

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

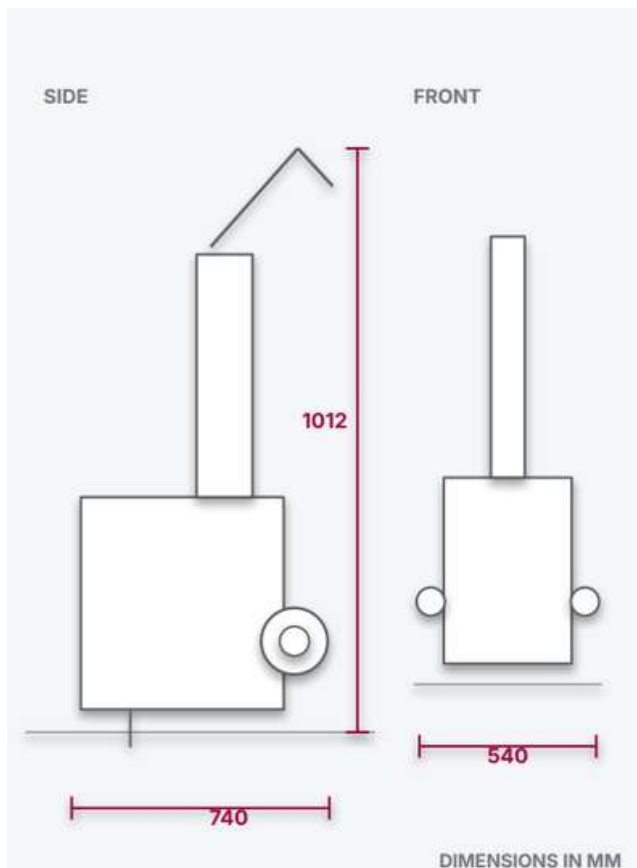
Robots industriales seleccionados

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

L MM

540

W MM

1012

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.