

FICHA TÉCNICA DEL PRODUCTO

ET-GR-LEG-ST800

Robot sobre orugas para elevar vidrio

ET-GR-LEG-ST800 es un equipo Easytech: robot sobre orugas para elevar vidrio. Carga nominal (kg): 800KG; Carga final (kg): 600KG; Dimensiones generales: L3537 x W800 x H1950mm; Cargador de batería de entrada amplia: AC110V-220V 50-60HZ; Especificaciones de la batería: DC24-(2 × 12V / 55AH).

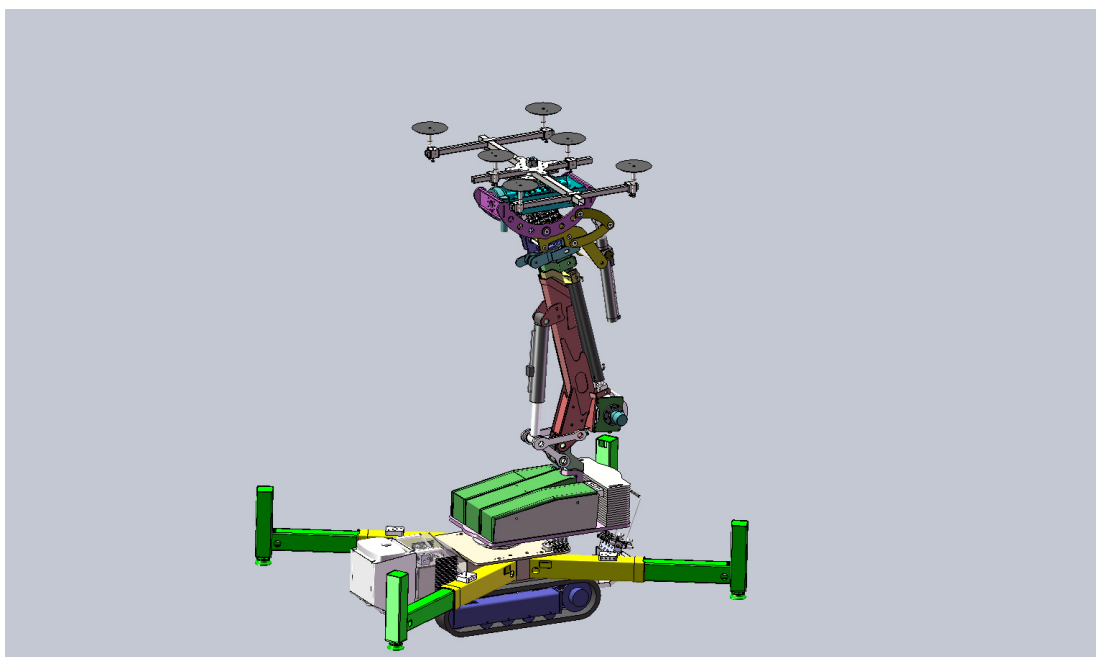


Imagen de referencia de la serie.

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)	800 kg
Carga en el extremo del brazo (kg)	600 kg
Velocidad de desplazamiento, marcha alta (km/h)	1.8KM/H
Velocidad de desplazamiento en pendiente (km/h)	0.9KM/H
Pendiente admisible de desplazamiento	20°
Dimensiones generales	L3537×W800×H1950mm
Longitud del brazo	4833mm
Altura del brazo	6800mm
Motor (HP)	13.23KW 18HP
Cargador de batería de entrada de amplio rango	AC110V-220V 50-60HZ
Especificaciones de la batería	DC24-(2 × 12V/55AH)
Tipo de accionamiento	Tracción por orugas
Control de desplazamiento sobre orugas	Joystick mecánico / control inalámbrico
Material de las orugas	Caucho de nitrilo (NBR)
Presión de las orugas sobre el suelo (kg/cm2)	0.55 kg/ cm2
Fuente de alimentación de control (V / Hz)	DC24V
Entorno operativo	-20 a +40 °C
Humedad	60%
Alimentación del cargador (V / Hz)	AC110-220V, 50HZ/60HZ
Grado de protección IP	IP65
Presión de funcionamiento hidráulica	21MPa
Protección contra sobrecarga	Incluido
Pantalla de carga	Incluido
Patas de apoyo, desplazamiento vertical / control	Cilindro hidráulico; botones a bordo / joystick mecánico
Patas de apoyo, desplazamiento horizontal / control	Cilindro hidráulico; botones a bordo / joystick mecánico
Ángulo de la pata de apoyo / control	30°; manual

