



 **MARVIN**

**SOFTWARE PER LA
PROGRAMMAZIONE RAPIDA**

 **EUCLID LABS**

CHE COS'È MARVIN

Marvin è il modo più efficace e veloce per programmare i robot industriali senza scrivere codice.

Marvin è un software offline progettato per la programmazione rapida dei robot industriali. È pensato per i professionisti del settore manifatturiero, come saldatori, lucidatori e operatori specializzati, che eseguono le lavorazioni ma non hanno una conoscenza avanzata della programmazione robotica.

Con Marvin, è possibile acquisire manualmente una traiettoria eseguita da un operatore e generare un programma robot in pochi minuti. Il software consente di registrare singoli punti – ideale, ad esempio, per la saldatura – oppure traiettorie continue, includendo la velocità di esecuzione, come richiesto in processi come la verniciatura.

Marvin genera programmi compatibili con tutti i principali brand di robot, tra cui **ABB, Fanuc, Kuka, Yaskawa Motoman, Epson, Kawasaki, Hyundai,**

OTC, Cloos e molti altri.

Il software supporta anche la gestione degli assi esterni, che possono essere controllati tramite **acquisizione diretta** durante l'apprendimento, con movimento **asincrono gestito in sicurezza tramite PLC**, oppure impostati e modificati **punto per punto** all'interno del software, assegnando valori specifici a ciascuna posizione.

Marvin gestisce diversi **assi esterni**, tra cui **slitte per il movimento del robot e posizionatori**, come **torni, torni basculanti e sistemi montati su ralla**, consentendo di **caricare o scaricare una stazione mentre l'altra è in funzione**, ottimizzando il ciclo produttivo.

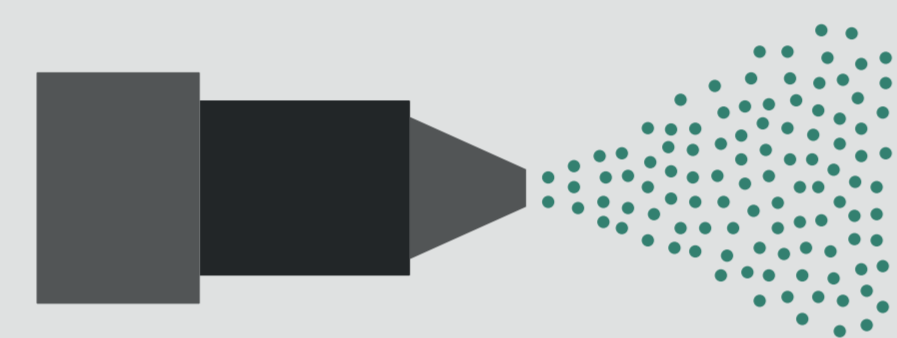


I VANTAGGI DI MARVIN

- 🔗 **Riduzione dei tempi di programmazione:** automatizza rapidamente la maggior parte dei processi senza bisogno di competenze avanzate di programmazione.
- 🔗 **Facile da installare e usare:** l'interfaccia intuitiva permette anche a operatori senza esperienza di creare programmi complessi in pochi passaggi.
- 🔗 **Versatile e adattabile:** l'operatore può configurare facilmente gli elementi della cella e definire le istruzioni del robot in base alle esigenze specifiche dell'applicazione.
- 🔗 **Efficienza e prevedibilità:** riduce i tempi di fermo macchina registrando il percorso del processo e generando il programma offline.
- 🔗 **Precisione e affidabilità:** grazie alla calibrazione e al controllo delle collisioni, garantisce percorsi fedeli e sicuri, migliorando la qualità dei processi.
- 🔗 **Gestione avanzata degli assi esterni:** il software gestisce slitte per il movimento del robot e posizionatori, tra cui torni, torni basculanti e sistemi montati su ralla.
- 🔗 **100% indipendente dall'hardware:** compatibile con diversi tool di registrazione e con i principali brand di robot.

