EasyRobotics®
- we move your parts

EASYWORK / PLATAFORMA MÓVIL PARA ROBOTS

EasyWork

Plataforma móvil para cobots

Movilidad robusta para una automatización flexible

Una plataforma compacta y autónoma diseñada para trasladar un robot totalmente integrado entre procesos, sin renunciar a la estabilidad, la gestión del cableado ni a un acabado profesional.

Compatible con el 99 % de los cobots modernos

Montaje personalizado disponible | Determinados robots industriales, sujetos a evaluación técnica

Diseñada para una producción flexible

EasyWork convierte un robot en un recurso de automatización reubicable. La plataforma combina movilidad, alojamiento protegido del controlador, soporte para el teach pendant y estabilidad operativa en una superficie compacta

- Traslado por una persona
- Sin anclaje al suelo
- Despliegue rápido

01

Alimentación de máquinas

Traslade la automatización entre máquinas CNC y otros equipos de proceso.

02

Montaje e inspección

Utilice el mismo robot donde se necesite capacidad o control de calidad.

03

Formación y demostraciones

Presente una instalación robótica completa y profesional sin una célula fija.

04

Líneas piloto y células flexibles

Pruebe diseños, conceptos de ciclo y nuevos procesos con una infraestructura mínima.

RECURSO DE AUTOMATIZACIÓN FLEXIBLE

Una plataforma. Varios procesos. Una instalación robótica coherente allí donde se necesite capacidad.

Robustez desde el diseño

Preparada para traslados repetidos en planta y un funcionamiento estable.

52 kg de masa de plataforma

A **Chasis rígido y cerrado**

La envolvente metálica compacta protege los equipos instalados y soporta traslados frecuentes.

B **Ruedas de goma reforzadas**

Las ruedas de gran diámetro permiten un movimiento controlado sobre suelos industriales.

C **Cuatro pies de apoyo regulables**

Los pies elevan las ruedas y transmiten las cargas de trabajo directamente al suelo.

D **Compartimento ventilado**

Espacio protegido para el controlador y almacenamiento ordenado del cableado.

E **Gestión de cables integrada**

El teach pendant, el recorrido y el almacenamiento de cables permanecen controlados.

Mover. Posicionar. Estabilizar. Producir.

Un flujo repetible de cuatro pasos permite un rápido redespliegue entre procesos.

Manipulación por una persona

1

Inclinar

Use el asa de transporte integrada para apoyar la plataforma sobre las ruedas.

2

Mover

Desplace el sistema completamente equipado al siguiente puesto.

3

Estabilizar

Baje y nivele los cuatro pies hasta separar las ruedas del suelo.

4

Validar

Conecte, verifique la estabilidad y reinicie la aplicación aprobada.

La unidad de carga / rodillos de transporte opcionales facilitan la carga en furgonetas o vehículos de servicio.

NOTA DE ESTABILIDAD Antes de operar, debe verificarse la estabilidad con el robot, la carga, el alcance, el centro de gravedad y la velocidad de la aplicación final.

Compatibilidad con el 99 % de los cobots

Personalizable cuando sea necesario

La arquitectura estándar de la plataforma es compatible con el 99 % de los cobots modernos. Cuando el montaje, el controlador o el teach pendant no encajan, EasyRobotics puede diseñar una interfaz específica para el proyecto

Compatible con el 99 % de los cobots modernos

La validación técnica incluye

- **Patrón de base y fijación del robot**
- **Dimensiones y ventilación del controlador**
- **Masa, carga útil, alcance y centro de gravedad**
- **Cargas dinámicas, aceleración y comportamiento de parada**
- **Cableado, posición del teach pendant y concepto de seguridad**

