

Data de ensaio (início - fim) | Testing date (start - end)

2021-03-23 a ---

Relatório n.º | Report no.

E-2021-0336-00

Pág. | Page

1 de | of 4

Cliente | Customer

Robosavvy Lda

Rua Pé de Mouro, Centro Empresarial Lusoworld 2, Armazem 27
2710-335 Sintra
PORTUGAL

Item ensaiado | Tested item

Robot móvel autónomo

Fabricante - Marca | Manufacturer - Brand

Robosavvy

Modelo - Tipo | Model - Type

Tugbot V1.0

N.º série | Serial no.

RS. TB01A0033

Ref.ª inventário | Customer ref.

Condições ambientais | Environmental conditions

Temperatura = 20°C ± 5°C

Humidade relativa = 50% ± 25%

Operação efectuada | Method

Ensaio para a medição de Resistencia de Elétrica entre o equipamento (chassis e acoplador) e o plano de terra

N.º amostra | Sample ref.

--

Data de recepção da amostra | Sample date of receipt

--

Local de execução | Testing location

Data de emissão deste Relatório | Date of issue

2021-03-24

Observações | Remarks

Ensaiado por | Tested by

Esaú Cardoso *Jorge Pacheco*

Esaú Cardoso / Jorge Pacheco

Responsável Técnico | Tec. Supervisor

Esaú Cardoso

Esaú Cardoso | ec@iep.pt

Os resultados indicados referem-se apenas ao momento e às condições em que se efectuaram os ensaios, sendo válidos somente para a amostra ensaiada. Este Relatório não pode ser reproduzido parcialmente, salvo autorização escrita do Laboratório.

The reported results are valid only at the moment and in the conditions of testing, and refer only to the tested sample. This Report cannot be reproduced, except in full, without the prior written permission of the Laboratory.

I OBJECTIVO

Ensaio para a medição de Resistência de Elétrica entre o equipamento (chassis e acoplador) e o plano de terra.

II AMOSTRA ENSAIADA

Robot móvel autónomo tal como a seguir se apresenta.



III METODOLOGIA

No âmbito dos trabalhos efetuados, foram realizadas as seguintes medições da resistência elétrica entre o gancho/estrutura metálica do robot e o plano de terra metálico com uma tensão de 100V nas seguintes situações:

1. No início dos ensaios



2. Após circulação aleatória do robot por uma distância aproximada de 70 m a 100 m. (2 repetições)
 - a. Medição 1
 - b. Medição 2
3. Após pequenos movimentos das rodas no sentido de ter uma representação angular da resistência elétrica.

A movimentação do robot foi efetuada manualmente. Durante as medições, o robot encontrava-se ligado, com sessão iniciada no sistema informático interno.

IV EQUIPAMENTO

Para as medições efetuadas foi utilizado o seguinte equipamento:

- SEFELEC Megohmmímetro-Picoamperímetro M1500 UFA

V RESULTADOS OBTIDOS

No âmbito do procedimento acima referido, foram obtidos os resultados apresentados na tabela a seguir.

Medição	Resistência [MΩ]
1	$4,8 \times 10^2$
2. a	$5,2 \times 10^2$
2. b	$4,2 \times 10^2$
3	Entre 4×10^2 e 4×10^4

OBSERVAÇÕES: Os valores determinados enquadram-se na categoria Dissipativa-estática (entre 10^6 e $10^9 \Omega$) e Anti-estática (entre 10^9 e $10^{12} \Omega$)

= **Fim do Relatório** =
= End of Report =