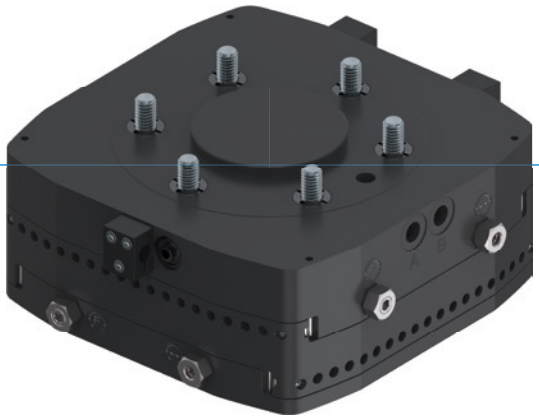
轴补偿模块
XYR1000 系列

▶ 产品优点



▶ **可调节平衡力和行程**

通过调节螺丝,您可以在最短时间内将均衡器根据您的应用调节到最佳

▶ **扁平设计**

这个结构减少了机械手端到负载端距离,降低对机器人的力矩负载要求,从而可选择更经济划算的机器人型号

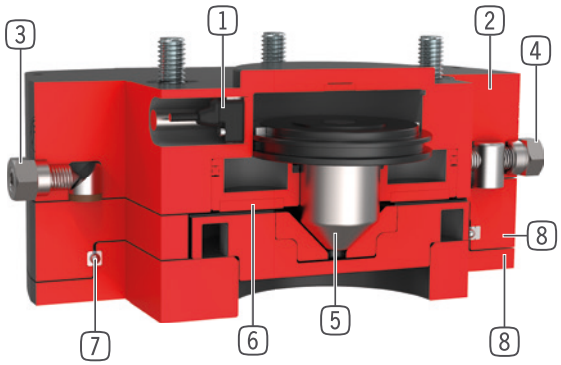
▶ **可中心或偏心固定**

根据您的需要,您可锁紧或中心锁紧均衡器位置最佳工序的助手

▶ 面向您具体应用的合适产品

▶ **我们的产品钟爱挑战!**
无论哪种极端条件,无论置身世界何方,我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **活塞位置检测**
- 通过磁场传感器
- 随厂包括

2 **坚固且轻的外壳**
- 硬涂层铝合金
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准
- 总高度最低

3 **补偿力**
- 通过调节螺丝调节

4 **补偿行程**
- 可调节针的伸缩长度(1063型号以上)

5 **锁紧活塞**
- 通过锥形销定心

6 **偏心锁紧**
- 通过气动活塞的摩擦接触实现

7 **线性导轨**
- 达到最高的力和力矩

8 **补偿板**
- 用于平衡XY方向的位置偏差

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	X/Y轴行程 +/- [mm]	中心保持力 [N]	非中心保持力 [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

▶ 更多详情请上网查询

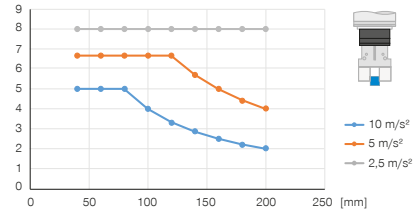
所有信息查询请点击:www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

轴补偿模块
XYR1040 尺寸型号

▶ 产品规格

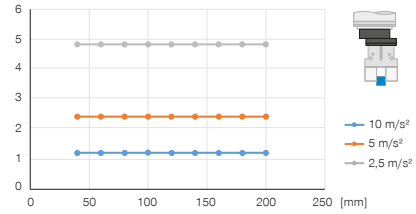
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



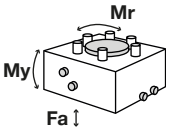
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

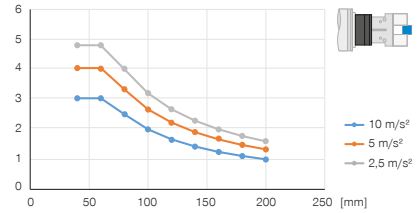
显示静态力和力矩



Mr [Nm]	10
My [Nm]	10
Fa [N]	250

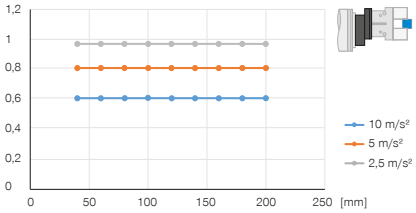
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供

