



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Module de translation HLM

Utilisable de manière modulaire Compacte. Robuste.

Module de translation HLM

Module de course avec longueur optimisée, avec entraînement pneumatique et paliers à galets croisés préchargés, sans jeu

Domaines d'application

Pour le levage des pièces dans un environnement peu encrassé comme dans le domaine du montage, des essais, des laboratoires et en pharmacie.

Avantages – Vos bénéfices

Principe de guidage rouleaux croisés et construction solide garantissent des prises de charge élevés et des grandes précisions de position finale dans toutes les positions de montage

Rouleaux croisés précontraints Aucun jeu

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

Alésages de fixation standardisés et dimensions de fixation identiques à la gamme LM. pour de nombreuses combinaisons avec d'autres composants du système modulaire

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

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



Tailles
Quantité: 4



Poids
0.5 .. 5.64 kg



Force d'entraînement
67 .. 482 N



Course
25 .. 150 mm



Répétabilité
0.01 .. 0.02 mm

Description du fonctionnement

Le mouvement de glissement linéaire est facilité par un piston d'entraînement actionné à l'air comprimé.



- ① **Guidage à rouleaux**
Précontraint et sans jeu
- 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 **Fixation du module**
Fixation confortable par le haut

Informations générales concernant la gamme

Matériau du corps: Alliage d'aluminium anodisé

Guidage: Guidages à rouleaux croisés précontraints sans jeu

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

Etendue de la livraison: avec amortisseurs

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.

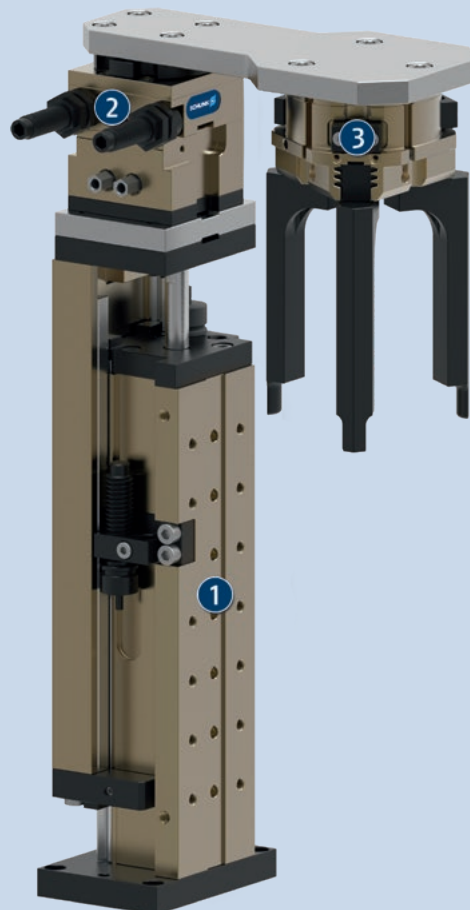
Choix ou dimensionnement: Pour une configuration ou un calcul de contrôle des unités, nous recommandons l'utilisation de notre logiciel Toolbox, disponible en ligne. Un calcul de vérification de l'unité sélectionnée doit être réalisé afin d'éviter une surcharge.

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

Chargeuse de levage/tournage pneumatique pour le chargement de tables indexables rotatives

- ❶ Module de translation HLM
- ❷ Unité de rotation à palette RM
- ❸ Pince concentrique à 3 doigts PZN-plus

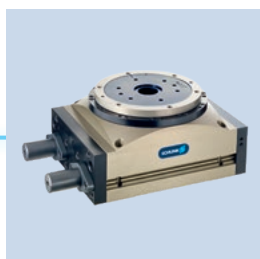


SCHUNK vous en offre plus ...

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



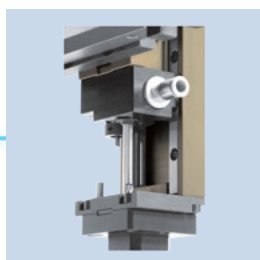
Pince pour petites pièces



Pince universelle



Clapets anti-retour



Dispositif anti-chute



Système de support à colonne



Module de préhension rotatif



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).

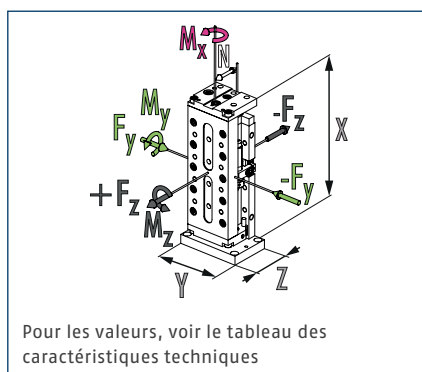
Options et informations particulières

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

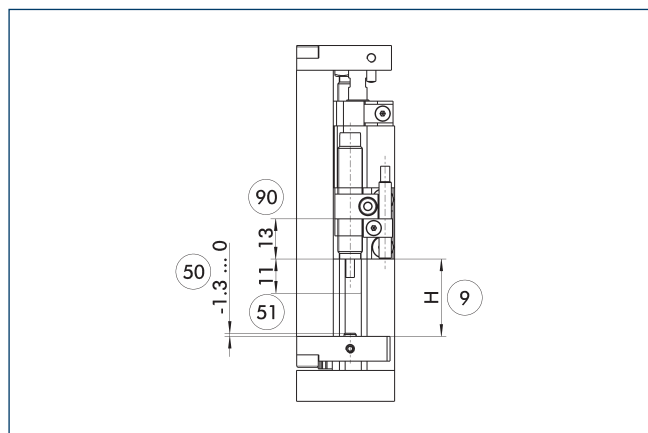
Description		HLM 25-H025	HLM 25-H042	HLM 25-H059
ID		0314580	0314581	0314582
Course	[mm]	25	42	59
Sortir force	[N]	67	67	67
Force de retrait	[N]	50	50	50
Répétabilité	[mm]	0.01	0.01	0.01
Diamètre du piston	[mm]	12	12	12
Diamètre du tenon	[mm]	6	6	6
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	3/6/8	3/6/8	3/6/8
Volume du cylindre/10 mm par course double	[cm ³]	1.13	1.13	1.13
Longueur totale	[mm]	115	140	165
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60
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]	115 x 63 x 32	140 x 63 x 32	165 x 63 x 32
Distance N (pour la charge de moment)	[mm]	23	23	23
Moments Mx max./My max./Mz max.	[Nm]	6.1/4.7/2.35	7.3/5.7/2.85	8.5/6.7/3.35
Forces Fz max.	[N]	179	162	152