Parámetro	Especificación
Carga por pata de soporte	3900 kg
Ángulo de giro del brazo / control	360° / 1.5 rpm; control remoto proporcional inalámbrico
Ángulo de elevación del brazo / control	85°; control remoto proporcional inalámbrico
Extensión / control del brazo	4833 mm; mando a distancia inalámbrico proporcional
cabrestante hidráulico / control	Longitud del cable: 36 m; velocidad: 0 a 12 m/min; carga: 1.5 t; diámetro del cable: 9.5 mm; control remoto proporcional inalámbrico
Inclinación del bastidor de ventosas / control	Cilindro hidráulico, 130°; control remoto proporcional inalámbrico
Giro lateral del bastidor de ventosas / control	Motor hidráulico y rotador, más o menos 15°; control remoto proporcional inalámbrico
Desplazamiento lateral horizontal del bastidor de ventosas / control	Cilindro hidráulico de más o menos 50 mm; mando a distancia inalámbrico proporcional
rotación / control del marco de la ventosa	Rotación continua de 360°; control remoto proporcional inalámbrico
Desplazamiento vertical del bastidor de ventosas / control	Cilindro hidráulico de más o menos 100 mm; mando a distancia inalámbrico proporcional
Número de ventosas	8 ventosas
Circuitos de vacío	2 circuitos
Bomba de vacío	DC24 V, 2 unidades
Señal de vacío	Sensor de presión
Alarma de vacío	Indicador de tres colores y timbre
Control de sujeción y liberación del vacío	Sujeción y liberación mediante electroválvula o mando manual
Indicador de presión	Indicadores digitales y analógicos
Control industrial	Controlador lógico programable (PLC)
Método de control	Controlador proporcional inalámbrico
Control hidráulico	Válvula proporcional
Control de velocidad	Señal analógica
Bloques de contrapeso	500 kg
Suspensión en el extremo del brazo	1 unidad (artículo adicional)
Método de frenado	Bloqueo hidráulico
Capacidad del bastidor de ventosas	800 kg
Peso del equipo, excepto contrapesos	Aproximadamente 2500 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-ST800 - Robot sobre orugas para elevar vidrio	ET-GR-LEG-ST1500 - Robot sobre orugas para elevar vidrio
Carga nominal (kg)	800 kg	1500 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.

Leer las diferentes entradas de carga

La ficha indica una carga nominal de 800 kg, una capacidad del bastidor de ventosas de 800 kg y una carga en el extremo de 600 kg por separado. Estos valores no permiten elevar 800 kg en cualquier posición del brazo. Consulte el diagrama de carga y la configuración del cabezal para el movimiento previsto. El equipo pesa aproximadamente 2500 kg, sin el contrapeso independiente de 500 kg.

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-ST800?

La ficha indica una carga nominal de 800 kg, una capacidad del bastidor de ventosas de 800 kg y una carga en el extremo de 600 kg por separado. Estos valores no permiten elevar 800 kg en cualquier posición del brazo. Consulte el diagrama de carga y la configuración del cabezal para el movimiento previsto. El equipo pesa aproximadamente 2500 kg, sin el contrapeso independiente de 500 kg.

¿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

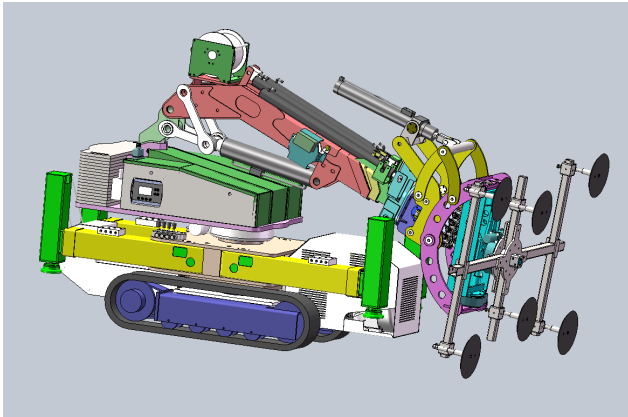


Imagen de referencia de la serie. Robot sobre orugas para elevar vidrio - ET-GR-LEG-ST800 - vista 2

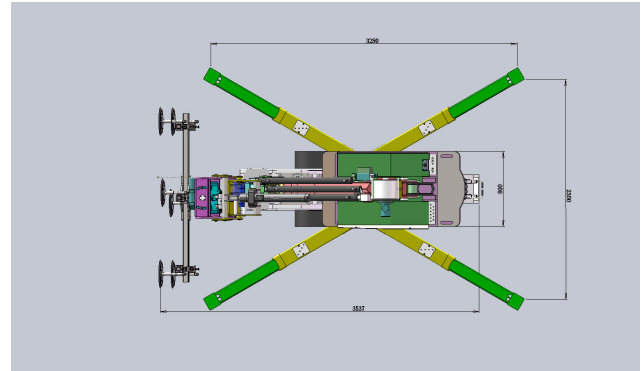


Imagen de referencia de la serie. Robot sobre orugas para elevar vidrio - ET-GR-LEG-ST800 - vista 3

[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/>