

FICHA TÉCNICA DEL PRODUCTO

ET-GR-LEG-ST1500

Robot sobre orugas para elevar vidrio

ET-GR-LEG-ST1500 es un equipo Easytech: robot sobre orugas para elevar vidrio. Carga nominal (kg): 1500KG; Carga máxima del vehículo con el brazo retraído: 1500KG; Carga máxima del vehículo con el brazo totalmente extendido: 400KG; Pendiente máxima de desplazamiento sin carga: 20°; Dimensiones: L3537 x W800 x H1950mm.

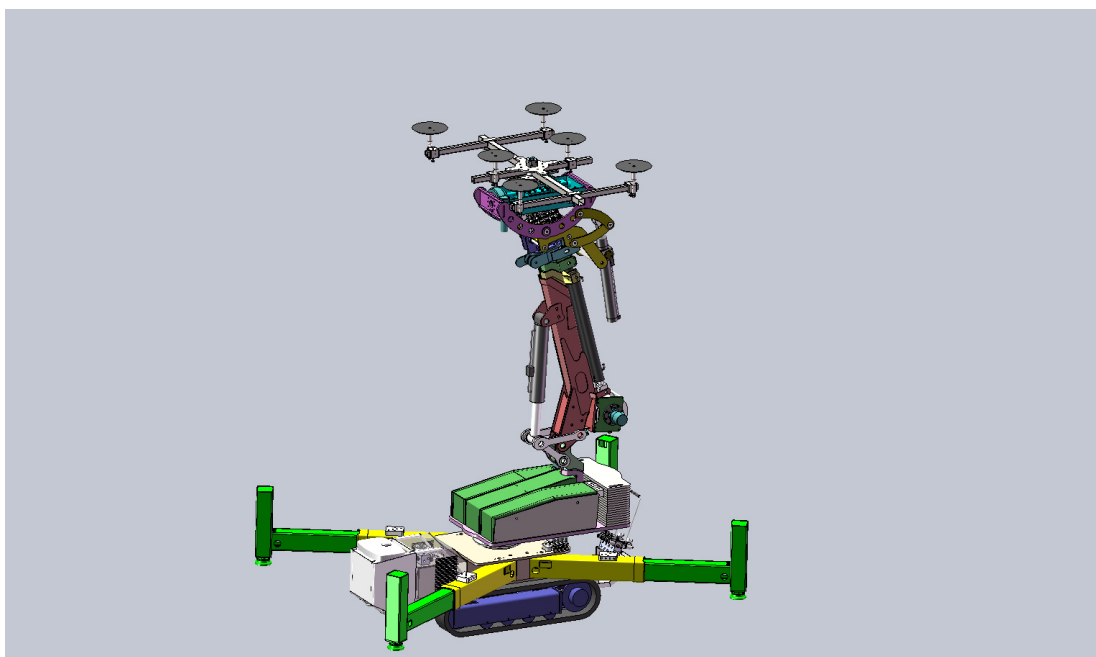


Imagen de referencia de la serie.

Accionamiento: Según la configuración

Montaje: Autopropulsado

Materiales: Vidrio

Configuración, datos técnicos completos y orientación para la selección

Lea la carga y los movimientos junto con sus condiciones de uso. Esta ficha ayuda a definir la compra y el proyecto; la operación y el mantenimiento deben seguir las instrucciones suministradas con el equipo.

Jenny Zhan | Teléfono / WhatsApp: +86 135-3727-1735

Especificaciones técnicas

Parámetro	Especificación
Carga nominal (kg)	1500 kg
Carga máxima del equipo de orugas con el brazo retraído	1500 kg
Carga máxima del equipo de orugas con el brazo completamente extendido	400 kg
Peso propio (kg)	Aproximadamente 3980 kg
Velocidad de desplazamiento en terreno llano	1.8KM/H
Velocidad de desplazamiento en pendiente	0.9KM/H
Pendiente máxima de desplazamiento sin carga	20°
Dimensiones	L3537×W800×H1950mm
Longitud máxima de extensión (paralela)	4833mm
Altura de elevación máxima	6800mm
Motor de gasolina (HP)	13.23KW 18HP
Cargador de batería	AC110V-220V 50-60HZ
Capacidad de la batería	DC24-(2 × 12V/55AH)
Impulsado por	Motor hidráulico con oruga
Conducción controlada por	Palanca de mando mecánica y control remoto inalámbrico
Materiales de orugas	NBR
Presión máxima indicada de las orugas sobre el suelo (kg/cm2)	0.55 kg/ cm2
Fuente de alimentación de control (V HZ)	DC24V
Temperatura de trabajo	-20 a +40 °C
Humedad de trabajo	60%
Entrada del cargador (V / Hz)	AC110-220V, 50HZ/60HZ
Grado IP	IP65
Presión hidráulica	21MPa
Protección contra sobrecarga	Aviso automático con detección de sensor
Indicación de sobrecarga	Disponible en pantalla