A	Raccordement principal - unité linéaire déployée	②	Fixation de la charge
B	Raccordement principal - unité linéaire rétractée	⑦③	Ajustement pour goupilles de centrage
①	Raccord unité linéaire	⑨①	Détecteurs inductifs

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

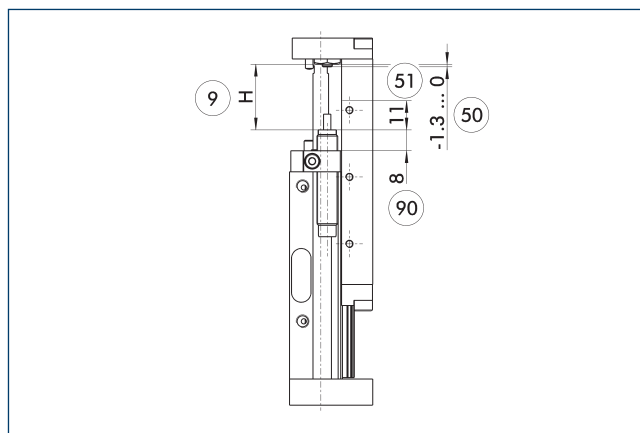
Réglage fin côté piston



- ⑨ Course utile
- 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 position sortie.

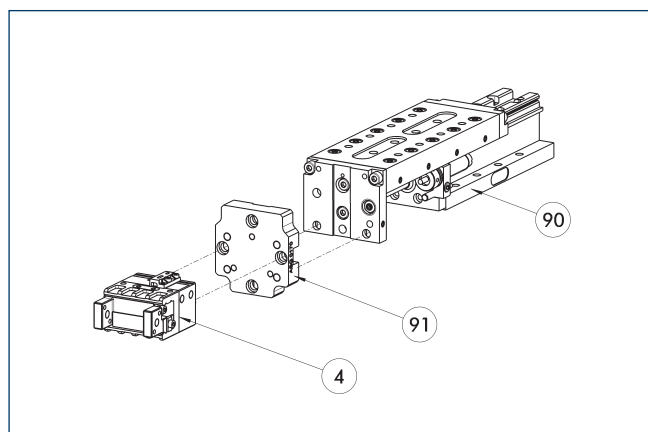
Réglage fin côté tige de piston



- ⑨ Course utile
- 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 position rentrée.

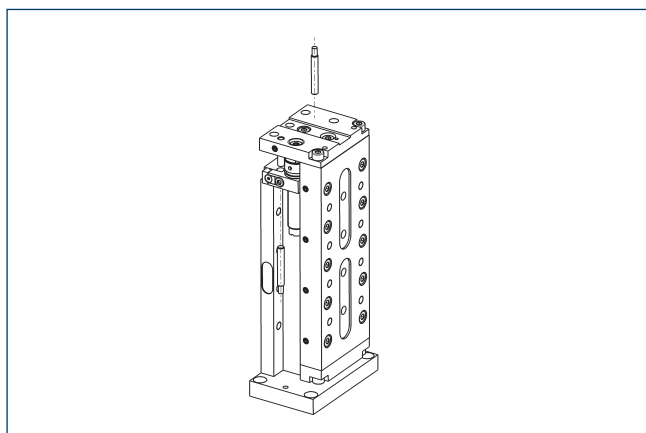
Assemblage automatisé modulaire



- ④ Pinces de préhension
- ⑨① Plaque interface ASG
- ⑨① Module linéaire CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM

Les pinces 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 ».

Détecteurs de proximité inductifs



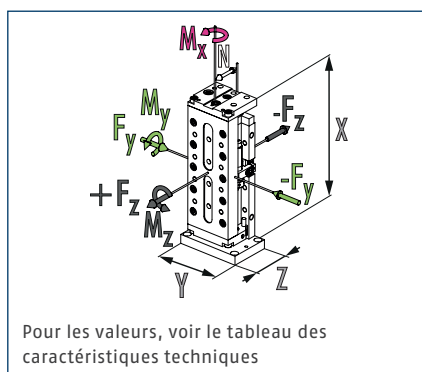
Détecteur de position finale assemblé directement.

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.



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		HLM 50-H025	HLM 50-H050	HLM 50-H075	HLM 50-H100
ID		0314583	0314584	0314586	0314574
Course	[mm]	25	50	75	100
Sortir force	[N]	120	120	120	120
Force de retrait	[N]	103	103	103	103
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02
Diamètre du piston	[mm]	16	16	16	16
Diamètre du tenon	[mm]	6	6	6	6
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	3/6/8	3/6/8	3/6/8	3/6/8
Volume du cylindre/10 mm par course double	[cm³]	2	2	2	2
Longueur totale	[mm]	126	166	201	241
Indice de protection IP		40	40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60
Poids	[kg]	0.85	1.07	1.25	1.36
Concept d'entraînement		Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston
Dimensions X x Y x Z	[mm]	126 x 70 x 45	166 x 70 x 45	201 x 70 x 45	241 x 70 x 45
Distance N (pour la charge de moment)	[mm]	34	34	34	34
Moments Mx max./My max./Mz max.	[Nm]	14/11.6/5.8	17/15.1/7.55	20/18.6/9.3	23/22.1/11.05
Forces Fz max.	[N]	407	372	338	328
Options et leurs caractéristiques					
Variante de dispositif anti-chute			HLM 50-H050-ASP	HLM 50-H075-ASP	HLM 50-H100-ASP
ID			0314585	0314587	0314577
Réduction de course nominale (côté tige piston)	[mm]		10	10	10
Poids	[kg]		1.1	1.28	1.39
Force de maintien statique	[N]		180	180	180
Jeu axial max. du serrage	[mm]		0.2	0.2	0.2
Pression min. de desserrage	[bar]		3	3	3

[illegible]

A	Raccordement principal – unité linéaire déployée	(35) face arrière
B	Raccordement principal – unité linéaire rétractée	(73) Ajustement pour goupilles de centrage
(1)	Raccord unité linéaire	(90) Détecteurs inductifs
(2)	Fixation de la charge	(92) Adapté au centreur LMZL

