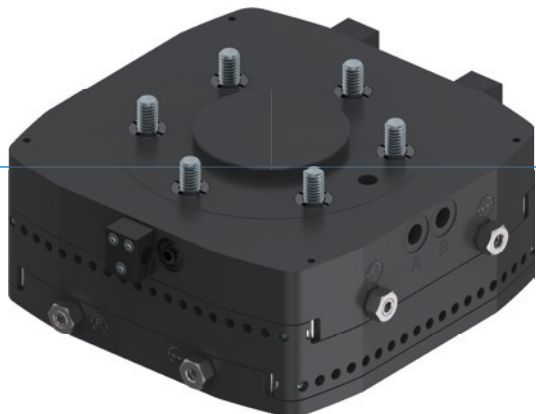


# ÉQUILIBRAGES D'AXE

## SÉRIE XYR1000

### ▶ AVANTAGES PRODUIT



#### ▶ Force de compensation et course réglables

Les vis de réglage vous permettent d'ajuster de manière très rapide et optimale les propriétés du dispositif d'équilibrage à votre application

#### ▶ Construction plate

Ce type de construction réduit au minimum la charge de couple pour votre robot et permet l'utilisation d'outils de plus petite taille et moins chers

#### ▶ Fixation centrée et excentrée possible

Selon les exigences, vous pouvez bloquer ou verrouiller de manière centralisée la position d'équilibrage. Une aide pour des processus optimaux

### ▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



#### ▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies. Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Détection du piston**
  - par capteur magnétique
  - disponible en accessoire
- ② **Boîtier robuste et léger**
  - Alliage aluminium anodisé
  - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
  - gconstruction compacte
- ③ **Force d'équilibrage**
  - réglage par vis de réglage
- ④ **Réglage de la course**
  - réglable en continu (taille de fabrication 1063)
- ⑤ **Verrouillage**
  - central par piston conique
- ⑥ **Verrouillage excentré**
  - par piston pneumatique et surface de friction
- ⑦ **Guidage linéaire**
  - pour la reprise des forces et moments
- ⑧ **Plaque d'équilibrage**
  - pour l'équilibrage des positions sur X et Y

## ► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Course plan X/Y +/-	Force de maintien centrée	Force de maintien excentrée
		[mm]	[N]	[N]
<b>XYR1040</b>	TK 40	3	150	30
<b>XYR1050</b>	TK 50	3.5	250	50
<b>XYR1063</b>	TK 63	4.5	400	125
<b>XYR1080</b>	TK 80	5.5	600	250
<b>XYR1100</b>	TK 100	6.0	900	450
<b>XYR1125</b>	TK 125	8.0	1500	600
<b>XYR1160</b>	TK 160	10.0	2000	1000
<b>XYR1200</b>	TK 200	12.5	3000	1250

## ► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

# ÉQUILIBRAGES D'AXE

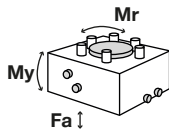
## TAILLE DE FABRICATION XYR1100

### ► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



#### ► Forces et couples

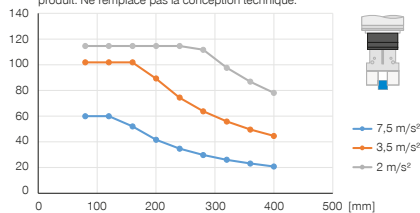
Affichage des forces et couples statiques



Mr [Nm]	125
My [Nm]	125
Fa [N]	2750

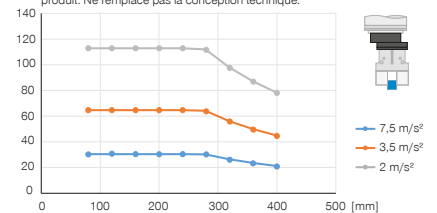
#### ► Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



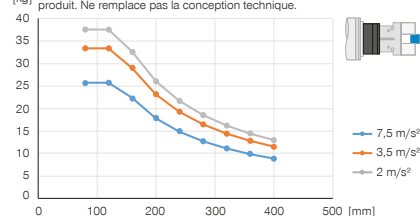
#### ► Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



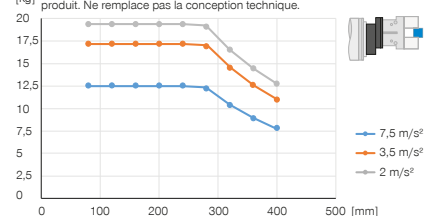
#### ► Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



#### ► Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



### ► FOURNI



3 [pièce]  
Support détecteur  
**KB8K**



6 [pièce]  
Vis à tête cylindrique à six pans  
**C7984080229**

### ► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



#### ALIMENTATION EN ÉNERGIE



**GV1-8X8**  
Raccord pneumatique droit



**WV1-8X8**  
Raccord orientable



#### CAPTEURS



**NJ8-E2**  
Détecteur de proximité inductif - Câble 5 m



**NJ8-E2S**  
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



#### CAPTEURS



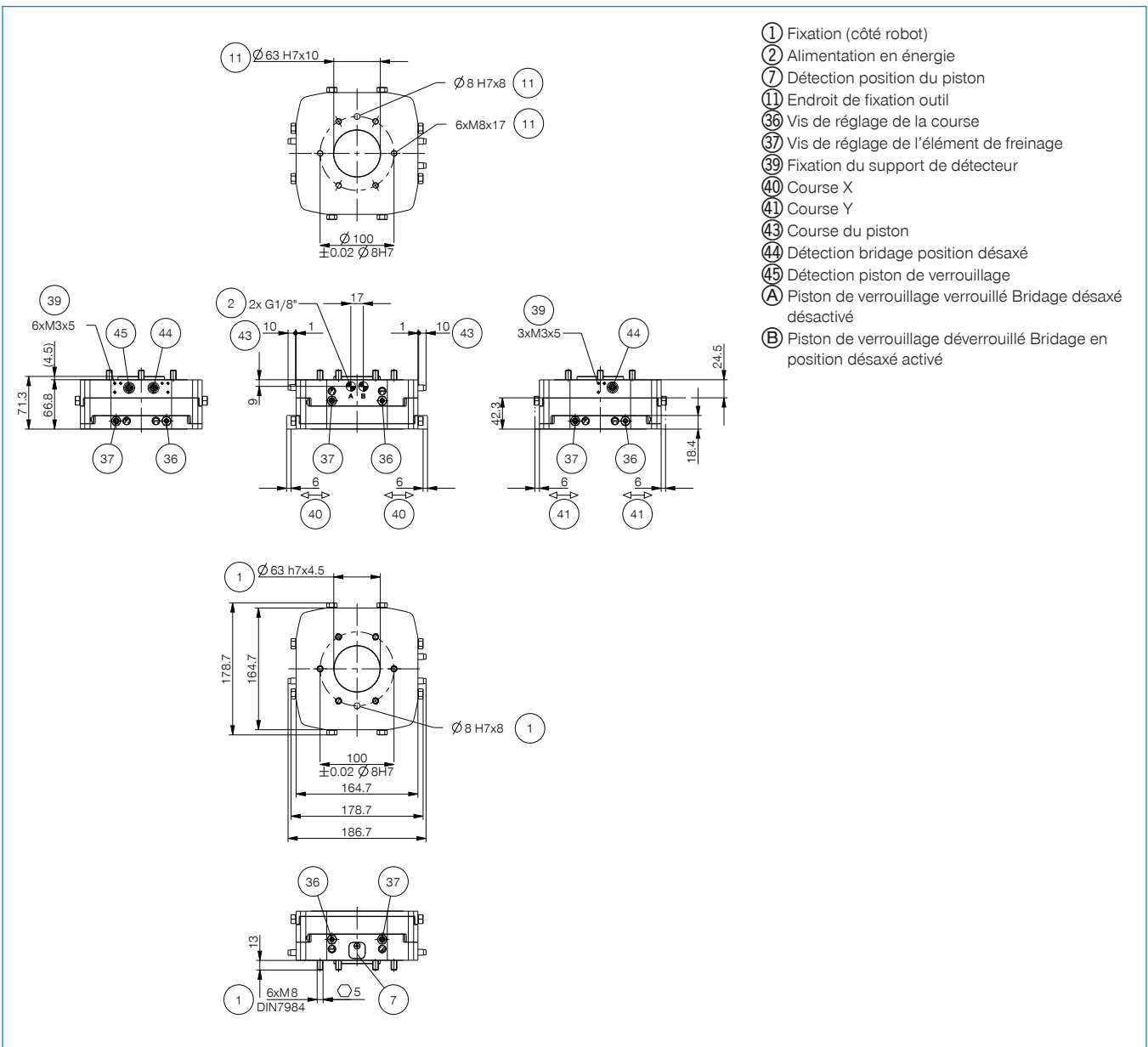
**KHA1000-8**  
Variante de détection



**ZUB109829**  
Détection pos. piston

► **Caractéristiques techniques**

N° de commande	XYR1100-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 100
Course plan X/Y +/- [mm]	6.0
Force de maintien centrée [N]	900
Force de maintien excentrée [N]	450
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	65
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	42
Moment d'inertie [kgcm²]	204.0
Poids [kg]	4.6



- ① Fixation (côté robot)
- ② Alimentation en énergie
- ⑦ Détection position du piston
- ⑪ Endroit de fixation outil
- ③⑥ Vis de réglage de la course
- ③⑦ Vis de réglage de l'élément de freinage
- ③⑨ Fixation du support de détecteur
- ④⑩ Course X
- ④① Course Y
- ④③ Course du piston
- ④④ Détection bridage position désaxé
- ④⑤ Détection piston de verrouillage
- A Piston de verrouillage verrouillé Bridage désaxé désactivé
- B Piston de verrouillage déverrouillé Bridage en position désaxé activé

