



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Module linéaire KLM 25

Utilisable de manière modulaire Robuste. Fiable.

Module linéaire KLM

Module linéaire avec entraînement pneumatique et guidage à billes

Domaines d'application

Pour utilisation dans des environnements propres et légèrement pollués Mouvements linéaires économiques simples ou, en combinaison comme systèmes de positionnement multi-axes pour l'assemblage et la manipulation.



Avantages – Vos bénéfices

Logement double des arbres de guidage dans les douilles à billes. pour des prises de charge élevées et des répétabilité < 0,015 mm

Amortisseurs et détecteurs intégrés dans l'encombrement du module pour des déplacements sans vibrations et la détection de fin de position

Axes de guidage robustes pour une grande rigidité

Facteurs de capacité de charge élevés dans toutes les directions de charge

Alésages de fixation standardisés pour de nombreuses combinaisons avec d'autres composants du système modulaire

Plusieurs positions intermédiaires possibles. pour une flexibilité maximale d'applications

Dispositif anti-chute grâce à une cartouche de serrage pour la sécurité lors des arrêts d'urgence



Tailles
Quantité: 4



Poids
0.5 .. 13.2 kg



Force d'entraînement
67 .. 753 N



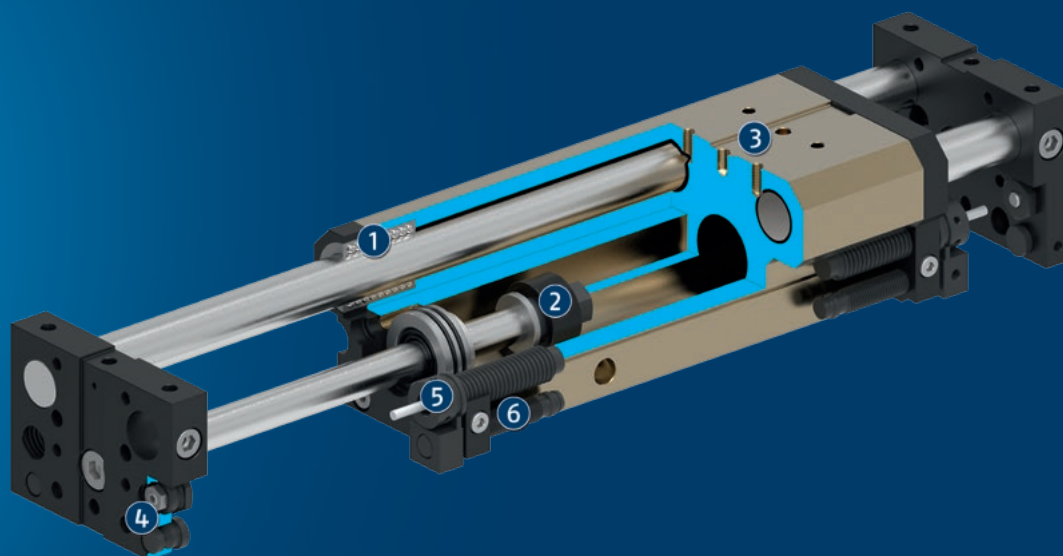
Course
13 .. 300 mm



Répétabilité
0.02 .. 0.03 mm

Description du fonctionnement

Le module linéaire est intégré via un corps de base, entraîné par un vérin pneumatique à double effet et guidé à l'aide de deux barres de guidage opposées pour éviter toute déformation.



- ① **Guidage à billes**
sans jeu à faible friction
- ② **Entraînement**
Cylindres puissants à tige de piston
- ③ **Schéma de fixation**
Complètement intégrée dans le module
- ④ **Réglage d'amortissement**
Réglage des caractéristiques de l'amortisseur
- ⑤ **Réglage des fins de course**
Réglage confortable grâce à un filetage d'amortisseur
- ⑥ **Détection**
avec entraîneur de capteur pour un réglage confortable

Informations générales concernant la gamme

Matériau du corps: Alliage d'aluminium anodisé

Guidage: Guidage à billes

Actionnement: pneumatique, par air comprimé filtré selon la norme ISO 8573-1:2010 [7:4:4].

