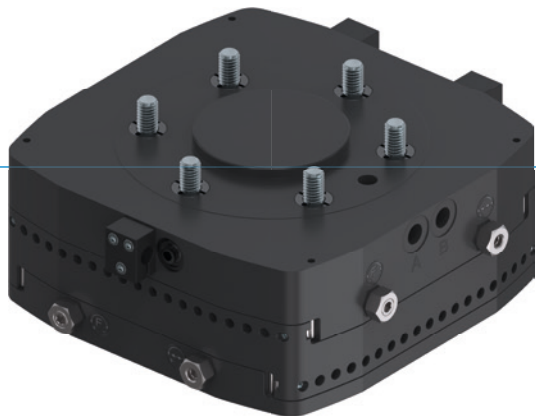


COMPENSADORES DE EJES

SERIE XYR1000

▶ 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

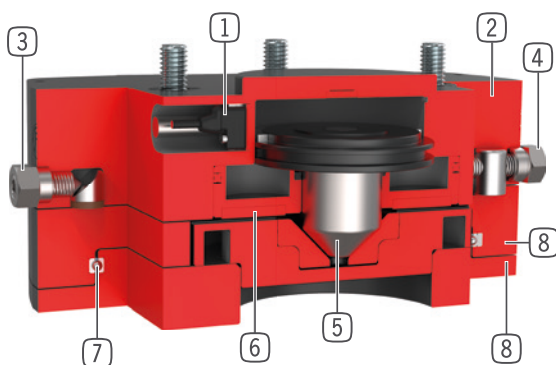


▶ **A nuestros productos les encantan los retos.**

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.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Detección de la posición del émbolo**
 - a través de detector magnético
 - 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 (a partir del tamaño 1063)
- 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

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Carrera X/Y nivel +/- [mm]	Fuerza de sujeción centrada [N]	Fuerza de sujeción descentrada [N]
XYR1040	TK 40	3	150	30
XYR1050	TK 50	3.5	250	50
XYR1063	TK 63	4.5	400	125
XYR1080	TK 80	5.5	600	250
XYR1100	TK 100	6.0	900	450
XYR1125	TK 125	8.0	1500	600
XYR1160	TK 160	10.0	2000	1000
XYR1200	TK 200	12.5	3000	1250

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

COMPENSADORES DE EJES

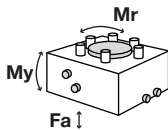
TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1125

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Fuerzas y momentos

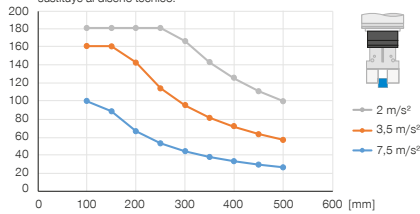
Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr [Nm]	200
My [Nm]	200
Fa [N]	4350

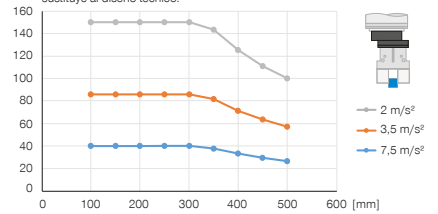
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



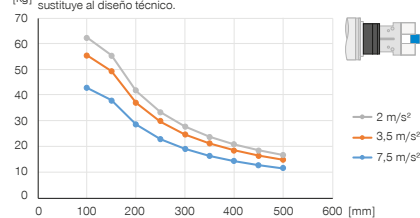
► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



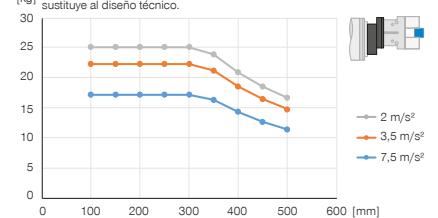
► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



