



# CASES | Pollux

## Carga e descarga de corpo para solda do terminal hermético

### SEGMENTO

Bens de produção

### QUANDO

Agosto de 2016

### ONDE

Joinville - SC

### O PROJETO

Um robô colaborativo foi contratado na modalidade de serviço para operar a carga e descarga de corpo de solda para um terminal hermético. O cliente buscou a solução pois o posto de trabalho apresentava problemas de ergonomia aos operadores e havia o desejo de aumentar a produtividade. A implantação do robô colaborativo foi feita em 15 dias úteis a partir do fechamento do contrato.

### DESAFIOS

O projeto iniciou com a réplica dos movimentos realizados pelo operador. Após algumas trocas de informação com o cliente, sugerimos adequações na estação e alturas de esteira que permitiram um ganho produtivo ainda maior. Por se tratar de um robô colaborativo, foi possível atender às normas de segurança sem a necessidade de grandes alterações no layout da planta do cliente.

### COMENTÁRIOS

O cliente possui robôs tradicionais para realizar a mesma operação em outra linhas e percebeu os benefícios de automatizar o posto de maneira mais “compacta”, já que com os robôs colaborativos os postos de abastecimento e periféricos continuam próximos.