Etendue de la livraison: Amortisseur hydraulique et support pour détecteur de proximité

Garantie: 24 mois

Caractéristiques de la durée de vie: sur demande

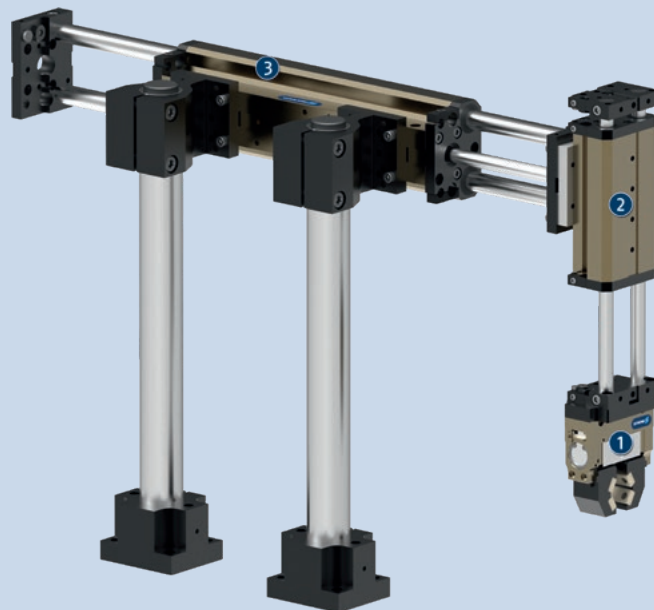
Répétabilité: se définit comme étant la dispersion de la position fin de course pour 100 cycles successifs.

Temps de déplacement: représentent des temps de mouvement nets du chariot ou du corps de base. Les temps de commutation des distributeurs, les temps de remplissage des tuyaux, ou les temps de réponse des automates ne sont pas inclus et doivent être pris en compte lors du calcul des temps de cycle.

Course: est la course nominale maximale de l'unité. Elle peut être réduite des deux côtés par les amortisseurs.

Choix ou dimensionnement: Pour une configuration ou un calcul de contrôle des unités, nous recommandons l'utilisation de notre logiciel Toolbox, disponible en ligne. Un calcul de vérification de l'unité sélectionnée doit être réalisé afin d'éviter une surcharge.

Conditions ambiantes: Les modules sont principalement conçus pour des applications dans des conditions ambiantes propres. Veuillez tenir compte du fait que, dans des conditions ambiantes difficiles, la durée de vie des modules peut être raccourcie et que SCHUNK décline pour cela toute garantie. N'hésitez pas à nous contacter.



Exemple d'application

Unité de tri pour petites pièces nécessitant une course de pince particulièrement importante en raison de la diversité de leurs dimensions

① Pince parallèle à 2 doigts KGG avec doigts de préhension spécifiques à la pièce à manipuler

② Module linéaire KLM pour mouvement vertical

③ Module linéaire CLM pour mouvement horizontal

SCHUNK vous en offre plus ...

Les composants suivants augmentent encore la productivité du produit – pour un maximum de fonctionnalité, flexibilité, fiabilité et suivi de fabrication.



Vérin à palette



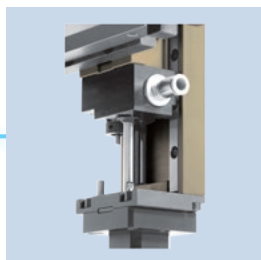
Plateau à indexation rotatif



Pince pour petites pièces



Pince universelle



Dispositif anti-chute



Piston de butée
intermédiaire



Système de support à colonne



Module de préhension rotatif



Clapets anti-retour



DéTECTEURS inductifs

① Des informations supplémentaires sur ces produits sont disponibles sur les pages produits suivantes ou sur notre site internet [schunk.com](https://www.schunk.com).

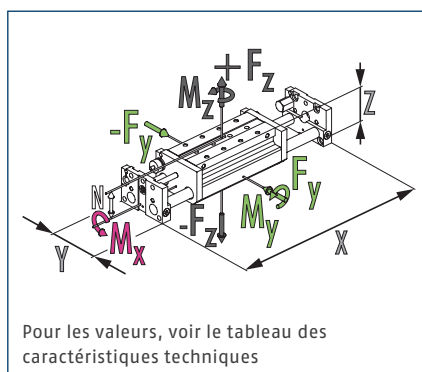
Options et informations particulières

Variante de dispositif anti-chute: empêche la descente de la structure en cas de coupure soudaine d'énergie. Ce module peut être combiné en standard avec de nombreux composants du système modulaire. Nous sommes là pour vous conseiller.