Parámetro	Especificación
Protección anticaída de la pata durante el movimiento vertical	por cilindro hidráulico
Control del movimiento vertical de las patas	Mediante botones y palanca de mando mecánica
Protección anticaída de la pata durante la extensión	por cilindro hidráulico
Control de extensión de las patas	Mediante botones y palanca de mando mecánica
Ángulo entre las patas	30°
Desplazamiento	Manualmente
Fuerza de apoyo por pata	3900 kg
Ángulo de giro del brazo de carga	360° / 1.5 rpm
Control del giro del brazo de carga	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Ángulo máximo de elevación del brazo	85°
Control de elevación del brazo	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Distancia máxima de extensión	4.833M
Control de extensión máxima	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Cabrestante hidráulico	Longitud del cable: 36 m; velocidad: 0-12 m/min; capacidad de carga: 1.5 t; diámetro del cable: 9.5 mm
Método de control del cabrestante hidráulico	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Accionamiento de inclinación del vidrio	Cilindro hidráulico, ángulo máximo de 130°
Control de inclinación del vidrio	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Giro lateral del vidrio	Motor hidráulico con reductor; giro de ±15°
Control de giro lateral del vidrio	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Desplazamiento lateral del vidrio	Mediante cilindro hidráulico; desplazamiento máximo de ±75 mm
Control de desplazamiento lateral del vidrio	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Rotación de vidrio	Giro continuo de 360°
Control de giro del vidrio	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Desplazamiento vertical	Por cilindro hidráulico, distancia máxima de movimiento 100mm
Control del desplazamiento vertical	Control remoto inalámbrico con ajuste preciso de velocidad
Accionamiento de giro del brazo de carga	Motor hidráulico con rodamiento de giro
Cantidad de cilindros de extensión	3 piezas

Parámetro	Especificación
Potencia de la estación de bomba hidráulica	DC24V, 2.2KW
Caudal de la bomba hidráulica	1.1L/M
Rango máximo de control remoto	30M
Ventosas	Ocho
Circuitos de vacío	Dos circuitos
Bomba de vacío	2 conjuntos
Potencia de bomba de vacío	DC 24, 60W,
Baja presión detectada por	Sensor de interruptor de vacío
Alerta de vacío	Indicador de 3 colores y alarma sonora
Accionamiento del vacío	Manual y mediante botón
Indicador de presión	Indicación digital en pantalla
Principalmente controlado por	PLC reprogramable
Control de velocidad hidráulico	Válvula proporcional de precisión
Comunicación de control de velocidad	Entrada analógica
Contrapeso	500 kg
Gancho de cabrestante	1 unidad (artículo adicional)
Sistema de frenado	Autobloqueo por válvula de equilibrio hidráulico
Límite de carga del cabezal de vacío	800 kg

Zona de trabajo y configuración de la máquina de orugas

Distinga carga útil, capacidad del accesorio, peso del equipo y contrapeso. El diagrama y el accesorio instalado determinan las posiciones permitidas; alcance máximo y capacidad máxima no son necesariamente simultáneos.

Comparar la configuración publicada

Punto de selección	ET-GR-LEG-ST1500 - Robot sobre orugas para elevar vidrio	ET-GR-LEG-ST800 - Robot sobre orugas para elevar vidrio
Carga nominal (kg)	1500 kg	800 kg
Peso del equipo, excepto contrapesos	-	Aproximadamente 2500 kg
Carga máxima del equipo de orugas con el brazo retraído	1500 kg	-
Carga máxima del equipo de orugas con el brazo completamente extendido	400 kg	-
Límite de carga del cabezal de vacío	800 kg	-

Equipo y aplicación prevista

El chasis móvil transporta el brazo y el cabezal de vacío. El desplazamiento sitúa la máquina; el brazo aporta alcance y altura; el cabezal alinea el vidrio mediante las funciones documentadas de inclinación, giro y ajuste fino. Cada movimiento tiene límites propios y la capacidad depende del alcance y la posición.

Capacidad de la máquina de orugas y del cabezal de vacío

El vehículo sobre orugas admite 1500 kg con el brazo retraído y 400 kg totalmente extendido. El cabezal de vacío tiene una fuerza nominal de succión indicada por separado de 800 kg. La capacidad de 1500 kg del vehículo no corresponde al cabezal de vacío: deben respetarse tanto el límite del accesorio como el de la posición del brazo.

