

FICHA TÉCNICA DEL PRODUCTO

WSR-600M

Robot multifunción para instalación de vidrio

WSR-600M es un equipo Easytech: robot multifunción para instalación de vidrio. Carga nominal máxima: 600 kg; Altura de elevación máxima en el modo de ventosa de vacío / horquilla: 3800 mm; Potencia del motor de desplazamiento: 4.5 kW; Batería: DC12 V / 140 Ah x 2; Carrera de extensión del brazo: 950 mm. El accesorio del cabrestante tiene 70 m de cable de acero. Esta es una especificación de longitud del cable, no una altura de elevación de 70 m. La altura máxima de elevación de 3800 mm se aplica a los modos de ventosa y horquilla; la operación del cabrestante debe respetar los límites específicos de ese accesorio.

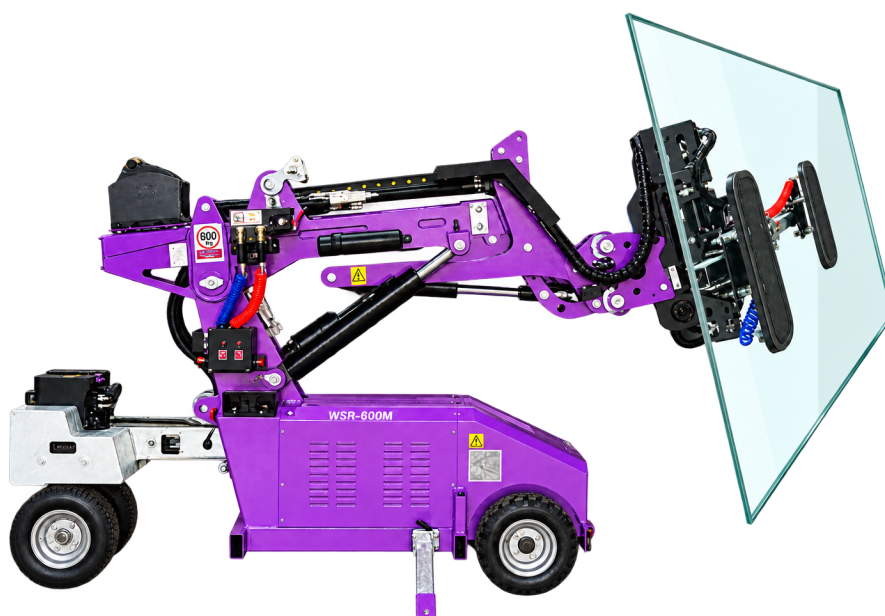


Imagen de referencia de la serie.

Accionamiento: Batería / electrohidráulica

Montaje: Autopropulsado

Materiales: Vidrio, tarimas

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 máxima	600 kg
Altura de elevación máxima en el modo de ventosa de vacío / horquilla	3800 mm
Potencia del motor de desplazamiento	4.5 kW
Accionamiento del desplazamiento	AC24 V tracción delantera
Batería	DC12 V / 140 Ah × 2
Entrada de carga	AC110-220 V
Recorrido de extensión del brazo	950 mm
Pendiente admisible de desplazamiento	15%
Sistema de vacío	Bombas gemelas y circuitos duales en el modo de ventosa de vacío
Inclinación	0-135°
Rotación	360° continuos
Desplazamiento lateral	±50 mm
Giro lateral	90° a cada lado
Accesorios intercambiables	Ventosas / horquillas / cabrestante; las tablas de los tres modos especifican una carga nominal de 600 kg
Dimensiones mostradas en el dibujo	Longitud 2050.614 mm, anchura 850 mm, altura 1799 mm; estado dimensional sujeto al dibujo
Limitaciones de carga	Depende del alcance y de la posición; consulte el diagrama de carga
Interfaz del accesorio	Sistema de acoplamiento de cambio rápido
Accesorios disponibles	Cabezal de vacío, horquillas o cabrestante; cada accesorio tiene su propio alcance operativo
Disposición de contrapeso	Diseño de contrapeso extendido
Funciones de posicionamiento motorizadas	Elevación, extensión, giro, inclinación, desplazamiento lateral y giro lateral
Longitud del cable de cabrestante	70 m
Límites del modo de cabrestante	Los 70 m corresponden a la longitud del cable de acero, no a la altura máxima del gancho. Consulte el diagrama de trabajo del accesorio seleccionado para la posición real de elevación.