Graisse alimentaire: Le produit contient en standard des graisses conformes aux normes alimentaires. Les exigences de la norme EN 1672-2:2020 ne sont pas entièrement satisfaites. Les certificats NSF correspondants sont disponibles sur le site <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> en utilisant les informations sur les graisses figurant dans la notice d'utilisation. Les composants tels que les roulements, les guidages linéaires ou les amortisseurs ne sont pas pourvus de graisses conformes aux normes alimentaires.



Dimensions et charges max.

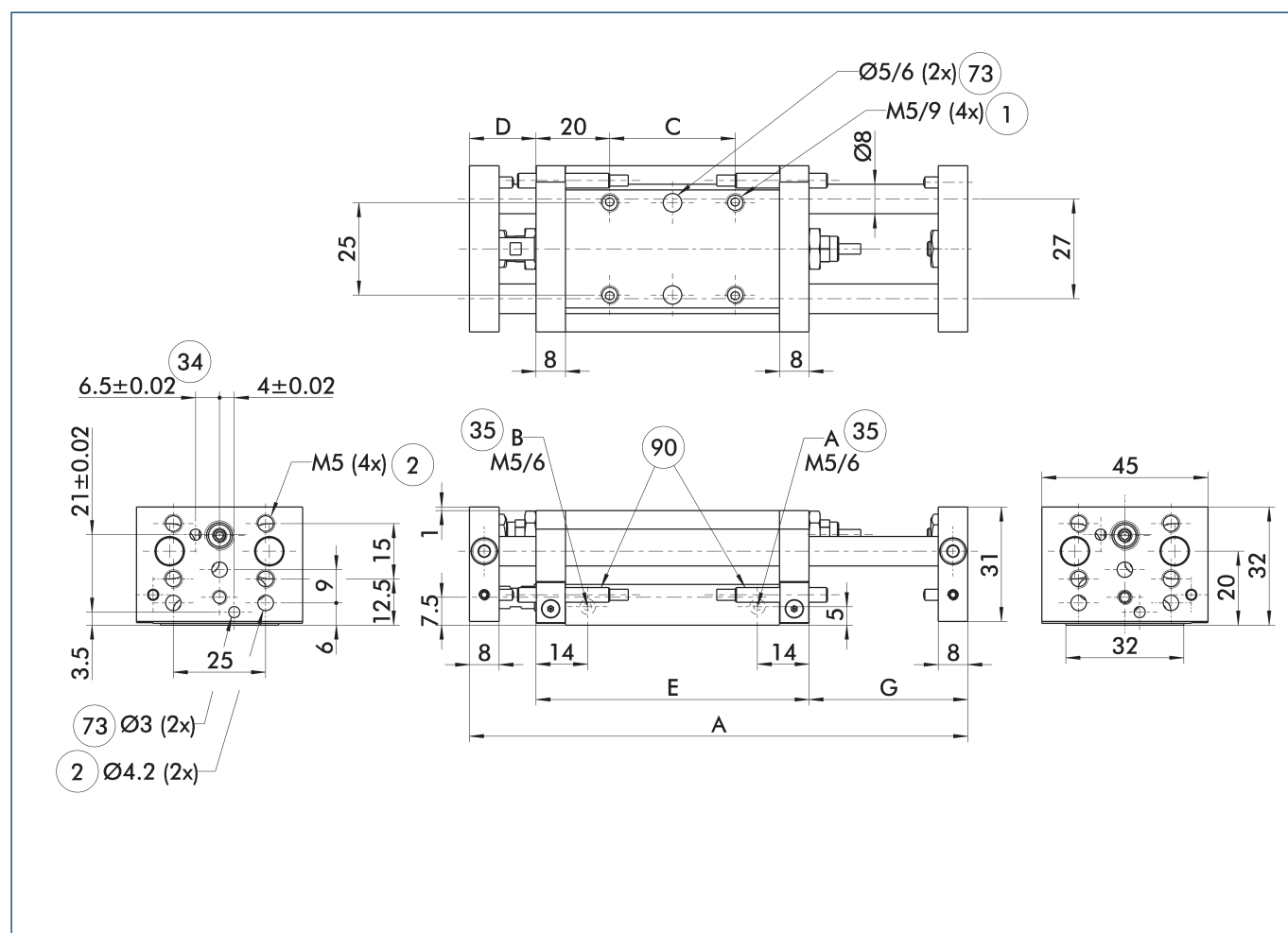


- ① Les forces et les couples indiqués sont des valeurs maximales pour une charge individuelle. Si plusieurs forces et/ou couples se produisent simultanément, le cas d'application peut être calculé avec la Toolbox. La force F_y peut uniquement être calculée via la Toolbox.