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

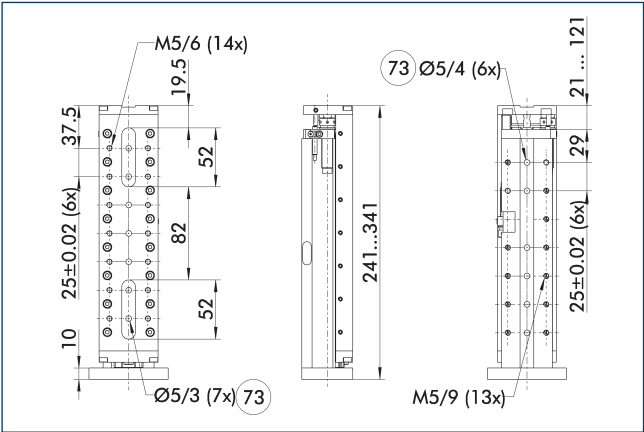
[illegible]

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

HLM 50

Module de translation

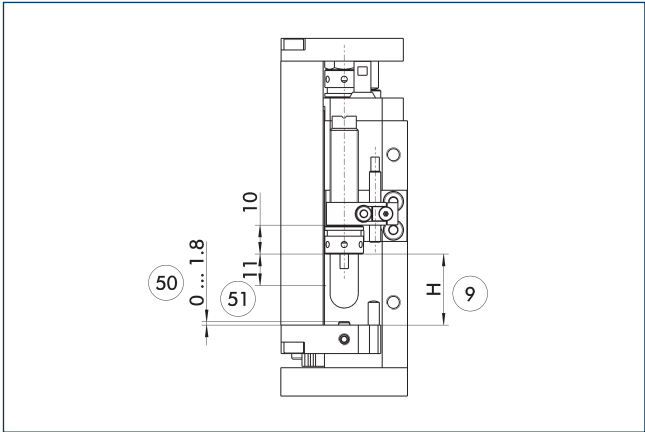
Variante HLM 50-H100



73 Ajustement pour goupilles de centrage

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

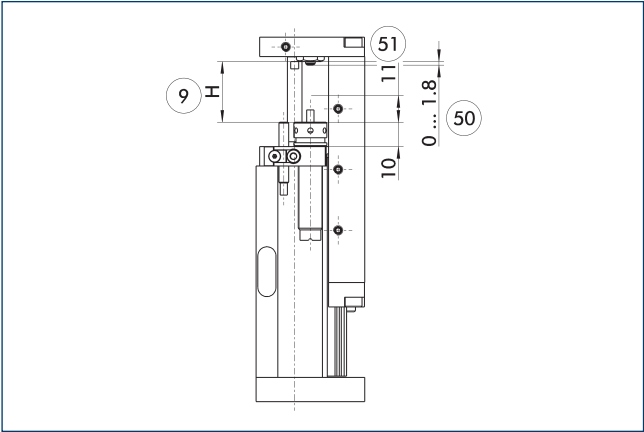
Réglage fin côté piston



9 Course utile
50 Plaque de réglage de la course d'amortissement
51 Plaque de réglage de course

Cette figure représente les possibilités de réglage précis de la position sortie.

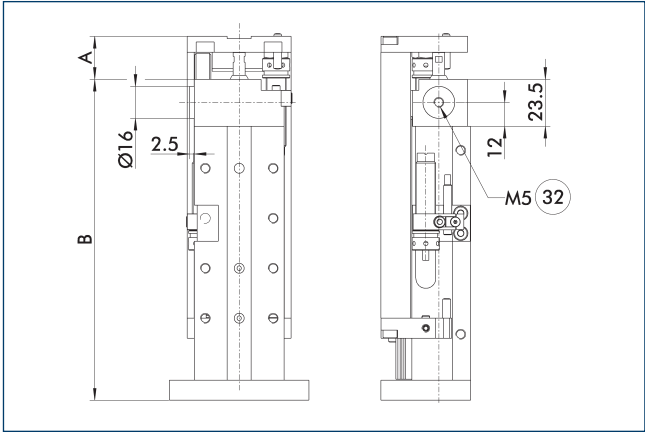
Réglage fin côté tige de piston



9 Course utile
50 Plaque de réglage de la course d'amortissement
51 Plaque de réglage de course

Cette figure représente les possibilités de réglage précis de la position rentrée.

Dispositif anti-chute

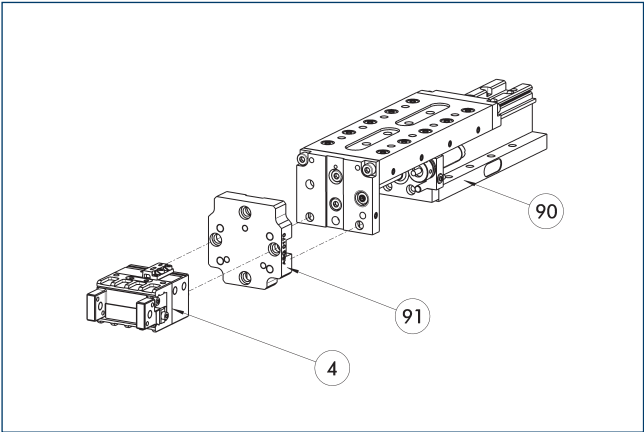


32 Raccord pneumatique pour frein d'arrêt

Le dispositif anti-chute empêche la chute de la masse en cas de perte d'énergie, notamment dans les situations d'arrêt d'urgence.

Description	A [mm]	B [mm]	
HLM 50-H050-ASP	15.5	160.5	
HLM 50-H075-ASP	15.5	195.5	
HLM 50-H100-ASP	15.5	235.5	

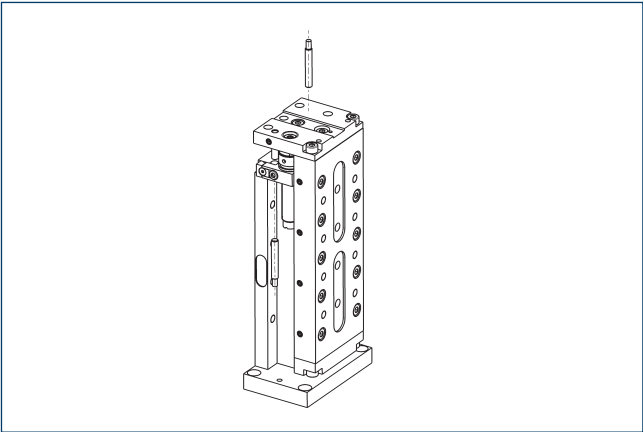
Assemblage automatisé modulaire



- ④ Pincettes de préhension
- ⑨① Plaque interface ASG
- ⑨① Module linéaire CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM

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 ».

