

## DEMO – DOCUMENTACIÓN TÉCNICA EOAT

### Descripción General del Proyecto

EOAT diseñado para manipulación y extracción de pieza posterior a proceso de inyección. Configuración con placa estructural mecanizada, sistema de ventosas con redundancia neumática y sensores de confirmación de vacío. Diseño validado para compatibilidad estructural y mecánica con robot cartesiano industrial.

### Especificaciones Técnicas

Peso estimado del conjunto	< 8 kg
Carga nominal diseñada	Hasta 2.5 kg
Factor de seguridad estructural	> 2.0
Material placa principal	Aluminio mecanizado
Sistema neumático	Ventosas con válvula individual y sensor de vacío
Compatibilidad	Robot cartesiano industrial

### Lista de Materiales (BOM)

Código	Descripción	Cantidad
LTK-EOAT-PL-01	Placa estructural aluminio mecanizado	1
LTK-EOAT-VS-02	Ventosa industrial con soporte	4
LTK-EOAT-NM-03	Válvula neumática individual	4
LTK-EOAT-SN-04	Sensor de vacío	2
LTK-EOAT-FT-05	Tornillería y fijaciones estructurales	Set

### Nota metodológica

Este documento DEMO muestra el nivel de documentación técnica preliminar entregado antes de fabricación. Cada proyecto incluye validación estructural básica, compatibilidad mecánica y definición clara de componentes. Los precios no se incluyen en esta versión demostrativa.