

I VANTAGGI



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.



Accessibilità senza compromessi:

il sistema offre la semplicità di programmazione che spesso si cerca nei cobot, senza rinunciare alle prestazioni e alla robustezza dei robot industriali, così come all'integrazione degli assi esterni.



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:

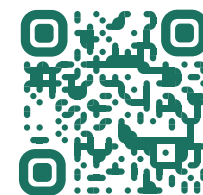
compatibile con diversi dispositivi di tracking e con i principali brand di robot.



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



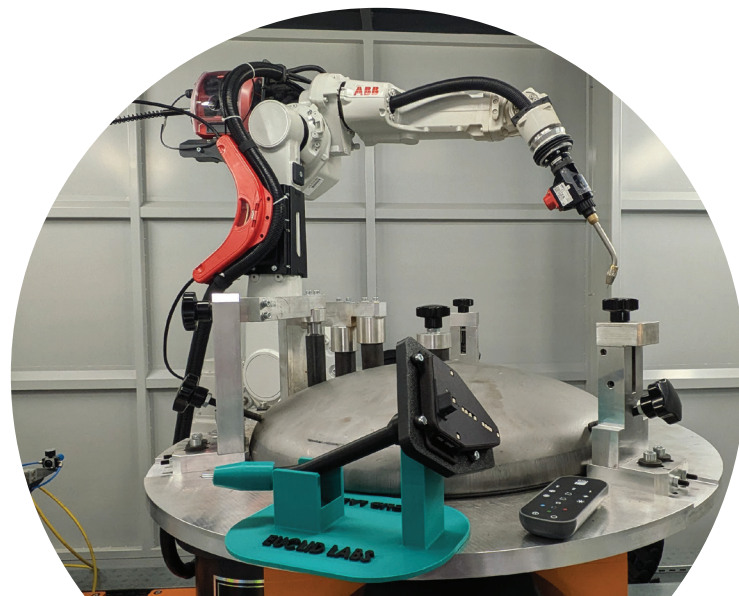
INDUSTRIAL ROBOTICS GROUP

Vuoi saperne di più su Marvin?
Guarda i nostri tutorial online gratuiti!

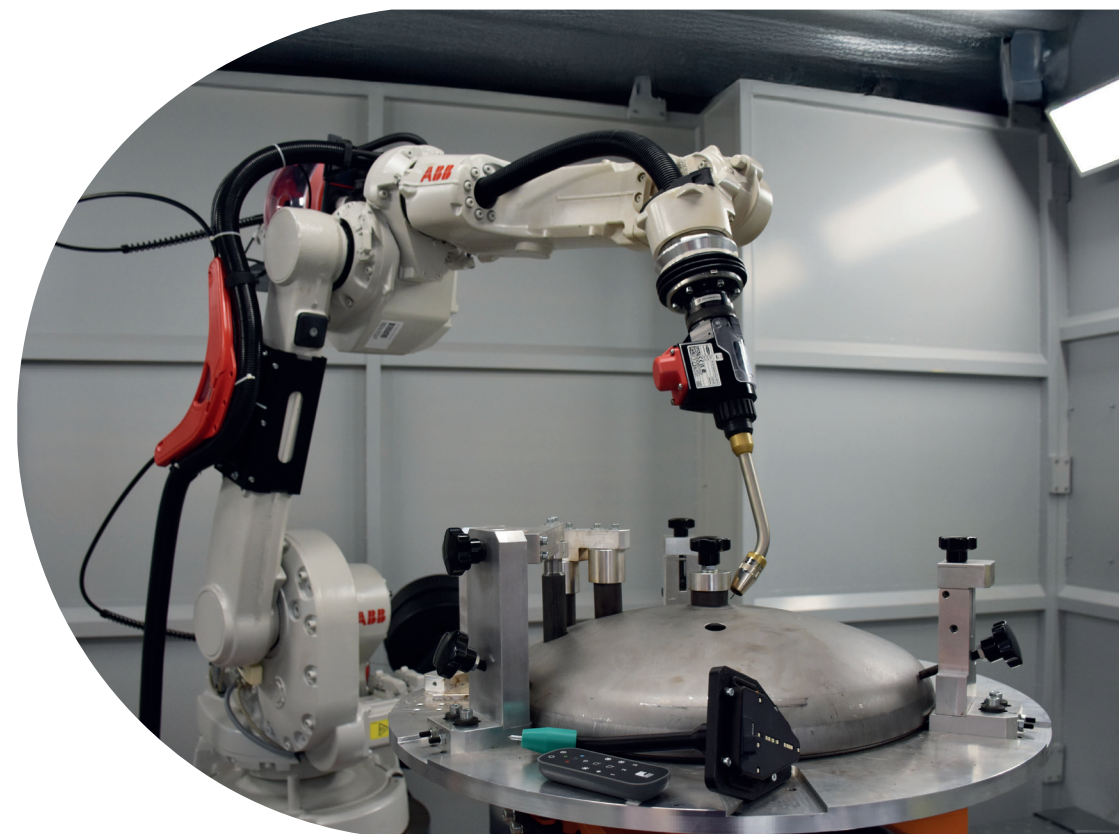


Contattaci per un test
gratuito dei vostri pezzi nel
nostro laboratorio!