Détecteurs de proximité inductifs



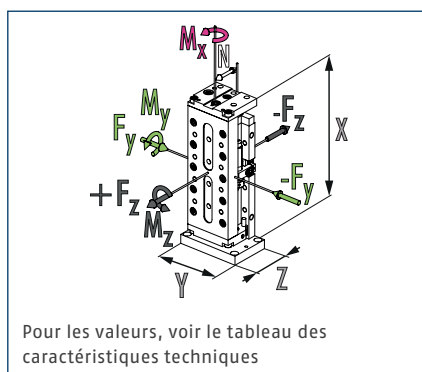
Détecteur de position finale assemblé directement.

Description	ID	Souvent combiné
Détecteurs inductifs		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	●
INK 40-S	0301555	
Détecteur inductif avec sortie à 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.



Dimensions et charges max.

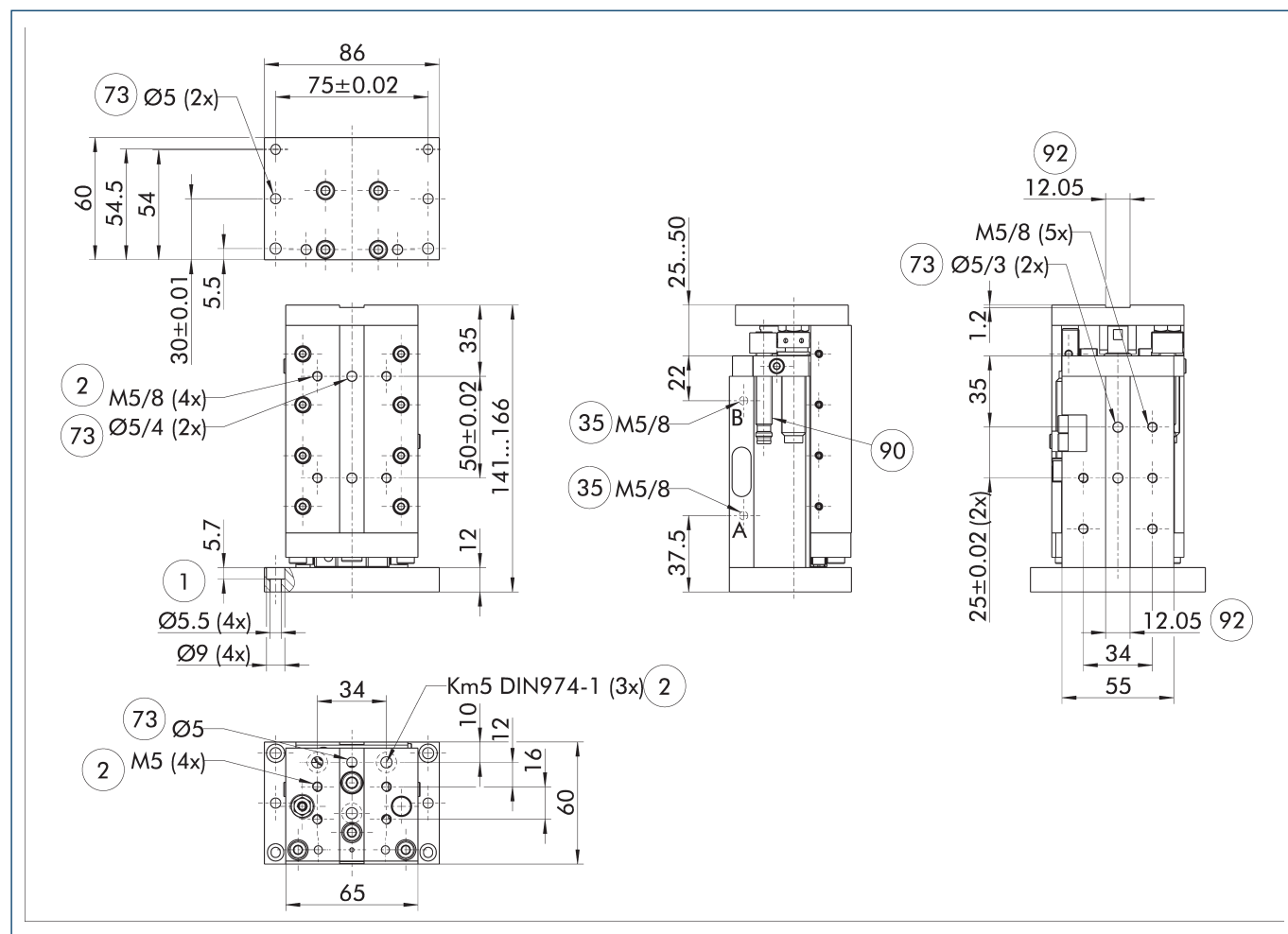


- ① Les forces et les couples indiqués sont des valeurs maximales pour une charge individuelle. Si plusieurs forces et/ou couples se produisent simultanément, le cas d'application peut être calculé avec la Toolbox. La force F_y peut uniquement être calculée via la Toolbox.

Caractéristiques techniques

Description		HLM 100-H025	HLM 100-H050	HLM 100-H075	HLM 100-H100	HLM 100-H125	HLM 100-H150
ID		0314588	0314589	0314591	0314593	0314575	0314576
Course	[mm]	25	50	75	100	125	150
Sortir force	[N]	294	294	294	294	294	294
Force de retrait	[N]	247	247	247	247	247	247
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Diamètre du piston	[mm]	25	25	25	25	25	25
Diamètre du tenon	[mm]	10	10	10	10	10	10
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	3/6/8	3/6/8	3/6/8	3/6/8	3/6/8	3/6/8
Volume du cylindre/10 mm par course double	[cm³]	4.9	4.9	4.9	4.9	4.9	4.9
Longueur totale	[mm]	141	179	216	254	329	329
Indice de protection IP		40	40	40	40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60
Poids	[kg]	1.62	1.92	2.27	2.57	3.17	3.17
Concept d'entraînement		Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston	Cylindres à tige de piston
Dimensions X x Y x Z	[mm]	141 x 86 x 45	179 x 86 x 60	216 x 86 x 60	254 x 86 x 60	329 x 86 x 60	329 x 86 x 60
Distance N (pour la charge de moment)	[mm]	44	44	44	44	44	44
Moments M_x max./ M_y max./ M_z max.	[Nm]	30/26.4/13.2	37/33.1/16.55	44/39.7/19.85	51/46.3/23.15	58/52.9/26.45	65/59.6/29.8
Forces F_z max.	[N]	835	750	695	665	645	630
Options et leurs caractéristiques							
Variante de dispositif anti-chute			HLM 100-H050-ASP	HLM 100-H075-ASP	HLM 100-H100-ASP	HLM 100-H125-ASP	HLM 100-H150-ASP
ID			0314590	0314592	0314594	0314578	0314579
Réduction de course nominale (côté tige piston)	[mm]		12	12	12	12	12
Poids	[kg]		1.99	2.34	2.64	3.24	3.24
Force de maintien statique	[N]		350	350	350	350	350
Jeu axial max. du serrage	[mm]		0.25	0.25	0.25	0.25	0.25
Pression min. de desserrage	[bar]		3	3	3	3	3