COSA POSSO FARE CON **MARVIN**

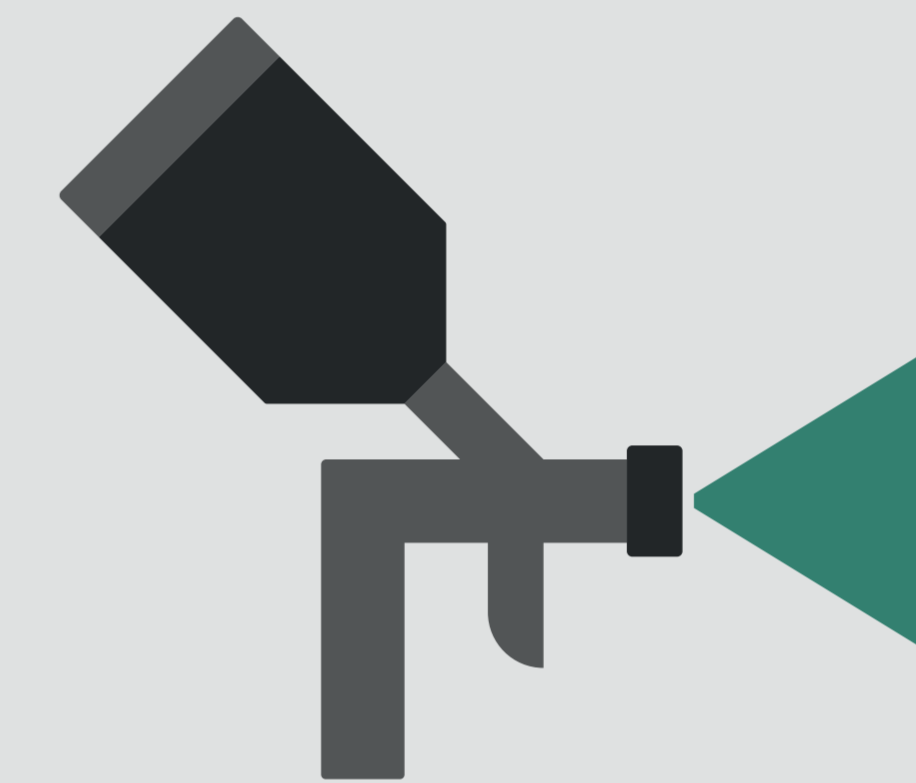
Marvin può essere usato in diverse applicazioni:



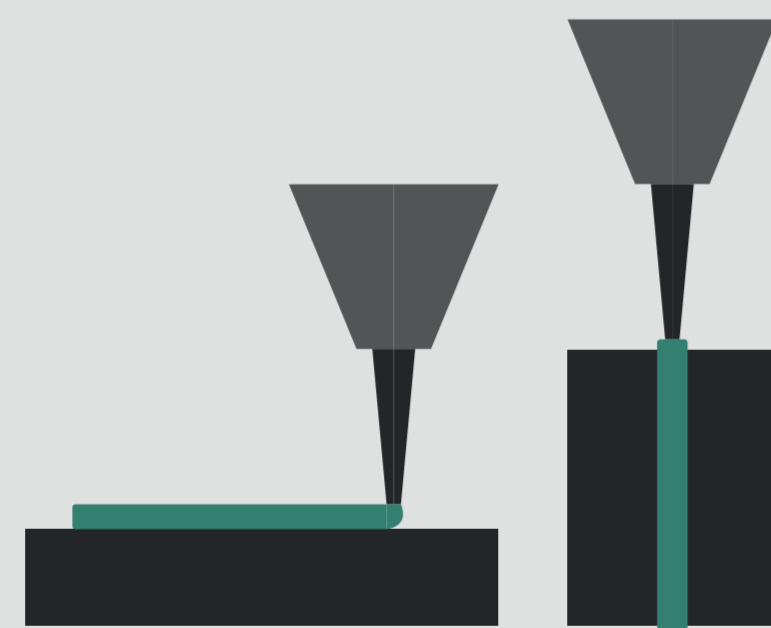
SABBIATURA



SALDATURA



VERNICIATURA



**APPLICAZIONE
COLLA**



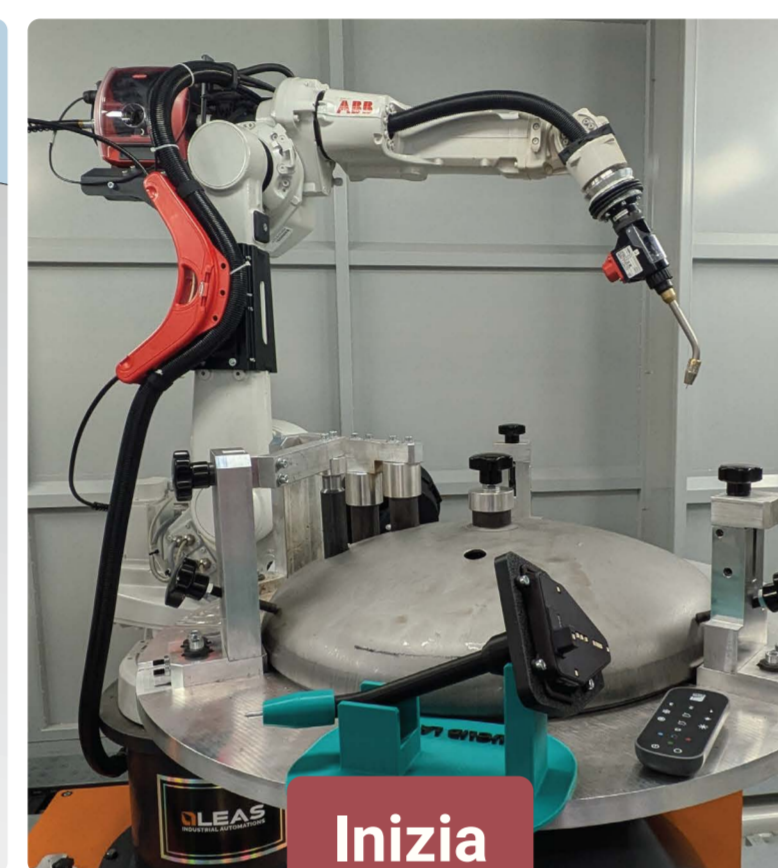
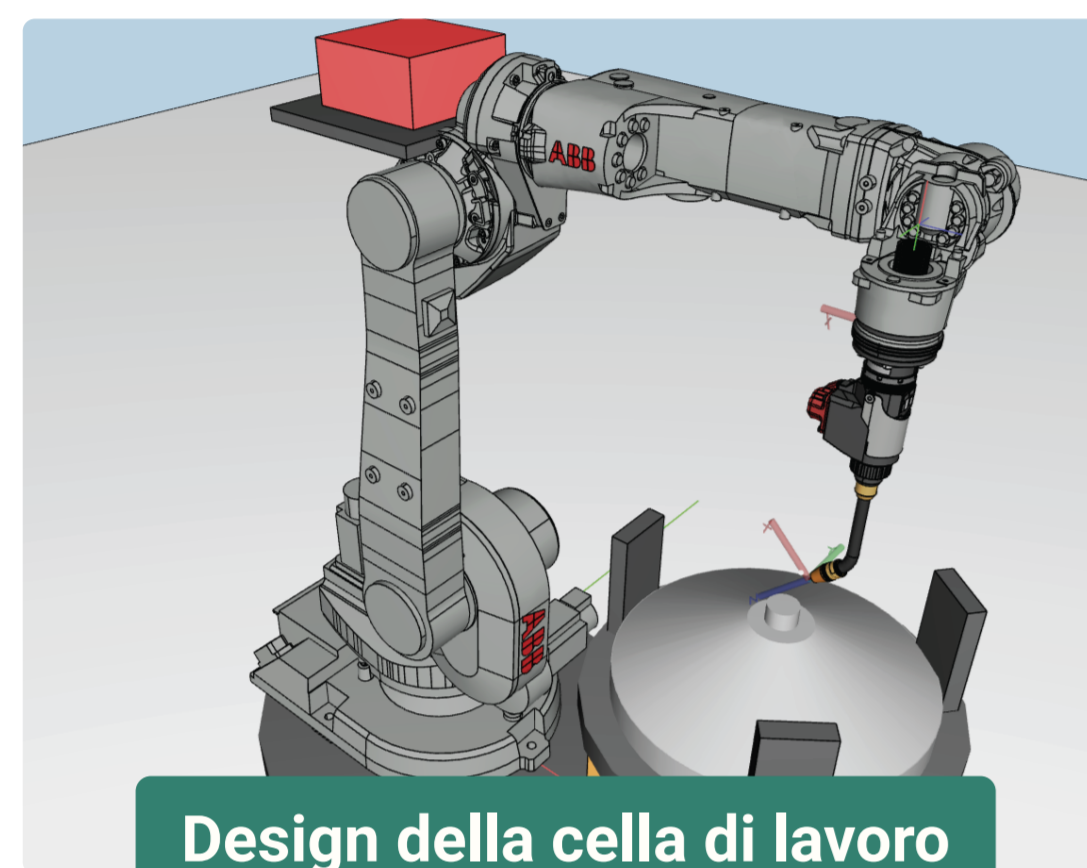
LUCIDATURA



