



DXQ3D.onsite

杜尔机器人系统助力高效作业

使用 **DXQ3D.onsite** 软件，所有的杜尔喷漆和密封机器人都可以编程、参数化和仿形。它为工厂操作人员和编程专家提供了诊断和优化工艺和参数的全方位选择。因此，可以在在线和离线模式下使用这些功能。

广泛的工具选择

基础包包括一个综合的工具箱，包含所有的编辑器和功能，用于调整车身或零件、颜色、换色、清洗参数和时间程序。所有路径程序都可以在三维视图中显示、镜像和传输。可直观地进行测量和校准。此外，系统状态以易于理解的形式显示为图形诊断。

更多特点



[显示和编辑路径程序的离线编程](#)

[一个或多个机器人的虚拟控制器仿形](#)

[以不同的 CAD 格式导入三维模型](#)

[用于流程图形分析的 ProcessLogAnalyzer](#)

[EcoPaintJet Pro 工作站的路径生成](#)

[可视化分析 - 用于可视化分析来自 DXQequipment.analytics 数据的图形工具](#)

服务范围

DXQ3D.onsite

基本包

- 用于应用程序过程参数化的大型工具箱
- 用指定的路径程序对零件进行三维表示
- 镜像和传输路径

离线编程

- 通过程序功能以 3D 图形完整表示机器人、喷嘴以及室体
- 可创建和优化路径程序的工具箱
- 即使在编程过程中，也可同时进行路径点的可达性和碰撞测试

仿真

- 使用虚拟控制器模拟所有工作站（走停式，跟踪式）和机器人的主要程序和喷漆模块
- 包括机器人通信在内的全站机器人运动模拟
- 精确程序运行时间的预测与利用
- 计算油漆用量

CAD 导入

- 与外部 CAD 系统轻松交换数据
- 无需外部转换器即可导入所有重要的 CAD 格式
- 集成已转换三维模型的导出功能

ProcessLogAnalyzer

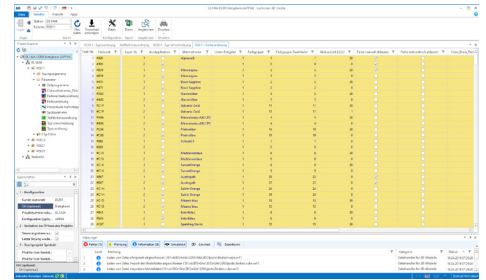
- 详尽的图形化评估，工艺流分析
- 简明呈现过程事件和相关时间程序之间相关性
- 在发生意外过程事件时访问历史数据

EcoPaintJet Pro 路径生成

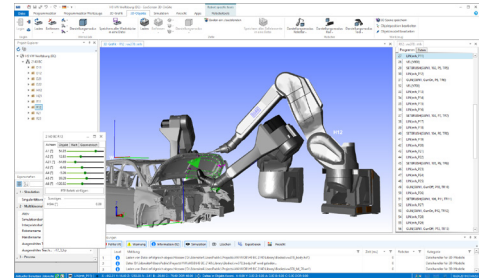
- 基于 CAD 模型的路径自动生成
- 考虑表面几何（凹凸表面）
- 变更需求时重新计算所有路径点

可视化分析

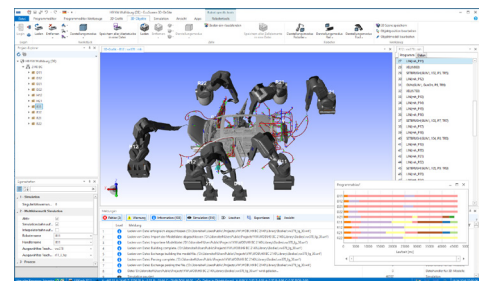
- 对来自 DXQequipment.analytics 的数据进行图形化分析
- 用于数据选择和时段选择的各种筛选选项
- 不同时间段与机器人的视觉比较
- 机器人轴线位置的 3D 表示



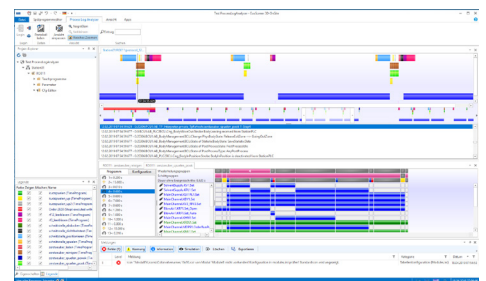
基础包 - 油漆组合参数化



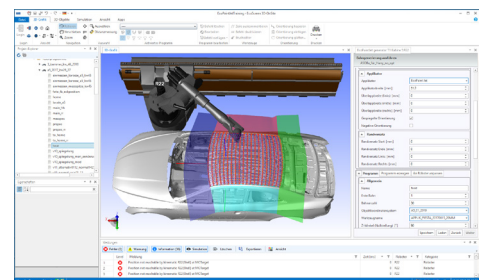
离线编程



仿真



ProcessLogAnalyzer



EcoPaintJet Pro 路径生成