



Superior Clamping and Gripping



Información sobre el producto

Unidad de giro plana RM-F

Modular. Rápido. Productivo.

Unidad de giro pequeña RM-F

Unidad neumática ligera para tareas de giro rápido

Campo de aplicación

Aplicación en entornos limpios y poco sucios, como por ejemplo, zonas de montaje o embalaje y donde se requieran ciclos de movimiento rápidos.



Ventajas y beneficios

Ajuste del ángulo de giro continuo a lo largo de todo el rango de rotación

Principio de doble pistón para un proceso sin holguras en las posiciones finales y una gran repetibilidad

Amortiguadores integrados con características de absorción regulables para una óptima amortiguación

Opción "Posición intermedia ajustable continua" ejecutable gracias a un tope intermedio integrable

Alternativa entre sensores magnéticos o de proximidad inductiva para una variabilidad absoluta en la detección de la posición

Orificios de fijación estandarizados para diversas combinaciones con otros módulos de la técnica de ensamblaje



Tamaños
Cantidad: 6



Peso
0.046 .. 1.6 kg



Par de giro
0.05 .. 1.9 Nm



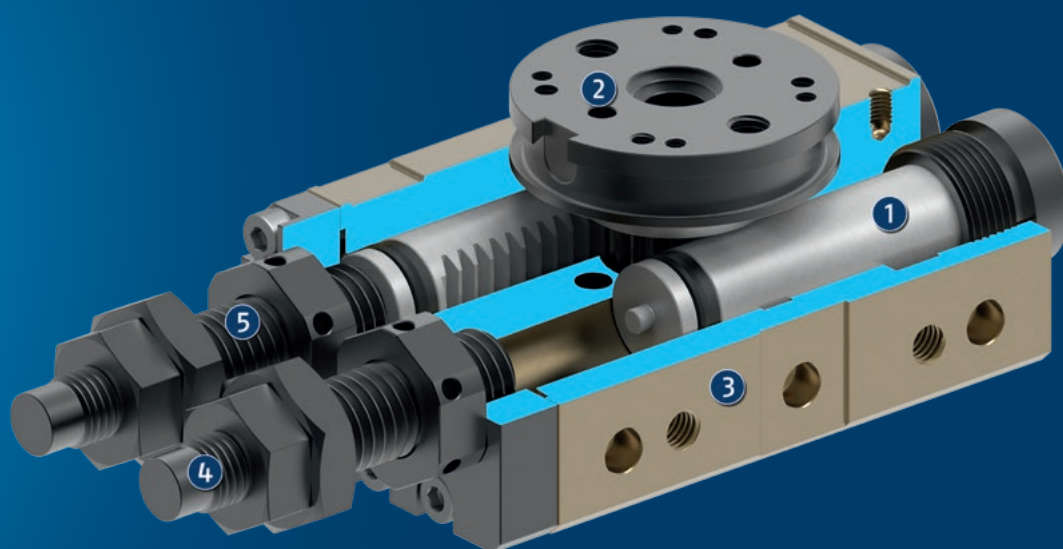
Repetibilidad
0.082 .. 0.15°



Ángulo de giro
185 .. 190°

Descripción de funcionamiento

Al aplicar presión por el frontal, los dos pistones neumáticos se mueven en línea recta en sus orificios y mueven el piñón a través del engranaje colocado lateralmente.



① **Accionamiento**
Accionamiento de doble pistón, neumático y robusto

② **Cinemática**
Principio piñón/cremallera, para una transmisión sin juego, de la fuerza de accionamiento en movimiento rotatorio

③ **Patrón de montaje**
integración completa en el sistema modular

④ **Amortiguación de fin de carrera**
Ajuste de las características de amortiguación mediante el ajuste de la carrera de amortiguación

⑤ **Ajuste del ángulo de giro**
para una posición final flexible

Información general sobre la serie

Material de la carcasa: Aleación de aluminio, anodizado duro

Accionamiento: Neumático, con aire comprimido filtrado según DIN ISO 8573-1: 7 4 4

Principio de funcionamiento: Principio de doble pistón/ cremallera/piñón

Material suministrado: Completamente listo para ser usado, sin soporte para los detectores de proximidad y sin detectores de proximidad

Garantía: 24 meses

Repetibilidad: se define como la dispersión de la posición final, en 100 ciclos de giro sucesivos.

Posición del piñón: siempre se muestra en la posición final izquierda. Desde aquí, el piñón gira hacia la derecha en el sentido de las agujas del reloj. La flecha indica el sentido de giro.