Plano técnico / diagrama de trabajo

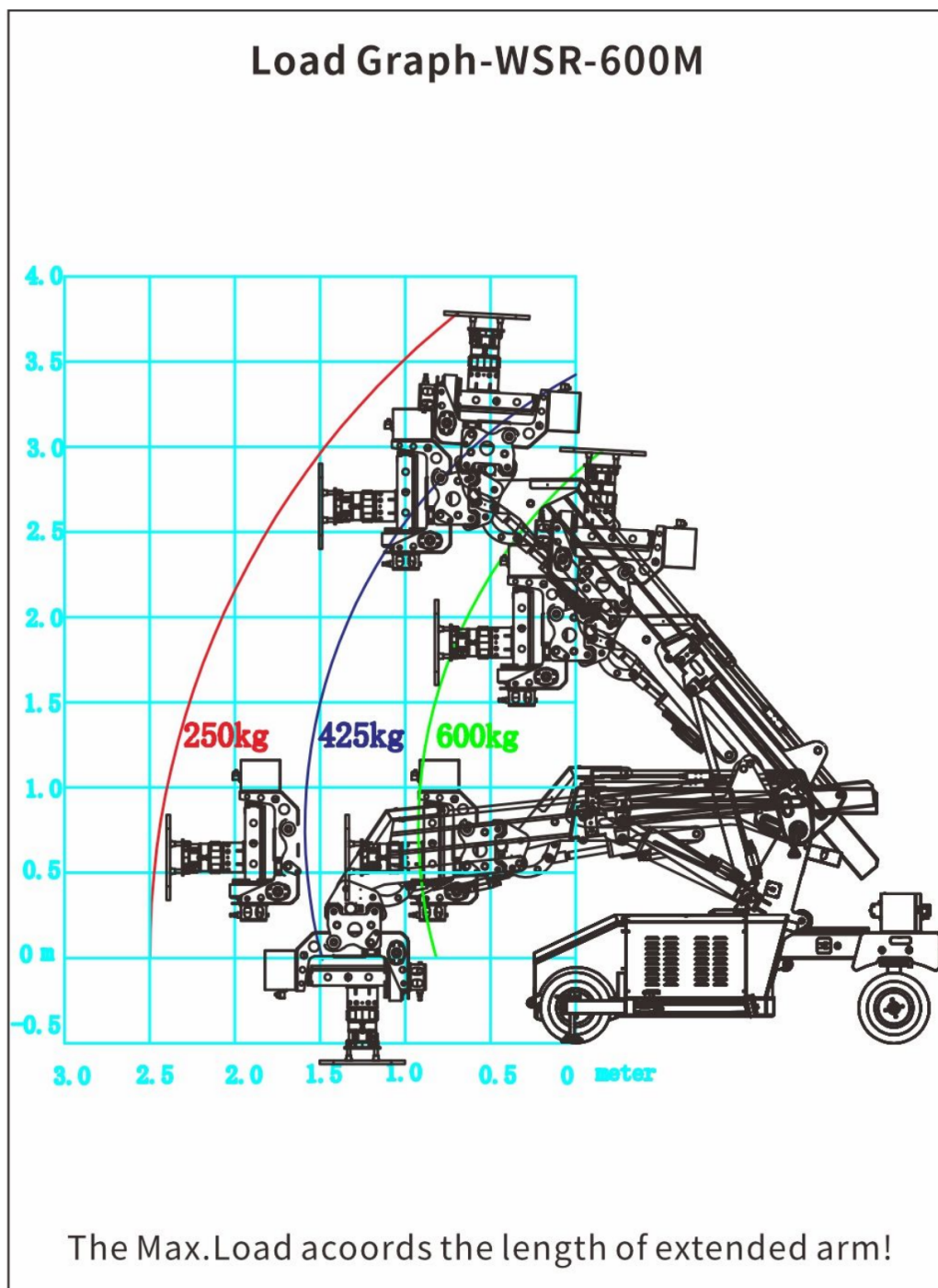
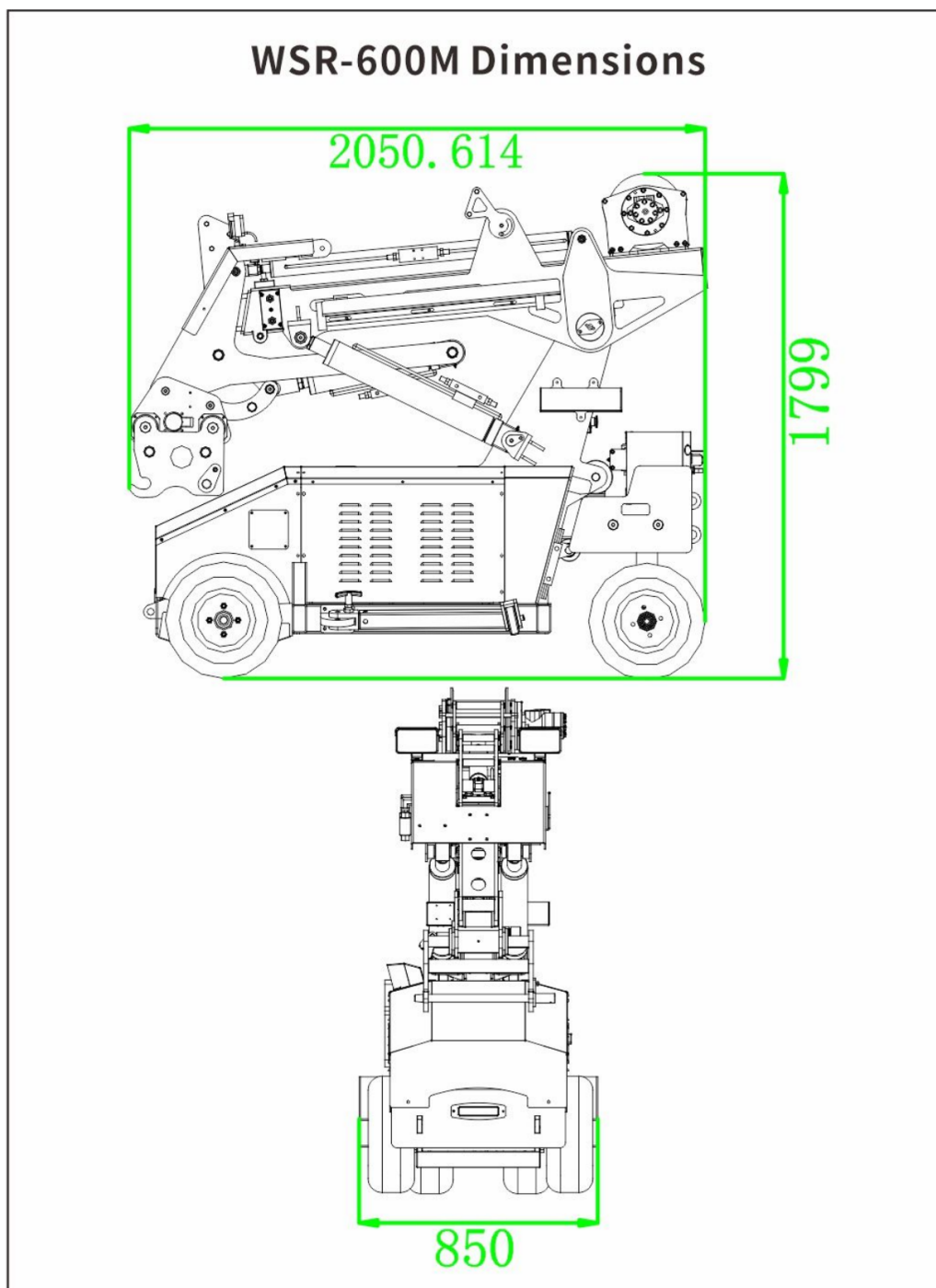


