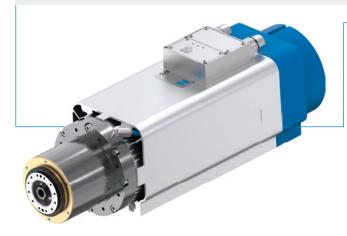
# BROCHES MOTORISÉES

## HF145-001-004

#### AVANTAGES PRODUIT



➤ Puissance nominale S1 : 6 kW Couple nominal S1 : 4,9 Nm

Vitesse de rotation max. : 24 000 tr/min

- ► Refroidissement de l'air par ventilateur électrique
- Communication IO-Link
- ► Conçu comme support de groupe
- Des performances optimales grâce à l'utilisation de roulements hybrides
- Convient au travail du bois, du plastique, des métaux légers et des composites
- Régulation vectorielle

#### **ÉQUIPEMENT**



Nettoyage par cône de l'interface outils



IO-Link



Réglable par vecteur/Guidage arrière

Variateur de fréquence

Page 41

#### OPTIONS



Interface pour essieu C



Accéléromètre



Bouton-poussoir pour déverrouillage d'outils manuel



Interface pour groupes



Câbles électriques

Page 43

Unité de changement pour robot

Câbles de signal

Page 43



Surveillance logement de l'outil



Air de barrage

Joint à labyrinthe



Surveillance de la vitesse de rotation



Changement d'outil automatique

#### **ACCESSOIRES**



Variateur de fréquence

Page 41



Câbles pour codeur

Page 43



Office de Comman

Page 41



Unité de changement pour robot

rage 44

www.zimmer-group.com Données, plans, modèles 3D et instructions de service

### **► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES**

	► HF145-001-004
	Moteur asynchrone triphasé, 4 pôles
Puissance nominale S1 [kW]	6.0
Couple nominal S1 [Nm]	4.9
Courant nominal S1 [A]	14.0
Vitesse de rotation nominale	11.780
Vitesse de rotation maximale	24000
Interface outils	HSK-F63
Technologie de moteur	Asynchrone
Nombre de pôles	4
Unité de desserrage	Pneumatique
Refroidissement	Ventilateur électrique
Poids [kg]	26

► Plan d'affectation	
	Connexions
Α	Desserrer l'outil
AZ	Serrer l'outil
KR	Nettoyage par cône
SPL	Air de barrage
XD1	Connexion d'alimentation et de signal
XG2	Connexion de signal
XG3	Capteur de position et de vitesse

