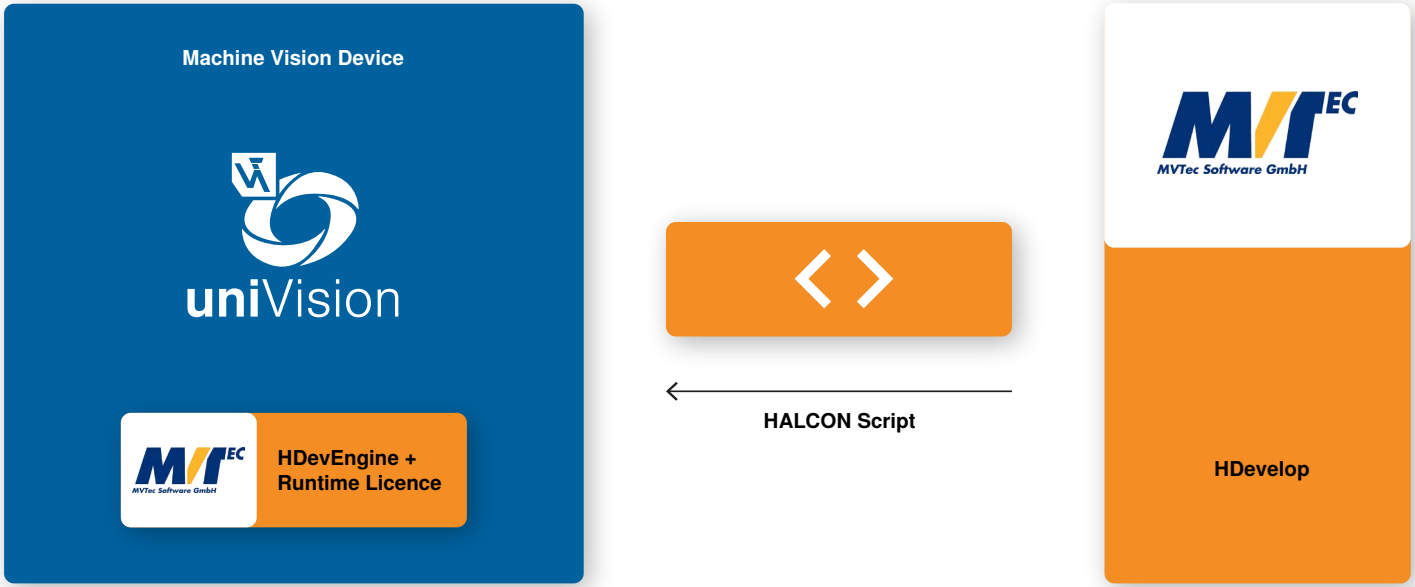
有关机器人视觉的更多信息，请访问我们的网站。

HALCON 脚本

除了简单的参数设置外，还可在 uniVision 3 中通过集成 MVTec HDevelop 软件中的 HALCON 脚本进行编程。使用 uniVision Script 许可证包，可将 MVTec HDevelop 软件中创建的 HALCON 脚本轻松地加载于 uniVision “HALCON 脚本”模块中并直接运行，这得益于预装的 HDevEngine 和现有的运行时许可证。

请与我们一起在设有集成接口和基于网络的可视化系统的 uniVision 生态系统中探索参数设置和编程的大世界！

- ☑ 无缝集成至 uniVision
- ☑ 直接可用的硬件，预装有 HDevEngine



有关 uniVision 3 的更多信息，请访问我们的网站。

兼容硬件

wenglor uniVision 3 是用于 B60 系列 Smart Camera 和 MVC 系列机器视觉控制器的可参数化设置和可编程标准软件。根据应用领域和连接的硬件 – 无论是纯图像分析还是轮廓处理 – 模块化软件都提供合适的软件包、许可证升级和模板。



许可证包

许可证包	附加模块	B60	MVC	PC
uniVision Extended	• 图案匹配 • 读码（1D/2D） • Deep OCR	☑	☑	
uniVision Script	• uniVision Extended 模块 • HALCON 脚本	☑	☑	
uniVision Robot Vision	• 机器人视觉	☑		
uniVision Robotics	• 机器人视觉 • 机器人焊缝引导装置		☑	
uniVision AI	• ONNX • AI	☑	☑	
uniVision Simulator	• 图案匹配 • 读码（1D/2D） • Deep OCR • HALCON 脚本			☑





www.wenglor.com
info@wenglor.com

NEWS_UV3_1025_ZH