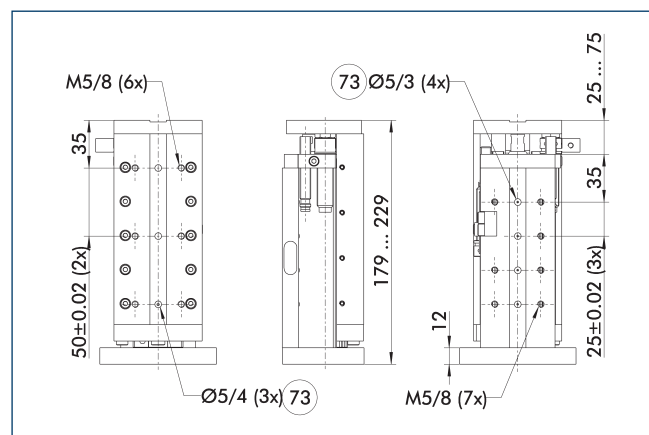
Vue principale HLM 100-H025



Le schéma montre le module de course avec le chariot rentré sans tenir compte des options ci-après.

- A Raccordement principal - unité linéaire déployée
- B Raccordement principal - unité linéaire rétractée
- ① Raccord unité linéaire
- ② Fixation de la charge
- ③⑤ face arrière
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑩ Détecteurs inductifs
- ⑨② Adapté au centreur LMZL

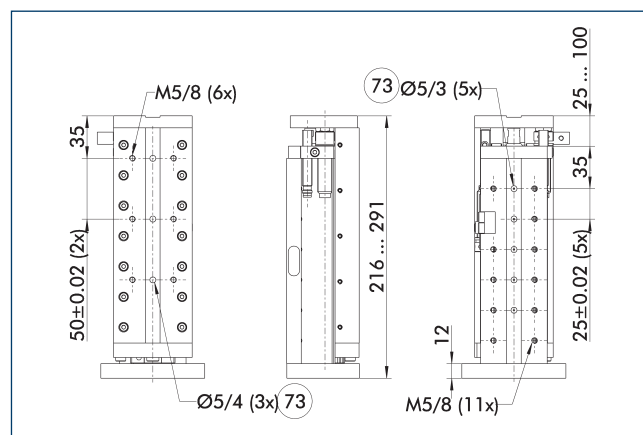
Variante HLM 100-H050



- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

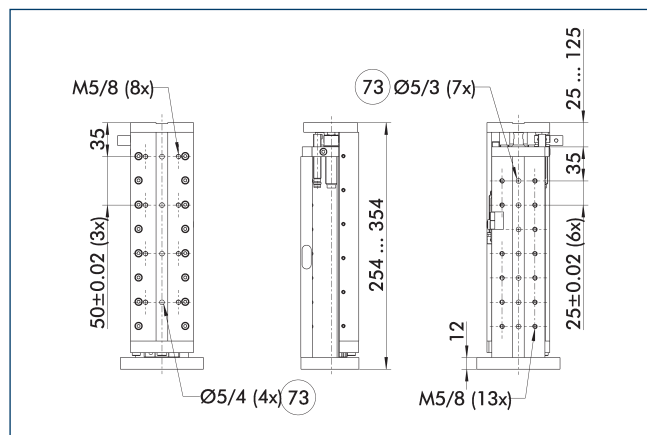
Variante HLM 100-H075



- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

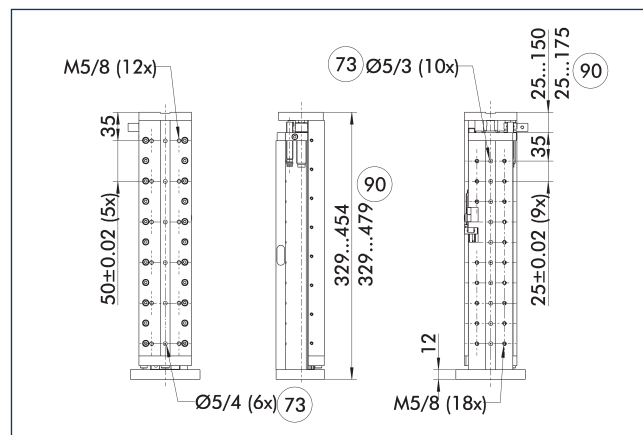
Variante HLM 100-H100



73 Ajustement pour goupilles de centrage

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

Variante HLM 100-H125/150

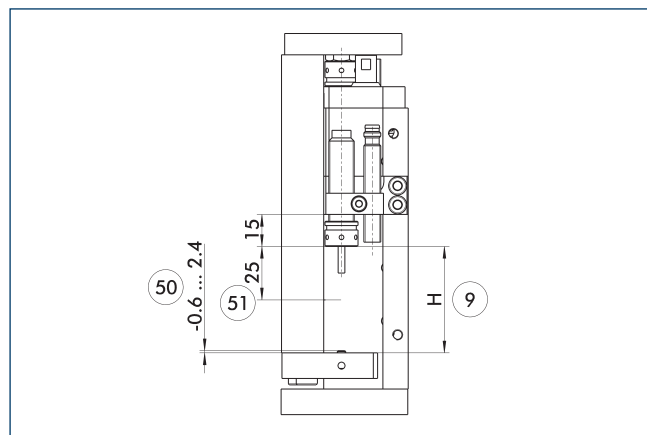


73 Ajustement pour goupilles de centrage

90 Variante de course applicable H150

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

Réglage fin côté piston



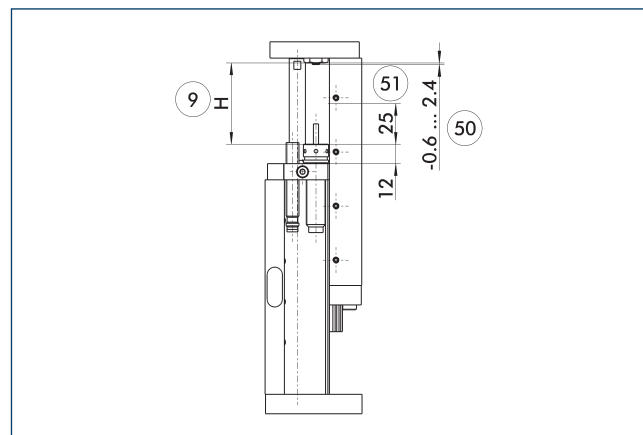
9 Course utile

51 Plage de réglage de course

50 Plage de réglage de la course d'amortissement

Cette figure représente les possibilités de réglage précis de la position sortie.