3 [pieza]
Soporte de detector
KB8K



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984100309

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



KHA1000-8
Detección alternativa



SEÑAL



NJ8-E2
Detector inductivo - Cable 5 m

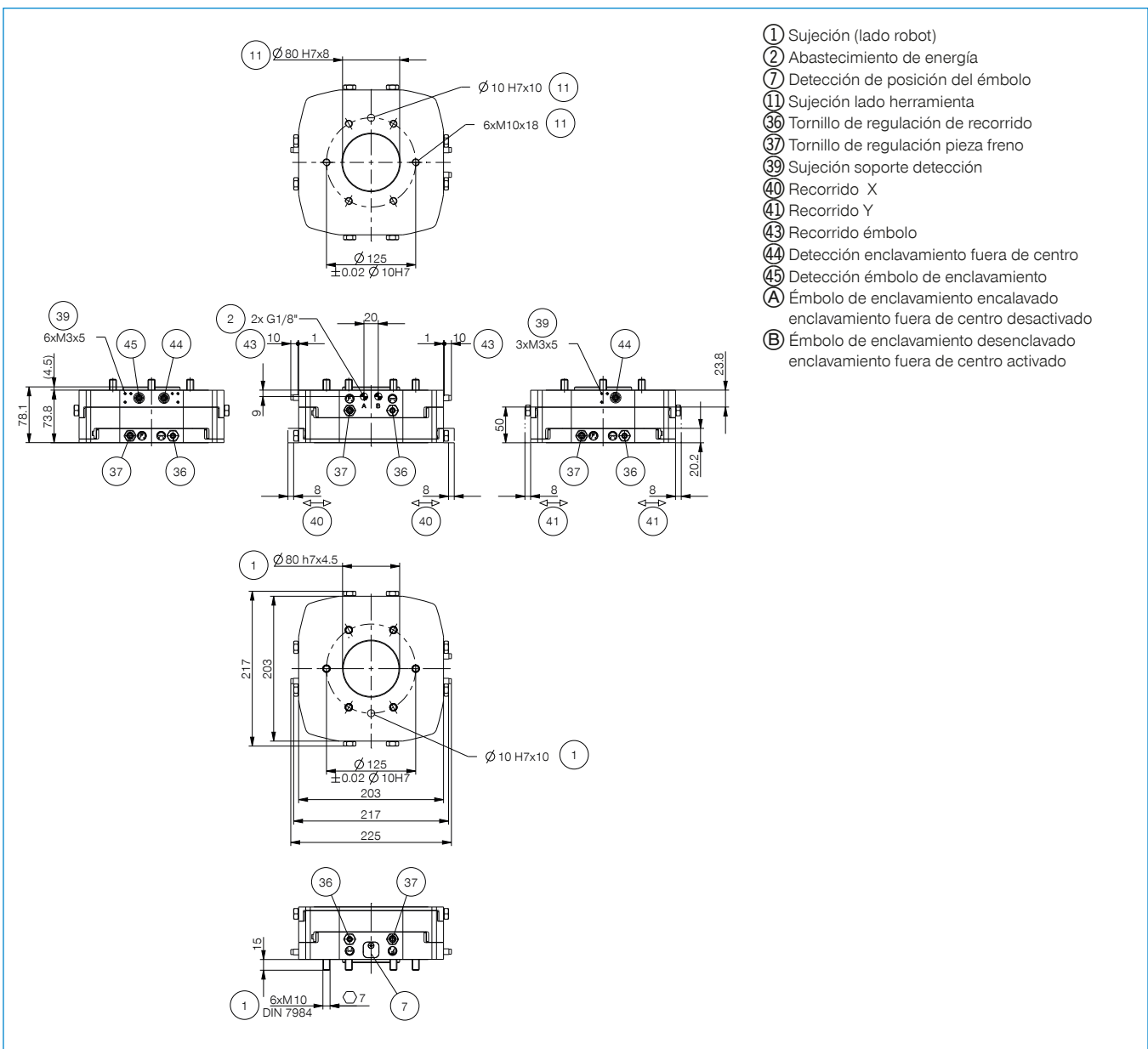


NJ8-E2S
Detector inductivo - Conector M8



ZUB109826
Detección magn. posición émbolo

Referencia	Datos técnicos
	XYR1125-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125
Carrera X/Y nivel +/- [mm]	8.0
Fuerza de sujeción centrada [N]	1500
Fuerza de sujeción descentrada [N]	600
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo centrado [cm ³]	113
Volumen de cilindro por ciclo descentrado [cm ³]	64
Momento de inercia [kgcm ²]	506.0
Peso [kg]	7.9



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ⑦ Detección de posición del émbolo
- ⑪ Sujeción lado herramienta
- ⑶ Tornillo de regulación de recorrido
- ⑷ Tornillo de regulación pieza freno
- ⑸ Sujeción soporte detección
- ⑹ Recorrido X
- ⑺ Recorrido Y
- ⑻ Recorrido émbolo
- ⑼ Detección enclavamiento fuera de centro
- ⑽ Detección émbolo de enclavamiento
- Ⓐ Émbolo de enclavamiento enclavado
- enclavamiento fuera de centro desactivado
- Ⓑ Émbolo de enclavamiento desenclavado
- enclavamiento fuera de centro activado