✉ info@euclidlabs.it
☎ +39 0422 887075
🌐 www.euclidlabs.it



SOFTWARE PER LA PROGRAMMAZIONE RAPIDA



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 per la saldatura, oppure traiettorie continue, includendo la velocità di esecuzione, come richiesto in processi come la verniciatura.

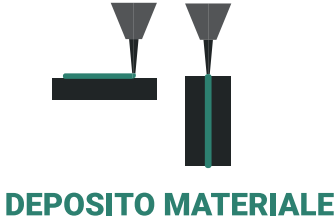
Marvin genera programmi **compatibili con tutti i principali brand** di robot, tra cui ABB, Fanuc, Kuka, Yaskawa Motoman, Epson, Kawasaki, Hyundai, OTC, Cloos e molti altri.

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.

COSA POSSO FARE CON MARVIN

Marvin può essere usato in diverse applicazioni:



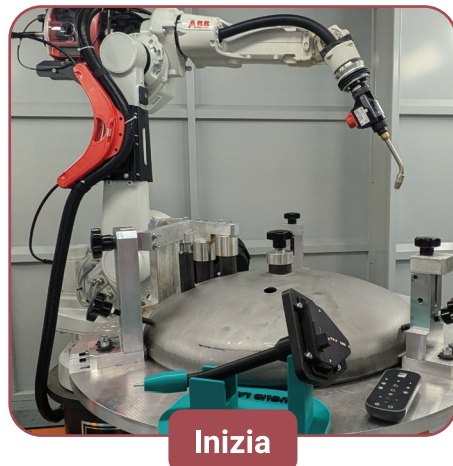
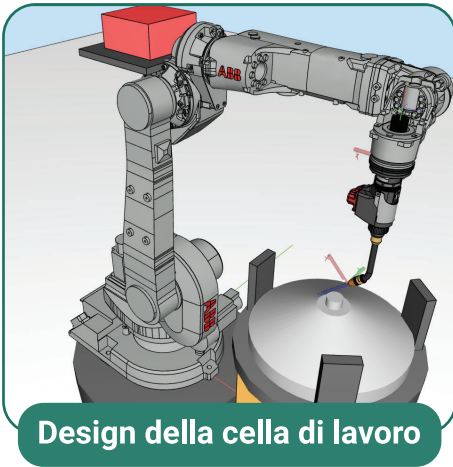
COME PROGRAMMARE CON MARVIN

Step 1

Prepara il progetto:
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.

Se i modelli CAD di alcuni componenti non sono disponibili, Marvin permette di crearne rapidamente gli ingombri direttamente all'interno dell'interfaccia, senza ricorrere a software CAD dedicati. Per la registrazione delle traiettorie, invece, **non è necessario disporre del modello CAD del pezzo**, la lavorazione viene eseguita direttamente sul pezzo.

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.

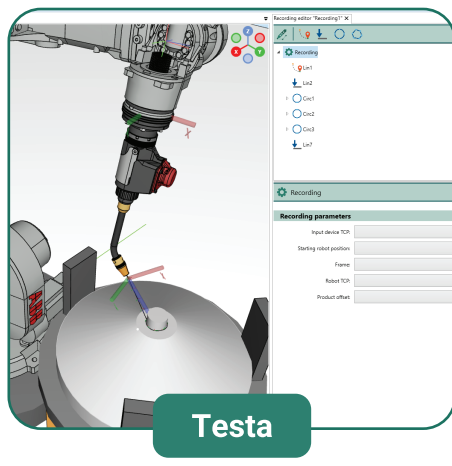


Step 2

Registra la traiettoria del processo:
Marvin acquisisce in tempo reale la posizione di una replica fisica del tool di lavorazione, realizzata in stampa 3D e dotata di un sistema di tracking.

La stessa replica è **fedelmente riprodotta anche nell'ambiente 3D** del software, consentendo all'operatore di visualizzare il movimento del tool e simulare la lavorazione all'interno di una cella virtuale.

La registrazione può essere eseguita in **modalità continua o punto-punto**, in funzione delle esigenze del processo. Il pacchetto hardware è modulare e adattabile alle diverse applicazioni, con possibilità di **installazione direttamente a bordo macchina oppure in stazione di registrazione dedicata**. Una volta acquisita, la traiettoria può essere visualizzata, modificata e validata nell'ambiente 3D. L'operatore può intervenire sui punti registrati, **ottimizzare il percorso e regolare i parametri di movimento** e di processo direttamente dall'interfaccia software, prima della generazione automatica del programma robot.



Step 3

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.

