



ModuleWorks

Get There Faster.

后处理组件

ModuleWorks 后处理组件 (PPF), 使用 ModuleWorks 运动解算器 (MultiXPost) 或其他来源输出的自定义后处理脚本, 生成 NC 代码。PPF 可以在网络服务器和任何支持 python 的操作系统中运行。

后处理组件可以使您为任何定制机床或机器人编写 NC 输出, 并将输出结果直接传输到该设备上。PPF 使用 ModuleWorks MultiXPost 作为前端组件, 解析所有机床运动。您也可以使用 API, 将软件集成到您自己的刀路环境中, 独立于 ModuleWorks 的刀路计算。



```
73 Y-72.500000 Z-19.7
46 Y-72.500000 Z-19.7
19 Y-72.500000 Z-19.8
91 Y-72.500000 Z-19.8
64 Y-72.500000 Z-19.9
36 Y-72.500000 Z-19.9
09 Y-72.500000 Z-20.0
82 Y-72.500000 Z-20.0
54 Y-72.500000 Z-20.1
27 Y-72.500000 Z-20.1
00 Y-72.500000 Z-20.2
```

NC 代码

核心优势

- 灵活、自定义的脚本, 适用于任何控制器
- 快速生成 NC 代码, 速度高达 50,000 点位/秒
- 开放式的运动学格式定义
- 可轻松集成到现有 CAM 解决方案的 API
- 带有 CL 指令描述的 API 文档
- 可作为云服务器进行多个后处理
- 超过 1 亿个刀路点的 NC 代码生成



控制器

自定义输出

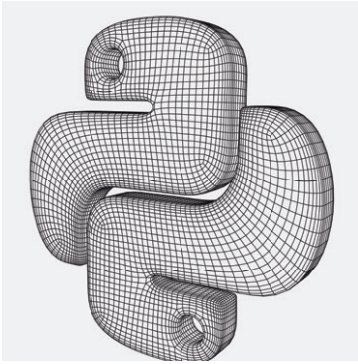
- ISO-4343
- 西门子
- 发那科
- 海德汉
- MWCL (显示支持的仿真选项)
- 二进制数据、APT
- 等等



逻辑灵活

逻辑灵活

- 在任一操作之前和之后输出 NC 指令
- 在刀路的特定位置输出 NC 指令
- 如果刀路移动中出现特定标记 (如起始/停止层、切片开始/结束), 则添加 NC 指令。



Python 代码语言

Python 脚本

使用您自己的 Python 脚本自定义后处理器:

- 强制机床模拟器使用不同的轴值或返回轴值
- 模拟当前运动树不支持的复杂机器运动
- 开源的后处理编写
- 全面的调试能力

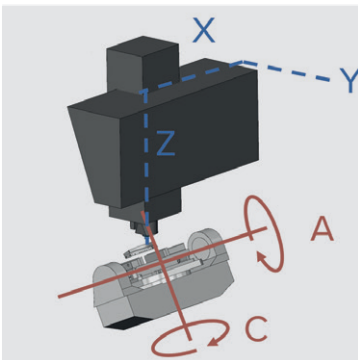


文档

API 和用户文档

完整的 PPF 用户和开发者文档:

- 后处理范例
- 教程及概念
- PPF 架构与版本控制手册
- CL 指令描述
- C++ 集成手册
- .NET 集成手册



多轴机器示例

MultiXPost

通用的运动学解算器, 用于可将 MW 刀路对象转换为机床坐标系的逆向与正向机器运动学:

- 用于机械结构定义的开放式 XML 格式
- 使用机械结构的运动学模型来完善运动学解决方案
- 快速运动学解算器: >50k 点位/秒
- 支持 2-6 轴机器
- 支持 6 轴机器人、导轨工作台、夹具等

更多关于仿真、5 轴刀路等其他 CAD、CAM 组件的信息, 请访问:

www.moduleworks.com



ModuleWorks

ModuleWorks GmbH
Aachen, Germany
Tel: +49 241 99 000 40
info@moduleworks.com
www.moduleworks.com



ModuleWorks 北京
微信公众号
info.cn@moduleworks.com



Sign up for our Newsletter at:
www.moduleworks.com