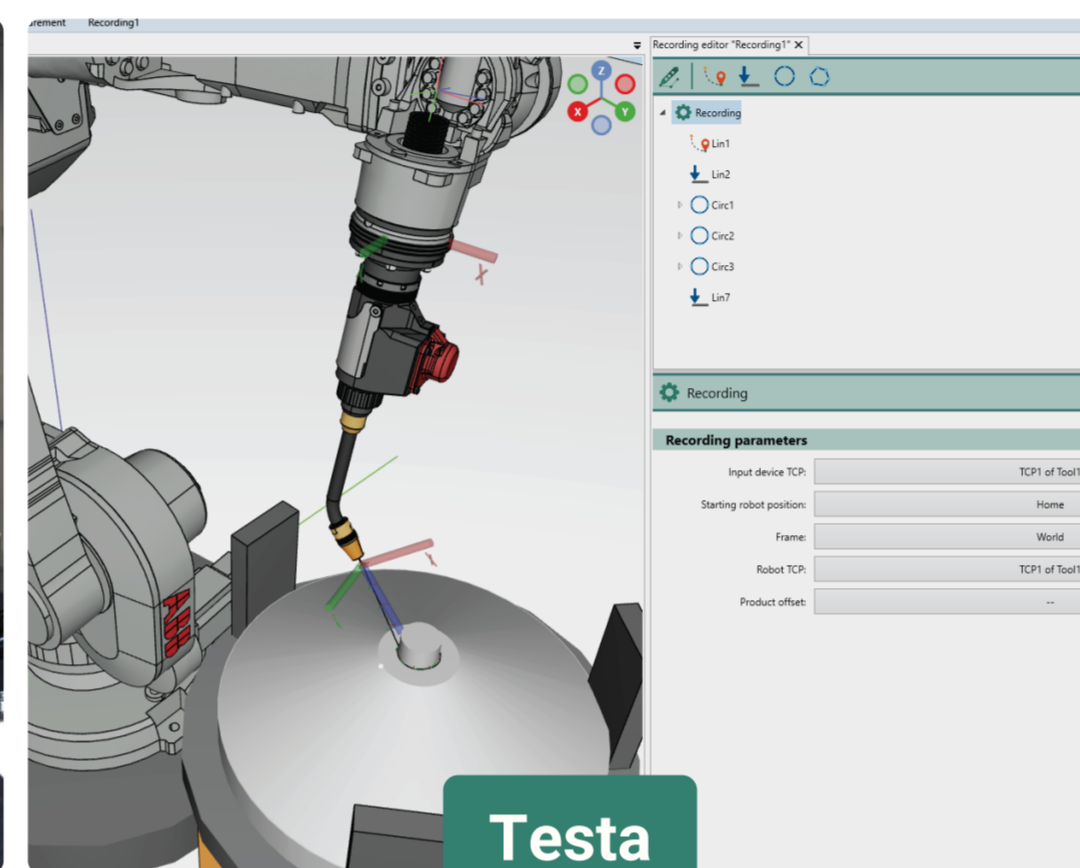
SBAVATURA

COME PROGRAMMARE MARVIN

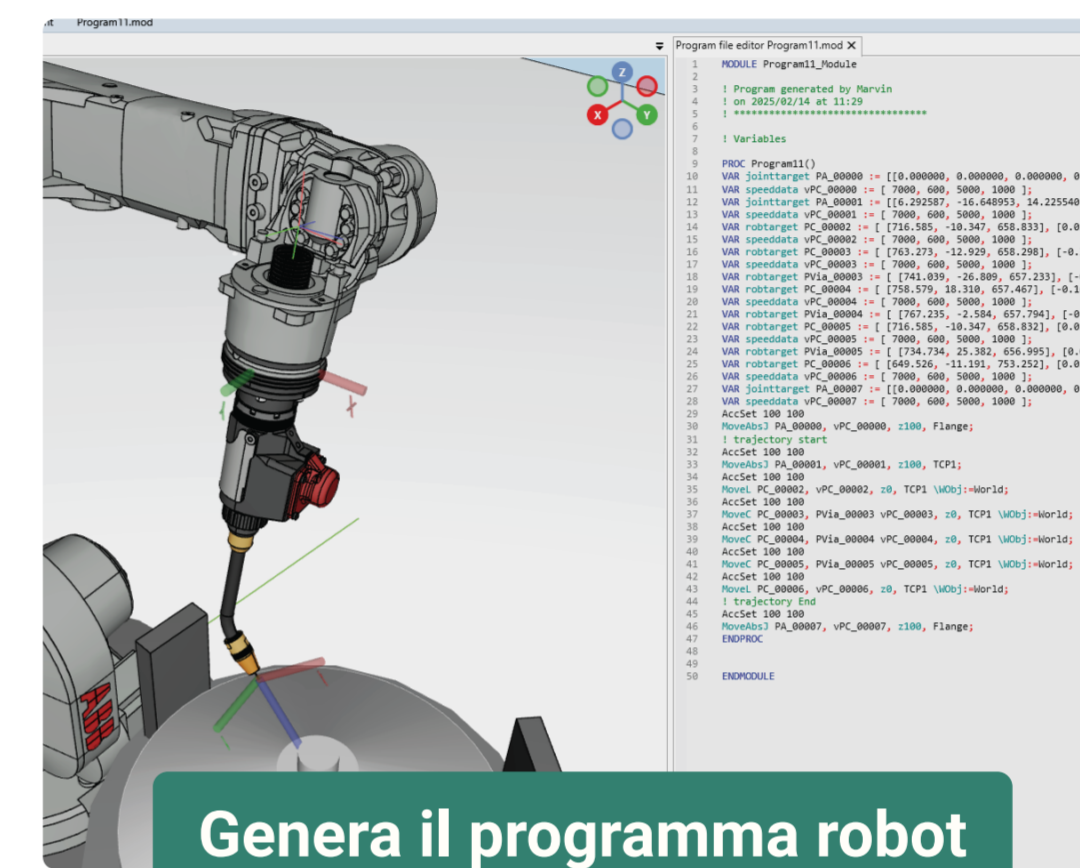
Step 1



Step 2



Step 3



Prepara la cella: l'interfaccia software consente di **ricreare e simulare** l'intera area di lavoro, includendo **robot, tool, banco di lavoro e assi esterni**, con la possibilità di attivare il **controllo delle collisioni** su tutti gli elementi della cella.

In questa fase è possibile **definire sottoprogrammi e routine**, come l'accensione e lo spegnimento di una torcia di saldatura, oltre a **personalizzare comandi specifici per ogni cliente**, adattando le istruzioni alle loro esigenze applicative.

Registra la traiettoria del processo: Marvin acquisisce la posizione del dispositivo di registrazione attraverso un sistema di tracking con replica 3D del tool di lavorazione. Il pacchetto hardware di base è **modulare e adattabile**, con possibilità di installazione a **bordo macchina o in una stazione separata**, in base alla configurazione della cella e al tipo di processo.

La registrazione può essere **modificata e visualizzata in anteprima** nell'ambiente 3D, dove l'operatore può interagire con le traiettorie, **apportare modifiche e regolare i parametri direttamente dall'interfaccia**.

Genera il programma robot: Marvin trasforma i punti acquisiti dalla simulazione della traiettoria 3D in un programma robot, garantendo che il percorso sia **raggiungibile e privo di collisioni** tra il robot, l'utensile e l'ambiente circostante.

Il programma può essere inviato **direttamente al robot** (se questa funzione è supportata) o **caricato manualmente tramite USB**. Una volta trasferito, è a tutti gli effetti un normale programma robot, modificabile e verificabile direttamente dal teach pendant.



SHOWROOM & LABORATORIO

Via Carlo Torres 17/4, 31029
Vittorio Veneto (TV)
Italia

SEDE AMMINISTRATIVA

Via Priula 78, 31040
Nervesa della Battaglia (TV)
Italia

SEDE LEGALE

Via Veneto 21, 31010
Mareno di Piave (TV)
Italia

**Vieni a testare i tuoi processi
gratuitamente nel nostro laboratorio!**

✉ info@euclidlabs.it



☎ +39 0422 887075

🌐 www.euclidlabs.it