Caractéristiques techniques

Description		KLM 25-H025	KLM 25-H042	KLM 25-H059
ID		0314010	0314011	0314012
Course	[mm]	25	42	59
Sortir force	[N]	67	67	67
Force de retrait	[N]	50	50	50
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Diamètre du piston	[mm]	12	12	12
Diamètre du tenon	[mm]	6	6	6
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	3/6/8	3/6/8	3/6/8
Volume du cylindre/10 mm par course double	[cm³]	1.13	1.13	1.13
Longueur totale	[mm]	135	169	203
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:1999		6	6	6
Poids	[kg]	0.5	0.58	0.66
Concept d'entraînement		Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston
Dimensions X x Y x Z	[mm]	135 x 45 x 32	169 x 45 x 32	203 x 45 x 32
Distance N (pour la charge de moment)	[mm]	20	20	20
Moments Mx max./My max./Mz max.	[Nm]	3/10.5/10.5	1.9/9.5/9.5	1.3/8.5/8.5
Forces Fz max.	[N]	223	142	97

Vue principale

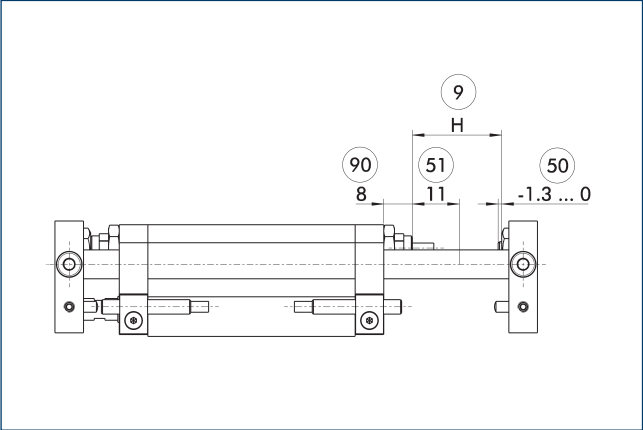


Le module linéaire peut être fixé sur le corps de base ou au niveau des plaques frontales. La structure peut également être fixée au choix sur le chariot ou le corps de base. Cette vue montre la fixation du module sur le corps de base et la fixation de la structure sur les plaques frontales.

- A Raccordement principal - unité linéaire déployée
- B Raccordement principal - unité linéaire rétractée
- ① Raccord unité linéaire
- ② Fixation de la charge
- ③④ Des deux côtés
- ③⑤ face arrière
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑩ Détecteurs inductifs

Description	ID	A	C	Nombre C	D	E	G
		[mm]	[mm]		[mm]	[mm]	[mm]
KLM 25-H025	0314010	135	34	1	18	74	43
KLM 25-H042	0314011	169	34	1	18	91	60
KLM 25-H059	0314012	203	34	2	18	108	77

Réglage fin



- ⑨ Course utile

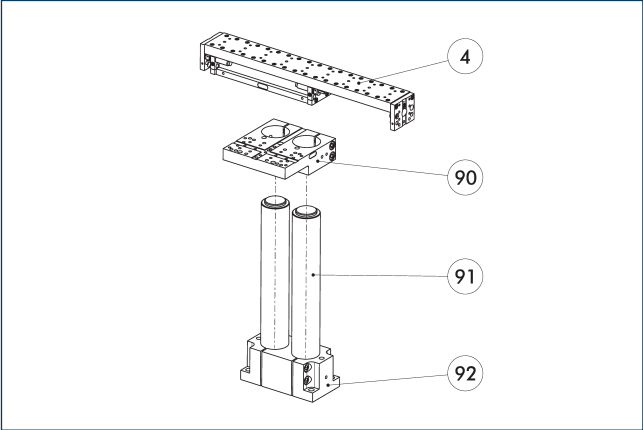
⑤① Plage de réglage de la course

⑤① Plage de réglage de la course d'amortissement
- ⑤① Plage de réglage de course

⑨① Cette cote ne doit pas être dépassée.

Cette figure représente les possibilités de réglage précis de la course.