Réglage fin côté tige de piston



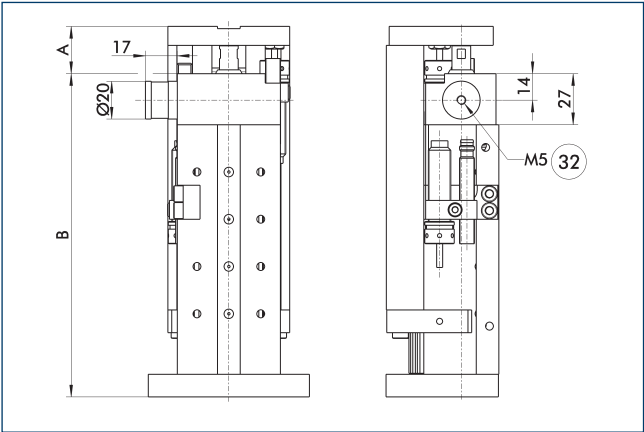
9 Course utile

51 Plage de réglage de course

50 Plage de réglage de la course d'amortissement

Cette figure représente les possibilités de réglage précis de la position rentrée.

Dispositif anti-chute

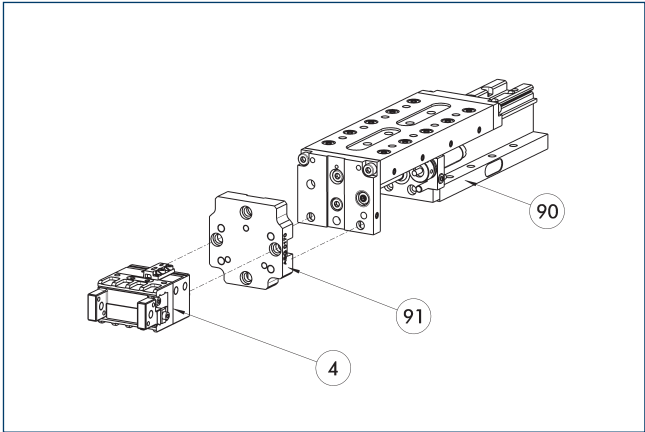


32 Raccord pneumatique pour frein d'arrêt

Le dispositif anti-chute empêche la chute de la masse en cas de perte d'énergie, notamment dans les situations d'arrêt d'urgence.

Description	A	B	
	[mm]	[mm]	
HLM 100-H050-ASP	20	171	
HLM 100-H075-ASP	20	208	
HLM 100-H100-ASP	20	246	
HLM 100-H125-ASP	20	321	
HLM 100-H150-ASP	20	321	

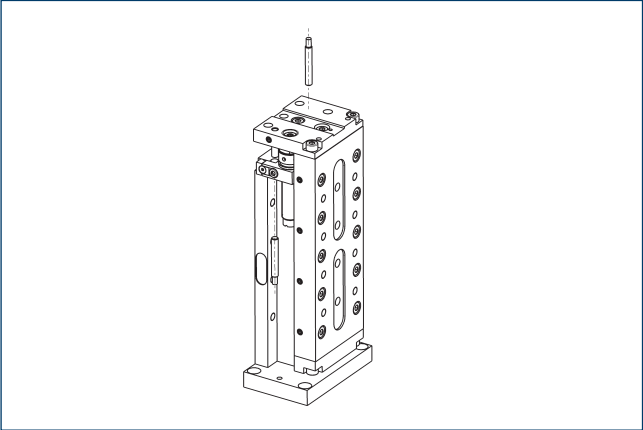
Assemblage automatisé modulaire



4 Pincettes de préhension 91 Plaque interface ASG
90 Module linéaire CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM

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 ».

Détecteurs de proximité inductifs



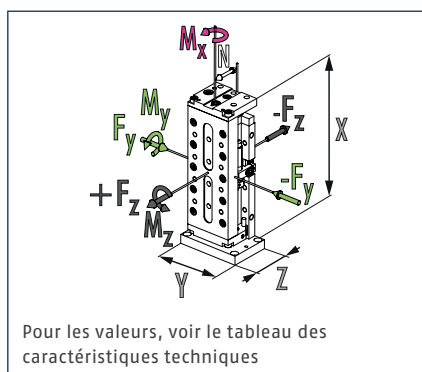
Détecteur de position finale assemblé directement.

Description	ID	Souvent combiné
Détecteurs inductifs		
NI 30-KT	0313429	
NI 32	0313425	
Câbles		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	
Rallonge de câble		
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●

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 Le NI 30-KT doit être utilisé pour le module de base. Le NI 32 doit être utilisé pour la version avec bloqueur de tige.



Dimensions et charges max.