4 [个]
气缸螺丝
C7984060149

▶ 配件建议

能源供应

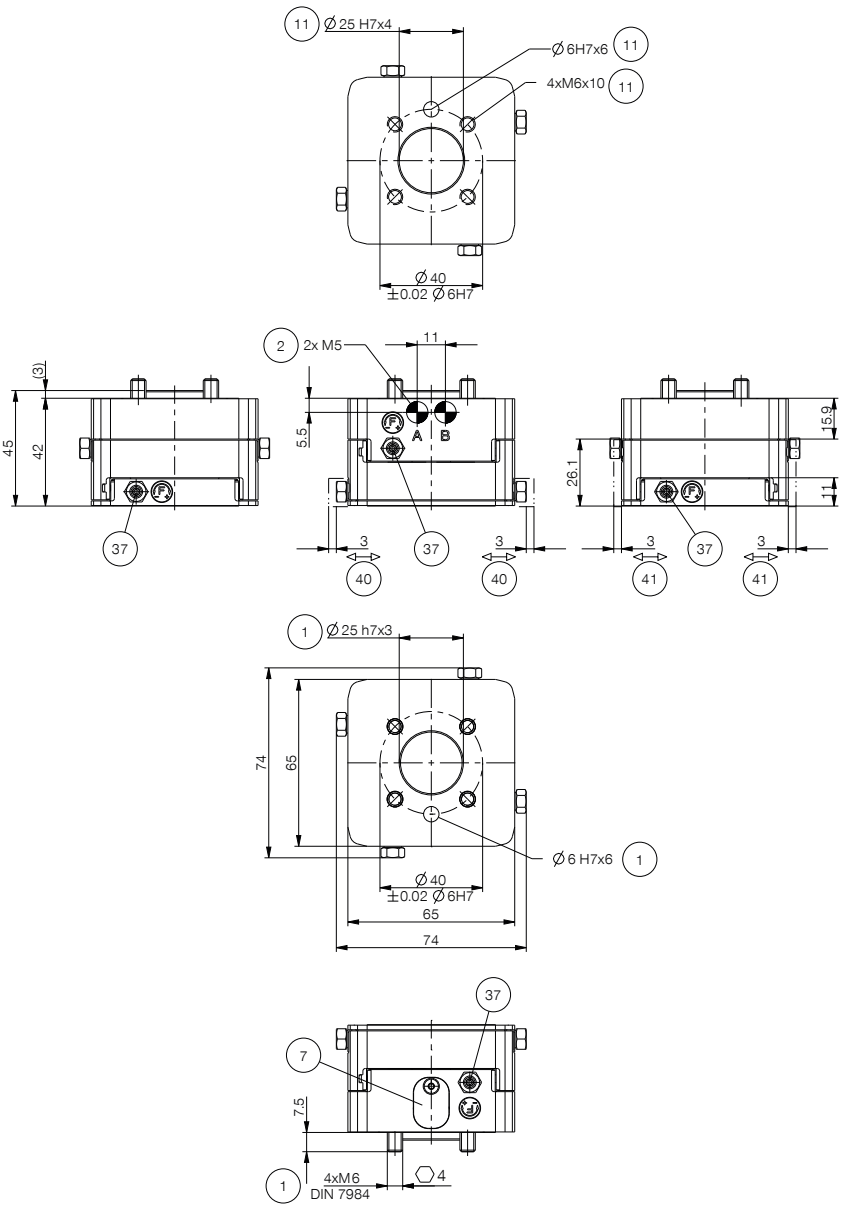
GVM5
直插接头-快接式

WVM5
角度接头-快接式

传感器

ZUB109817
活塞位置检测

	▶ 技术数据
定购编号	**XYR1040-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
X/Y轴行程 +/- [mm]	3
中心保持力 [N]	150
非中心保持力 [N]	30
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	6
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	3
惯性矩 [kgcm²]	3.4
重量 [kg]	0.5



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
Ⓐ 锁紧活塞上锁, 偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁, 偏心夹持启用