Montage sur le système de structure de colonne



- ④ Unité linéaire

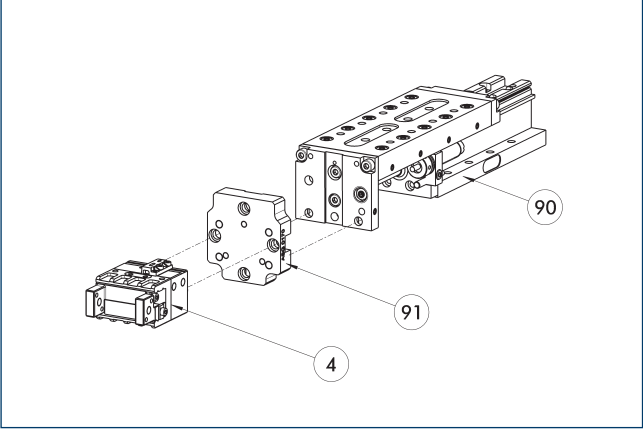
⑨① Plaque de montage double APDH
- ⑨① Colonnes chromées dur, affûtées

⑨② Embase double SOD

Cette unité peut être montée en standard sur le système de montage à colonnes. Vous trouverez l'agencement adapté à votre application dans le logiciel Kombibox disponible en ligne.

Description	ID	Diamètre de colonne	Matière
		[mm]	
Plaque support du système d'assemblage à colonne			
APDH 20	0313614	20	Aluminium
APDV 20	0313616	20	Aluminium
APDV 35	0313896	35	Aluminium
APEH 20	0313613	20	Aluminium
APEH 35	0313893	35	Aluminium
APEV 20	0313615	20	Aluminium
APEV 35	0313895	35	Aluminium

Assemblage automatisé modulaire

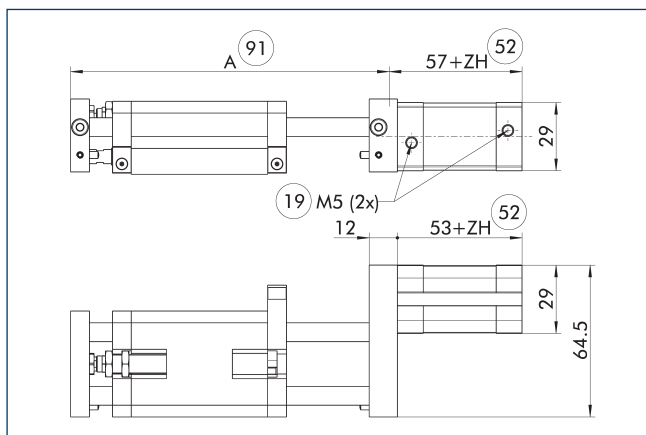


- ④ Pincettes de préhension

⑨① Module linéaire CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM
- ⑨① Plaque interface ASG

Les pincettes et modules linéaires peuvent être combinés à l'aide de plaques d'adaptation standard du système d'assemblage modulaire. Pour plus d'informations, se reporter à notre catalogue « Assemblage modulaire automatisé ».

Butée intermédiaire ZZA côté piston



①⑨ Raccordement pneumatique

⑤② Course intermédiaire

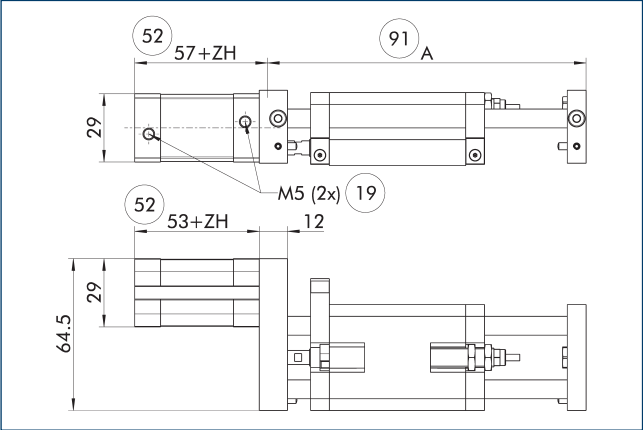
⑨① Longueur totale « A » de la variante sans course intermédiaire (voir tableau de mesure des variantes de course)

La position intermédiaire est mesurée depuis la position finale respective. La position intermédiaire peut être approchée par les deux côtés et peut se poursuivre dans la direction d'origine de la course. La force de maintien correspond à la force du piston de la butée intermédiaire moins la force du piston du module linéaire.

