

## MEMORIAL DESCRITIVO

### Robô de Manipulação

#### Identificação do Equipamento

**Descrição:** Robô de manipulação de vidros planos

**Modelo:** MH50 II

**Marca:** Yaskawa Motoman



Fig.1 – Foto do equipamento

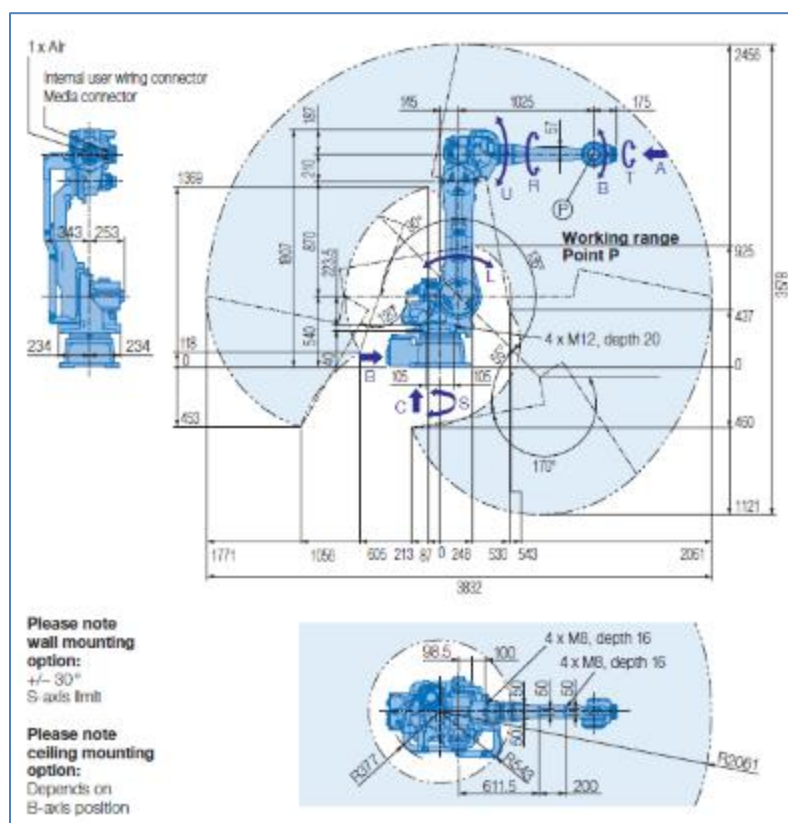


Fig.2 – Desenho técnico do equipamento

## Descrição técnica

Robô industrial articulado de seis eixos, destinado à manipulação de vidros, com capacidade de carga de até 50 kg, com velocidades de eixo e aceleração elevadas de redução de tempo de ciclo e ganho de produtividade, possuindo design de interferência reduzida que possibilita a instalação em células de trabalho de alta densidade, ampla faixa de movimento do pulso para eliminação de interferências em operações de manipulação, tubo para roteamento de cabos e fieldbus através do eixo S, cabo único de alimentação e controle, chicote modular, podendo ser instalado no chão, parede, teto ou posição inclinada, acompanhado de controlador compacto YRC de baixo peso, com programação intuitiva e seus pertences e acessórios de perfeita montagem e funcionamento.

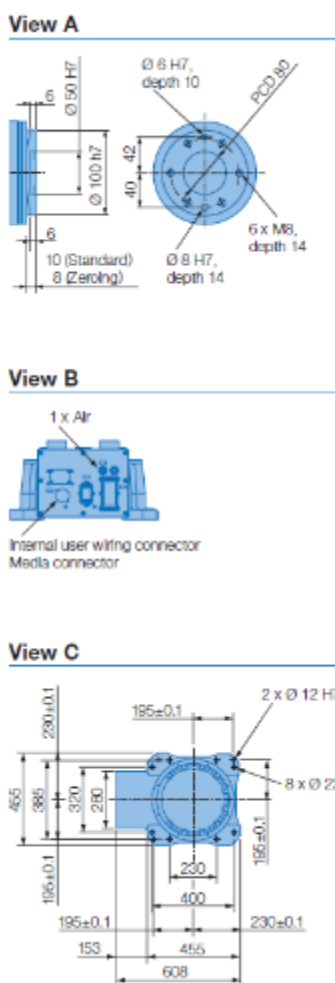


Fig.3 - Desenho técnico do equipamento

### **Função/Aplicação**

O equipamento em questão realiza o serviço de manuseio de peças de vidro, pegando o vidro de uma bancada até uma esteira, que transporta o mesmo até a entrada de um próximo processo.

### **Dados técnicos do robô**

#### **Alimentação elétrica**

Faixa de tensão de entrada..... 380 - 480 VCA

Potência.....4 KVA

Cabeamento de entrada..... NYCWY 5x4mm<sup>2</sup>

#### **Especificações**

Número de eixos..... 6

Carga útil.....50 kg

Repetibilidade..... +- 0,07mm

Raio de alcance de trabalho..... R2061 (máximo)

Temperatura de trabalho.....0 até 45°C

Umidade.....20 – 80 %

Peso do robô..... 550 kg



Fig.4 – Foto do equipamento