Adecuación y límites de la pieza

Tema	Detalles
Acceso al área de trabajo	Compare las dimensiones de transporte con puertas, elevadores, pasillos y espacios de giro. Compruebe que el piso y la ruta soporten la masa de la máquina más la carga; el ancho por sí solo no garantiza el acceso.
Geometría de colocación	Indique peso y dimensiones del vidrio, altura final de instalación, distancia horizontal al punto de colocación y obstáculos superiores. La altura máxima y la carga máxima son valores independientes; no deben combinarse como un único punto de trabajo.
Terreno y clima	Compruebe la resistencia del terreno, la pendiente, los obstáculos y los apoyos. La pendiente admisible de desplazamiento no autoriza a elevar en esa pendiente. El trabajo exterior también exige evaluar el vidrio, el clima y las condiciones del lugar.

Límites de configuración y suministro

Tema	Detalles
Chasis y batería	La ficha define el accionamiento de desplazamiento, la batería y las dimensiones mínimas cuando están documentados. La autonomía indicada depende del trabajo; no es una garantía para cualquier ciclo.
Cabezal de vacío	Ventosas y circuitos corresponden al cabezal indicado. Las horquillas y el cabrestante utilizan otras trayectorias de carga y requieren sus propias instrucciones.
Controles de posicionamiento	El desplazamiento lateral traslada el cabezal; el giro lateral cambia su orientación; la rotación hace girar el panel en su plano. Distinga estas funciones al evaluar el acceso alrededor de una abertura.
Contrapesos y soportes	Utilice los contrapesos y apoyos especificados. Retirar pesos para reducir la masa de transporte modifica la configuración de trabajo y sus límites de elevación.

Instalación y puesta en marcha

- Revise acceso y colocación antes de la entrega: puertas y ascensores, carga sobre el piso, giros, zona de descarga y retranqueo de instalación.
- Prepare un punto de carga adecuado utilizando la entrada del cargador suministrada. Verifique el estado de la batería y el ciclo de trabajo planificado antes de un turno.
- Inspeccione las ventosas instaladas, las mangueras de vacío, las líneas hidráulicas, los neumáticos o las orugas, los contrapesos, los apoyos y la parada de emergencia. Si el equipo dispone de doble circuito, compruebe ambos.
- Verifique controles y desplazamiento sin carga; después realice las comprobaciones prescritas para el vidrio y la posición de trabajo. El operador debe disponer de las instrucciones y el diagrama de carga de la máquina concreta.

Secuencia de manipulación

1. Prepare la zona y ajuste la máquina a su configuración aprobada. Mantenga accesibles toma y destino para apoyar la carga de forma segura.
2. Coloque el cabezal sobre zonas intactas del vidrio, active el vacío y compruebe los indicadores del circuito antes de levantar el vidrio.
3. Utilice el diagrama de carga para el alcance y la altura seleccionados. Realice movimientos de desplazamiento y posicionamiento controlados; utilice un ajuste fino para alinear el vidrio sin forzarlo contra la abertura.
4. Transfiera el panel a sus soportes y asegúrelo mediante el procedimiento de instalación antes de liberar el vacío. Devuelva la máquina a su posición de transporte antes de reubicarla.

Inspección, mantenimiento y piezas de repuesto

Tema	Detalles
Antes de usar	Inspeccione las ventosas, las mangueras, los indicadores de vacío, los controles, los neumáticos o las orugas y los apoyos. Investigue cualquier alarma o cambio en el movimiento.
Sistema hidráulico	Revise si hay fugas o mangueras dañadas. No toque las fugas a presión. Asegure las piezas móviles y aisle las fuentes de energía antes del mantenimiento.
Batería y carga	Mantenga las terminales y los cables de carga en buen estado y siga las instrucciones de la batería y del cargador instalados. Comunique cualquier disminución de la autonomía; no dé por hecho que sigue siendo válida la duración indicada en el catálogo.
Datos para solicitar servicio técnico	Registre el modelo y el número de serie, el tipo de accesorio, la especificación de la batería y el componente afectado. La ventosa, el sello hidráulico y los reemplazos del controlador deben coincidir con la versión instalada real.

Prioridades de solución de problemas

Tema	Detalles
Se inhibe el movimiento del brazo	Compruebe sobrecarga, parada de emergencia, alimentación y posición permitida. No anule un bloqueo para alcanzar el destino.
Alarma en uno de los circuitos de vacío	Apoye el panel mediante el procedimiento seguro y busque la causa. Un segundo circuito no autoriza a trabajar normalmente con una falla conocida.
El desplazamiento o posicionamiento se vuelve irregular	Deténgase con la carga apoyada y revise recorrido, batería, controles e hidráulica. Reanude solo cuando se haya resuelto la causa.