Description	Force de maintien	Avec course de 0 mm	Poids par course de 1 mm
	[N]	[kg]	[kg]
Butée intermédiaire			
ZZA 28	54	0.2	0.002

① Exemple de commande KLM 25-H059-ZZA028-H15

Butée intermédiaire ZZA côté tige de piston



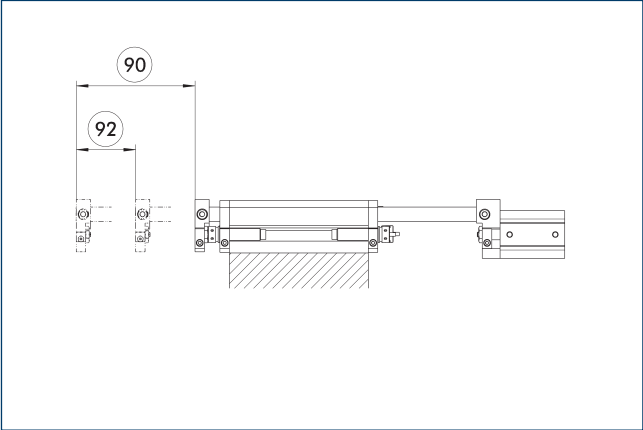
- 19 Raccordement pneumatique
- 52 Course intermédiaire
- 91 Longueur totale « A » de la variante sans course intermédiaire (voir tableau de mesure des variantes de course)

La position intermédiaire est mesurée depuis la position finale respective. La position intermédiaire peut être approchée par les deux côtés et peut se poursuivre dans la direction d'origine de la course. La force de maintien correspond à la force du piston de la butée intermédiaire moins la force du piston du module linéaire.

Description	Force de maintien	Avec course de 0 mm	Poids par course de 1 mm
	[N]	[kg]	[kg]
Butée intermédiaire			
ZZA 29	54	0.2	0.002

Exemple de commande KLM 25-H059-ZZA029-H15

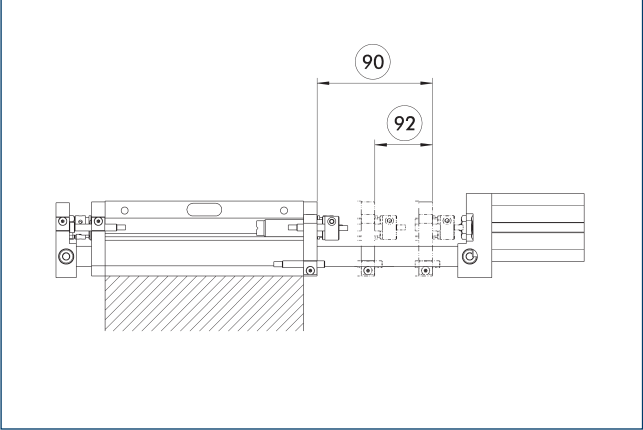
Conception - Variante 1



- 90 Course utile
- 92 Course intermédiaire

La course intermédiaire correspondante (ZH) est calculée en soustrayant la course cylindrique de la butée intermédiaire de la course utile du module. Le réglage de la course intermédiaire est de ± 3 mm.

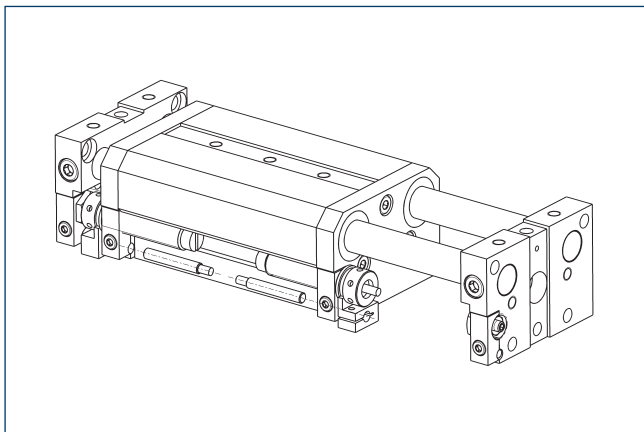
Conception - Variante 2



- 90 Course utile
- 92 Course intermédiaire

La course intermédiaire correspondante (ZH) est calculée en soustrayant la course cylindrique de la butée intermédiaire de la course utile du module. Le réglage de la course intermédiaire est de ± 3 mm.

Détecteurs de proximité inductifs



Détecteur de position finale assemblé directement.

Description	ID	Souvent combiné
Détecteurs inductifs		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	●
INK 40-S	0301555	
Détecteur inductif avec sortie e câble latérale		
IN 40-S-M12-SA	0301577	
IN 40-S-M8-SA	0301473	●
INK 40-S-SA	0301565	
Câbles		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Rallonge de câble		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Deux détecteurs sont nécessaires par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection.



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

