

# COMPENSADORES DE EJES

## SERIE XYR

### ▶ VENTAJAS DE PRODUCTO



#### ▶ **Fuerza de ajuste y recorrido ajustables**

Por medio de tornillos de regulación puede adaptar perfectamente a su aplicación las características del ajuste en el menor tiempo posible

#### ▶ **De construcción plana**

Este tipo de construcción reduce al mínimo la carga de momentos para los robots y permite emplear tamaños menores y más económicos

#### ▶ **Posibilidad de fijación centrada y excéntrica**

Según los requisitos, puede fijar la posición de ajuste o bloquearla centrada. Una ayuda para optimizar el proceso

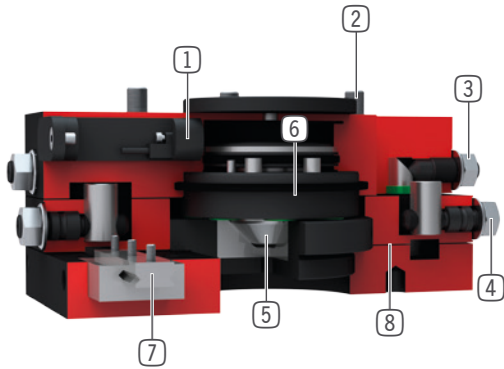
### ▶ EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN



#### ▶ **A nuestros productos les encantan los retos.**

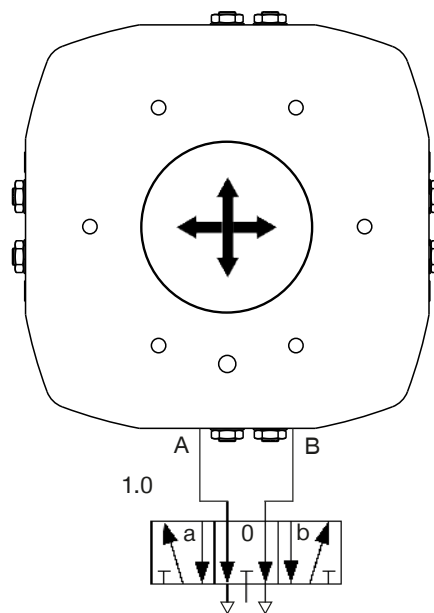
Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular: [www.zimmer-group.es](http://www.zimmer-group.es)

## ► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Detección de la posición del émbolo**
  - a través de detectores magnéticos
  - se puede suministrar como accesorio
- ② **Carcasa robusta y ligera**
  - Aleación de aluminio anodizado duro
  - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
  - altura constructiva mínima
- ③ **Fuerza de compensación**
  - ajustable a través de tornillo de regulación
- ④ **Recorrido de ajuste**
  - ajustable de forma continua
- ⑤ **Émbolo de enclavamiento**
  - de forma céntrica a través de émbolo cónico
- ⑥ **Enclavamiento excéntrico**
  - a través de émbolo neumático con disco de fricción
- ⑦ **Guía lineal**
  - para la absorción de elevadas fuerzas y momentos
- ⑧ **Placa de compensación**
  - para la compensación de errores de posición en la dirección XY

## ► ESQUEMA NEUMÁTICO



Válvula	Estado	Émbolo de enclavamiento enclavado	Émbolo de enclavamiento desenclavado	Enclavamiento fuera de centro activado	Enclavamiento fuera de centro desactivado
1.0	a	High	Low	High	Low
	0	Low	High	Low	High
	b	High	Low	Low	High

# COMPENSADORES DE EJES

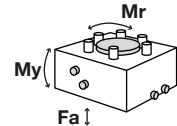
## TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1100

### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



#### ► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr [Nm]	100
My [Nm]	100
Fa [N]	2300

### ► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



Soporte de detector

KB8K



Tornillo cilíndrico con hexágono interior

C7984080169

### ► ACCESORIOS RECOMENDADOS



Detección alternativa

KHA1000-8



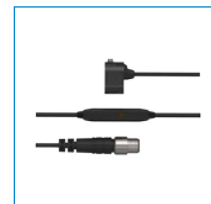
Detector inductivo - Conector M8

NJ8-E2S



Racor recto

GV1-8X8



Detección magn. posición émbolo

ZUB088932



Detector inductivo - Cable 5 m

NJ8-E2



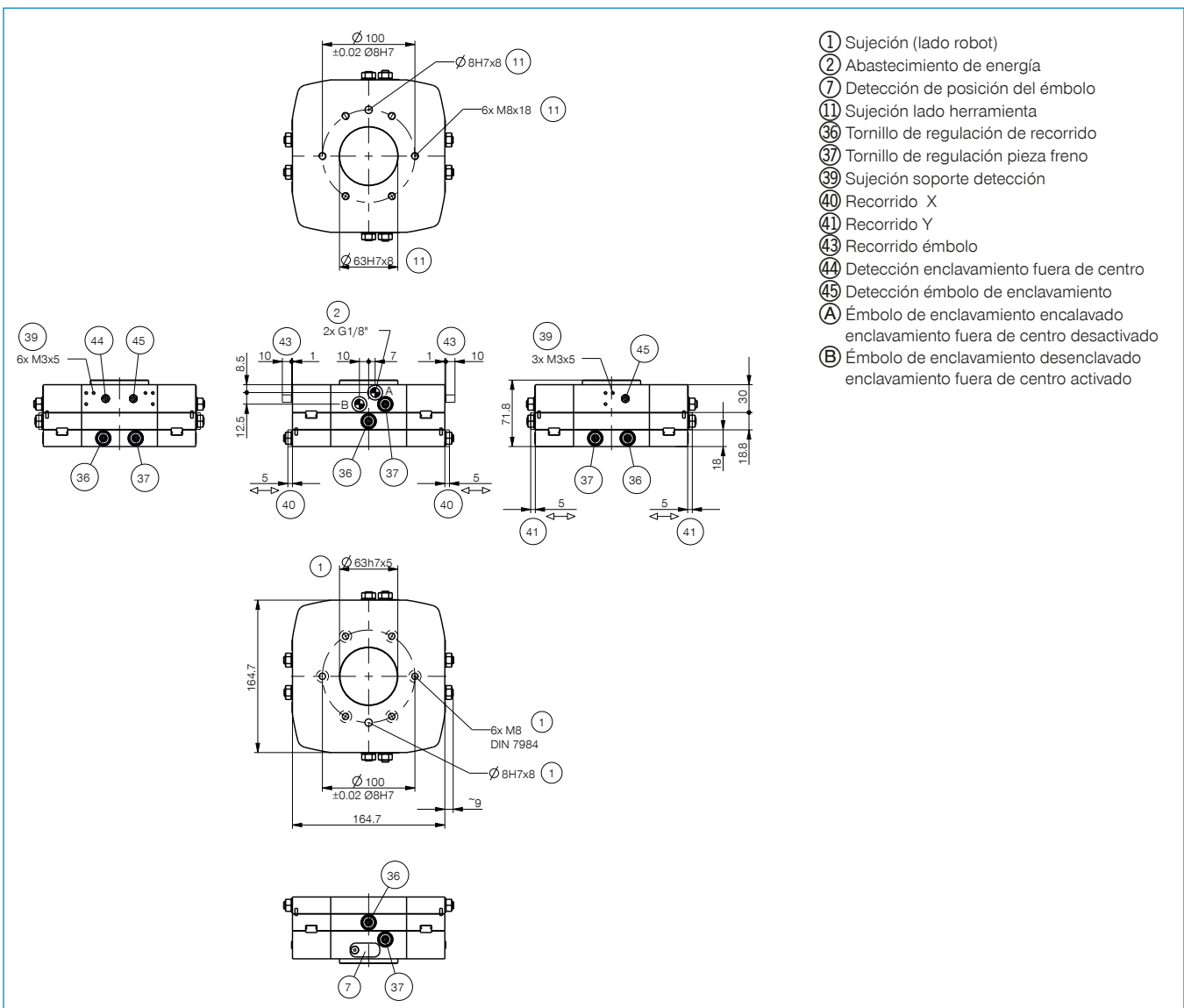
Racores angulares

WV1-8X8

Referencia	Datos técnicos*
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 100
Peso de manipulación recomendado [kg]**	28
Carrera X/Y nivel +/- [mm]	5
Fuerza de sujeción centrada [N]	600
Fuerza de sujeción descentrada [N]	350
Presión de servicio máx. [bar]	8
Temperatura de servicio mín. [°C]	5
Temperatura de servicio máx. [°C]	+80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	16
Momento de inercia [kg/cm²]	231
Peso [kg]	5.3

\* Todos los datos verificados con 6 bar

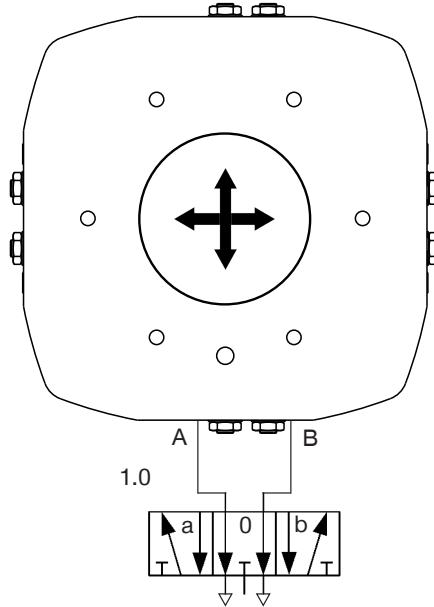
\*\* Con montaje centrado



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ⑦ Detección de posición del émbolo
- ⑪ Sujeción lado herramienta
- ③⑥ Tornillo de regulación de recorrido
- ③⑦ Tornillo de regulación pieza freno
- ③⑨ Sujeción soporte detección
- ④⑩ Recorrido X
- ④① Recorrido Y
- ④③ Recorrido émbolo
- ④④ Detección enclavamiento fuera de centro
- ④⑤ Detección émbolo de enclavamiento
- Ⓐ Émbolo de enclavamiento enclavado  
enclavamiento fuera de centro desactivado
- Ⓑ Émbolo de enclavamiento desenclavado  
enclavamiento fuera de centro activado

# COMPENSADORES DE EJES SERIE XYR

## ► ESQUEMA NEUMÁTICO



Válvula	Estado	Émbolo de enclavamiento enclavado	Émbolo de enclavamiento desenclavado	Enclavamiento fuera de centro activado	Enclavamiento fuera de centro desactivado
1.0	a	High	Low	High	Low
	0	Low	High	Low	High
	b	Low	Low	High	High