Preguntas frecuentes

¿Cómo debo interpretar las cifras de carga para ET-GR-LEG-ST1500?

El vehículo sobre orugas admite 1500 kg con el brazo retraído y 400 kg totalmente extendido. El cabezal de vacío tiene una fuerza nominal de succión indicada por separado de 800 kg. La capacidad de 1500 kg del vehículo no corresponde al cabezal de vacío: deben respetarse tanto el límite del accesorio como el de la posición del brazo.

¿Puede elevar su carga nominal máxima a la altura máxima?

Solo si el gráfico de carga del modelo permite explícitamente esa combinación. Seleccione la curva para la carga real y verifique la ruta completa de alcance / altura, no solo el punto final.

¿Cuál es la diferencia entre desplazamiento lateral y rotación?

El desplazamiento lateral traslada el panel sin cambiar su ángulo; la rotación lo gira en su plano. El giro lateral cambia la orientación del cabezal respecto al brazo.

¿Puede una máquina estrecha usar automáticamente un ascensor de pasajeros?

No. Compruebe toda la envolvente de transporte, el espacio de giro, la masa total transportada y las restricciones de carga del ascensor. El ancho de chasis más estrecho es solo uno de esos controles.

Información para la evaluación de aplicaciones

- Identifique el material de la pieza, las dimensiones, la masa, la superficie de contacto y el centro de gravedad. Incluya el artículo menos favorable en un rango de producción mixto.
- Describa las posiciones de recogida y colocación, los cambios de orientación requeridos, la frecuencia de manejo y el diseño del sitio.
- Identifique el suministro de energía o aire disponible y cualquier máquina portadora, grúa, estructura de soporte o interfaz que deba conservarse.
- Indique el mercado de destino y la documentación requerida, los accesorios y las limitaciones de embalaje para que la configuración propuesta pueda evaluarse como un sistema completo.

Ámbito del documento

Esta especificación de producto admite la selección de equipos y la definición de proyectos. Incluye los datos del modelo y la guía de la aplicación presentada en la página del producto. Las instrucciones de funcionamiento suministradas para la máquina real rigen la puesta en marcha, las pruebas, los procedimientos de mantenimiento y el uso seguro; esta especificación no los reemplaza.

Vistas del producto y referencias de aplicación

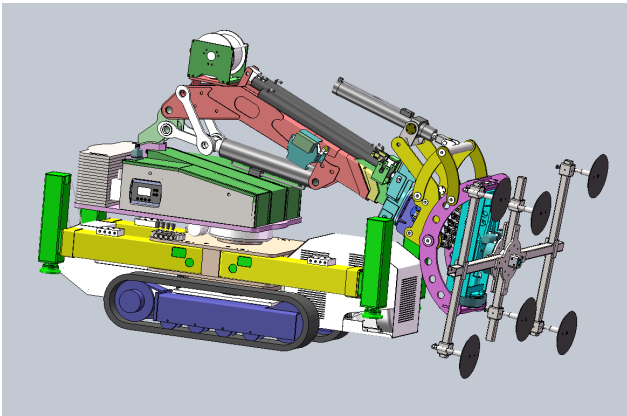


Imagen de referencia de la serie. Robot sobre orugas para elevar vidrio - ET-GR-LEG-ST1500 - vista 2

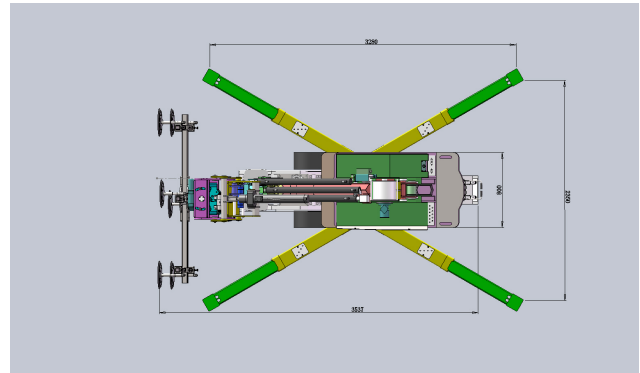


Imagen de referencia de la serie. Robot sobre orugas para elevar vidrio - ET-GR-LEG-ST1500 - vista 3

[Consultar este modelo en el sitio web de Easytech](#)

Contacto de Easytech

Dongguan Easytech Automation Mechanical and Electrical Equipment Co., Ltd.

Room 403, No. 212, Zhongxing Road, Dalingshan, Dalingshan Town, Dongguan City

Jenny Zhan | Teléfono / WhatsApp: +86 135-3727-1735

Email: jennyzhan@auto-easy.com | WeChat: easytech1

<https://www.auto-easy.com/>