Diagrama de carga de WSR-600M. Los ejes están en metros y las curvas indican la carga admisible en kg para la configuración ilustrada. La altura máxima y la carga máxima no se alcanzan necesariamente al mismo tiempo.

Plano técnico / diagrama de trabajo



Plano dimensional de WSR-600M, en mm. Las dimensiones corresponden a la posición plegada o de trabajo ilustrada, no necesariamente a las dimensiones mínimas de transporte.

Ruta de acceso y posición de trabajo específica de la configuración

El cabrestante dispone de 70 m de cable de acero; no significa una altura de elevación de 70 m. La altura máxima de 3800 mm corresponde a los modos de ventosa y horquillas. El cabrestante debe utilizarse dentro de sus propios límites.

Comparar la configuración publicada

Punto de selección	WSR-600M - Robot multifunción para instalación de vidrio	TAT 1500 - Robot sobre orugas para instalación de vidrio	TAT 1000 - Robot sobre orugas para instalación de vidrio
Carga nominal máxima	600 kg	1500 kg	1000 kg
Altura de elevación máxima	-	8660 mm	6150 mm
Dimensiones totales mínimas	-	4475 × 1480 × 2336 mm	2672 × 1377 × 2061 mm
Peso del equipo	-	7110 kg	3000 kg
Configuración de las ventosas	-	Ø400 mm × 8	500 × 850 mm × 2
Longitud del cable de cabrestante	70 m	-	-
Límites del modo de cabrestante	Los 70 m corresponden a la longitud del cable de acero, no a la altura máxima del gancho. Consulte el diagrama de trabajo del accesorio seleccionado para la posición real de elevación.	-	-

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.

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

¿Los 70 m describen la altura de elevación del cabrestante?

El cabrestante dispone de 70 m de cable de acero; no significa una altura de elevación de 70 m. La altura máxima de 3800 mm corresponde a los modos de ventosa y horquillas. El cabrestante debe utilizarse dentro de sus propios límites.

¿Qué carga debo usar al seleccionar WSR-600M?

WSR-600M tiene una carga nominal máxima de 600 kg. La carga admisible a la altura y el alcance necesarios debe consultarse en el diagrama de la configuración correspondiente. La altura máxima no es necesariamente la altura a plena carga.

¿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.

[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/>