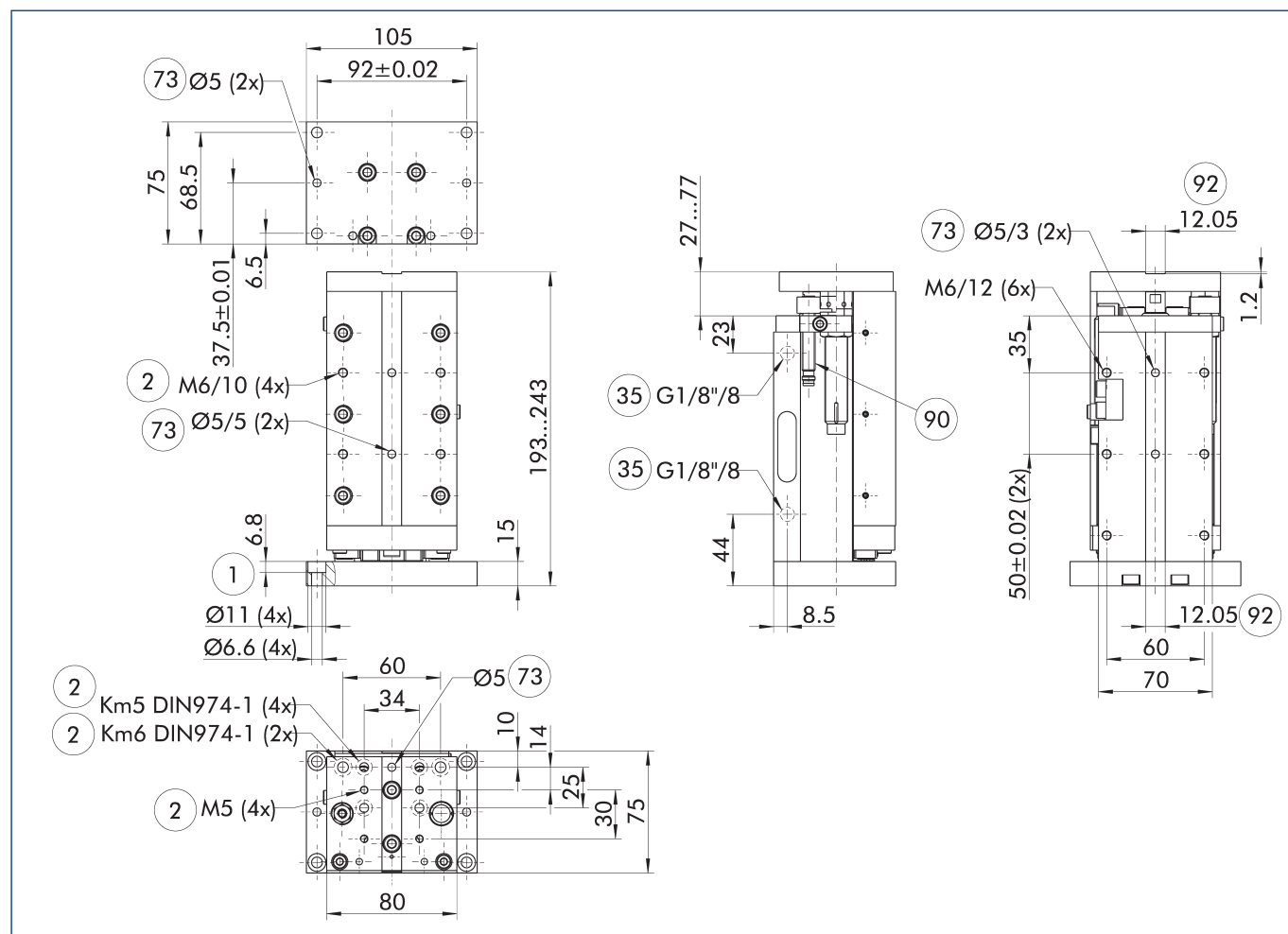


- ① Les forces et les couples indiqués sont des valeurs maximales pour une charge individuelle. Si plusieurs forces et/ou couples se produisent simultanément, le cas d'application peut être calculé avec la Toolbox. La force F_y peut uniquement être calculée via la Toolbox.

Caractéristiques techniques

Description		HLM 200-H050	HLM 200-H100	HLM 200-H150
ID		0314595	0314596	0314598
Course	[mm]	50	100	150
Sortir force	[N]	482	482	482
Force de retrait	[N]	415	415	415
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Diamètre du piston	[mm]	32	32	32
Diamètre du tenon	[mm]	12	12	12
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]	8.04	8.04	8.04
Longueur totale	[mm]	193	267	343
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60
Poids	[kg]	3.42	4.47	5.57
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]	193 x 105 x 75	267 x 105 x 75	343 x 105 x 75
Distance N (pour la charge de moment)	[mm]	56.5	56.5	56.5
Moments Mx max./My max./Mz max.	[Nm]	50/63/31.5	72/90/45	94/117/58.5
Forces Fz max.	[N]	1250	1185	1160
Options et leurs caractéristiques				
Variante de dispositif anti-chute			HLM 200-H100-ASP	HLM 200-H150-ASP
ID			0314597	0314599
Réduction de course nominale (côté tige piston)	[mm]		15	15
Poids	[kg]		4.54	5.64
Force de maintien statique	[N]		600	600
Jeu axial max. du serrage	[mm]		0.25	0.25
Pression min. de desserrage	[bar]		3	3

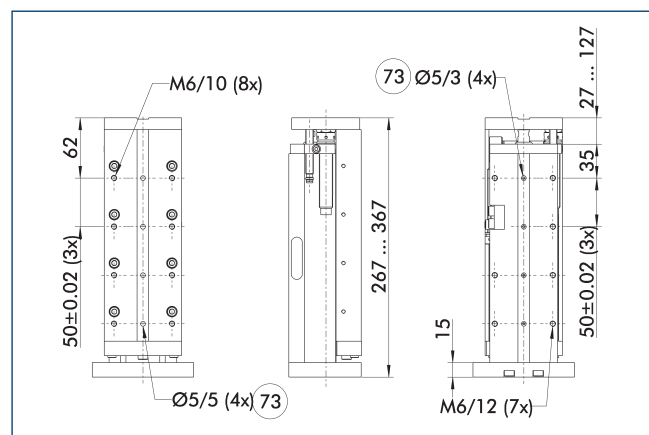
Vue principale HLM 200-H050



Le schéma montre le module de course avec le chariot rentré sans tenir compte des options ci-après.