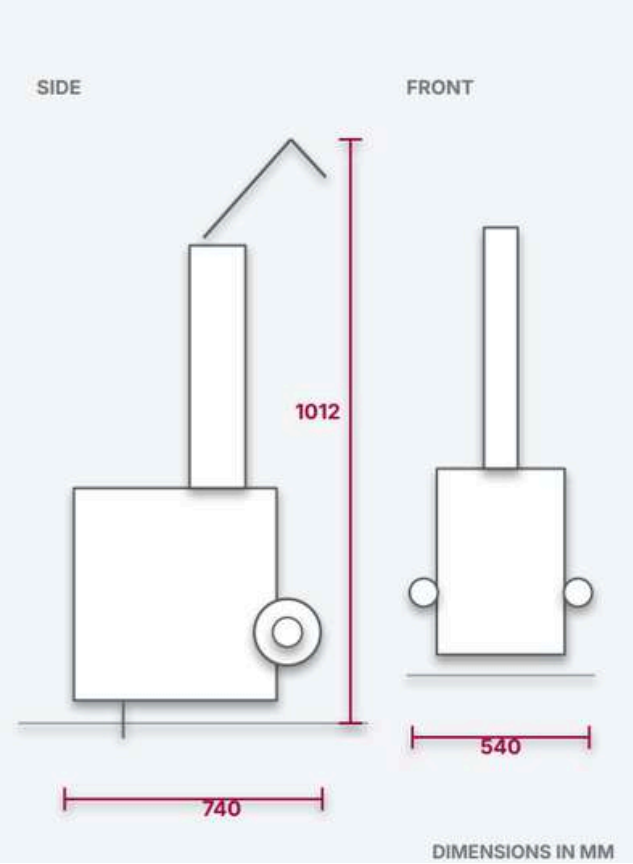
Robots industriales seleccionados

La plataforma también puede adaptarse a determinados robots industriales cuando la masa, el momento y la dinámica se mantienen dentro del rango validado.

CONFIGURACIÓN ESTÁNDAR

La configuración estándar publicada ER-1004-00 está documentada para Universal Robots y la serie A de Doosan. Las demás integraciones requieren confirmación técnica.

Especificaciones técnicas



740	540	1012
L MM	W MM	H MM

BETRIEBSSTABILITÄT

Betriebsstabilität: vier verstellbare Standfüße; die Räder sind während des Betriebs frei.

Dimensiones (L x A x H)	740 x 540 x 1012 mm
Peso de la plataforma	52 kg
Montaje del cobot	0°
Compartimento del controlador	450 x 290 x 400 mm
Soporte del teach pendant	Si
Aire comprimido necesario	No
Anclaje al suelo necesario	No
Interfaz	Floor Dock
Compatibilidad	99 % de los cobots modernos

Opciones y configuraciones de ingeniería

Configure EasyWork para transporte, preparación de piezas, acoplamiento e integración específica del robot.

Unidad de carga / rodillos

Facilita la carga y descarga de vehículos.

Placa de piezas

Para demostración, formación, producción ligera y preparación de piezas.

Floor Dock

Permite un posicionamiento y redespliegue repetibles.

Cubierta del escáner

Integración protegida para determinados escáneres de seguridad.

Kit de montaje personalizado

Placa base, controlador y teach pendant adaptados al robot.

Integración de cableado y control

Recorrido, almacenamiento e interfaces específicos del proyecto.

La disponibilidad, la idoneidad y los números de pedido de las opciones se confirman en la oferta comercial.

Resumen de pedido

Plataforma estándar

Referencia	Configuración	Datos principales
ER-1004-00	**EasyWork**	**H: 1012 mm, W: 540 mm, L: 740 mm, Wt: 52 kg, T-Pad bracket, Compartment for controller, *only for UR and Doosan A-series**

Variantes configuradas y opciones

ER-1004-00 + opción	**EasyWork + unidad de carga**	N.º de opción confirmado en la oferta
ER-1004-00 + opción	**EasyWork + placa de piezas**	N.º de opción confirmado en la oferta
ER-1004-00 + opción	**EasyWork + Floor Dock**	N.º de opción confirmado en la oferta
ER-1004-00 + opción	**EasyWork + cubierta de escáner**	N.º de opción confirmado en la oferta
Referencia de proyecto	**Cobot personalizado / robot industrial seleccionado**	Asignada tras la validación técnica

EasyRobotics ApS

Tinggårdvej 1
6400 Sønderborg, Denmark
info@easyrobotics.dk
+45 53 77 02 67
www.easyrobotics.biz

ESCANEAR INFORMACIÓN DEL PRODUCTO

Las especificaciones pueden cambiar. La célula robótica final debe ser evaluada, validada y puesta en conformidad por el integrador o el usuario final.