- | | |
|---|--|
| A Raccordement principal – unité linéaire déployée | (35) face arrière |
| B Raccordement principal – unité linéaire rétractée | (73) Ajustement pour goupilles de centrage |
| (1) Raccord unité linéaire | (90) Détecteurs inductifs |
| (2) Fixation de la charge | (92) Adapté au centreur LMZL |

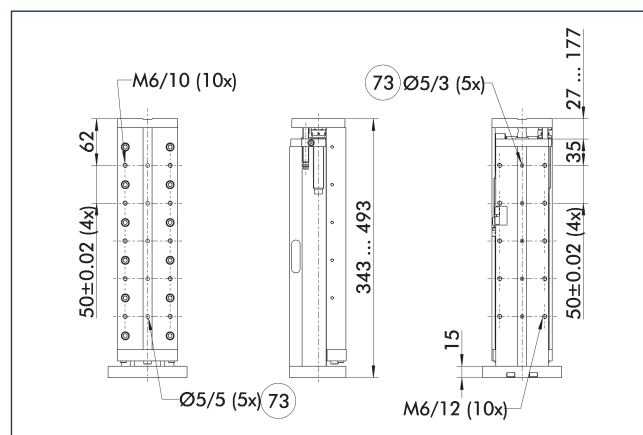
Variante HLM 200-H100



- (73) Ajustement pour goupilles de centrage

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

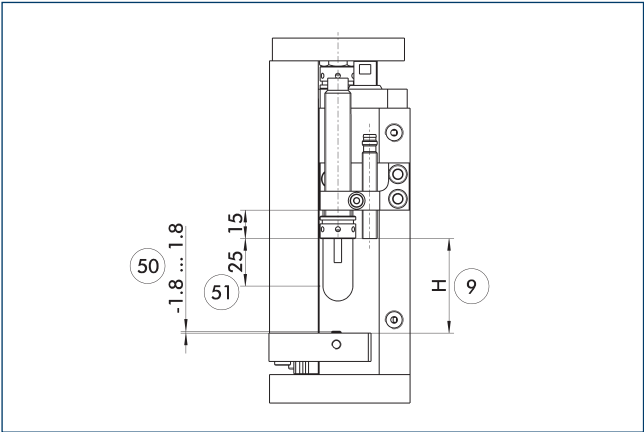
Variante HLM 200-H150



- (73) Ajustement pour goupilles de centrage

Toutes les dimensions non représentées figurent sur la vue principale.

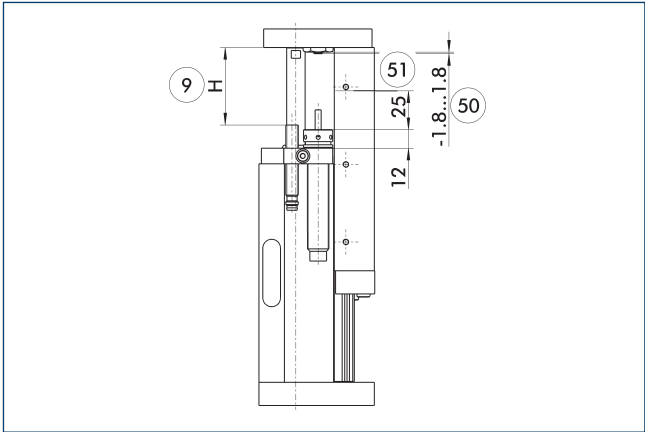
Réglage fin côté piston



- ⑨ Course utile
- ⑤① Plage de réglage de course
- ⑤① Plage de réglage de la course d'amortissement

Cette figure représente les possibilités de réglage précis de la position sortie.

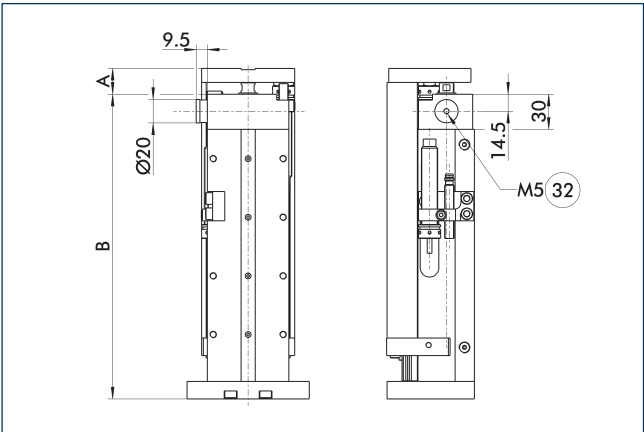
Réglage fin côté tige de piston



- ⑨ Course utile
- ⑤① Plage de réglage de course
- ⑤① Plage de réglage de la course d'amortissement

Cette figure représente les possibilités de réglage précis de la position rentrée.

Dispositif anti-chute

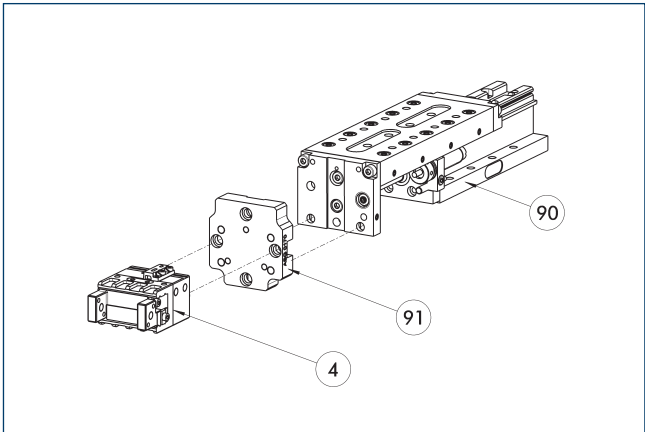


- ③② Raccord pneumatique pour frein d'arrêt

Le dispositif anti-chute empêche la chute de la masse en cas de perte d'énergie, notamment dans les situations d'arrêt d'urgence.

Description	A	B	
	[mm]	[mm]	
HLM 200-H100-ASP	22	260	
HLM 200-H150-ASP	22	336	

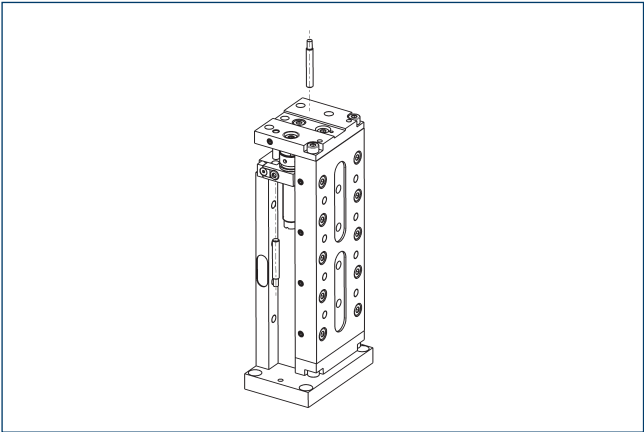
Assemblage automatisé modulaire



- ④ Pinces de préhension
- ⑤① Plaque interface ASG
- ⑤① Module linéaire CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM

Les pinces 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 ».

Détecteurs de proximité inductifs



Détecteur de position finale assemblé directement.

Description	ID	Souvent combiné
Détecteurs inductifs		
NI 30-KT	0313429	
Câbles		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
Rallonge de câble		
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●

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*