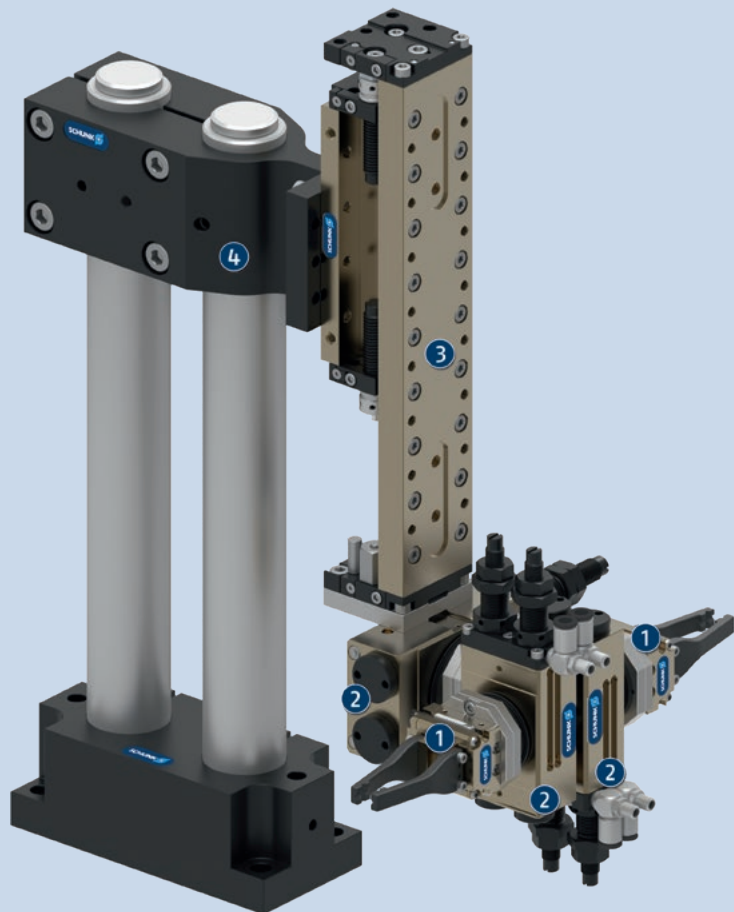
Esquema de atornillado del piñón: Al ajustar un ángulo de giro inferior a 90 °, el tope izquierdo debe estar completamente girado hacia dentro. Esto significa que la posición final izquierda tiene un diagrama de conexión de atornillamiento en el piñón, que está girado 90 ° en sentido horario en comparación con la vista principal, la cual muestra un ángulo de giro de 180 °.

Diseño o cálculo de control: Para la configuración o el cálculo de control de las unidades, recomendamos emplear el software en línea Toolbox. Se debe realizar un cálculo de control para la unidad seleccionada para evitar sobrecargas.

Ejemplo de aplicación

Manipulación neumática de carga y descarga con tres unidades de giro para piezas pequeñas

- ① Pinza para piezas pequeñas MPC
- ② Unidad de giro RM-F
- ③ Módulo lineal LM
- ④ Sistema de ensamblaje con pilares



SCHUNK le ofrece más...

Estos componentes consiguen una mayor rentabilidad del producto. La integración adecuada para la máxima funcionalidad, flexibilidad, fiabilidad y producción controlada.



Pinza para piezas pequeñas



Módulo de agarre giratorio



Módulo lineal



Unidad Pick & Place



Conmutadores magnéticos



Válvula de mantenimiento de la presión



Tope intermedio



Sistema de ensamble con pilares



Detectores de proximidad inductivos



Conexión roscada

① Encontrará más información sobre estos productos en las siguientes páginas o en www.schunk.com.

Opciones e información especial

Modelo con posición intermedia RZ: Al montar dos cilindros accionados de manera neumática se puede aplicar una posición intermedia, que se puede ajustar de manera flexible sobre el intervalo de giro completo.

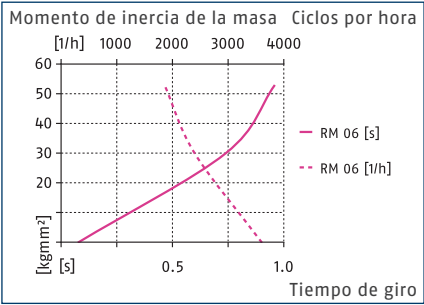
Sistema modular: Este módulo puede combinarse de serie con un gran número de componentes del sistema modular. Estaremos encantados de poder ayudarle.

RM-F 6

Unidad de giro plana

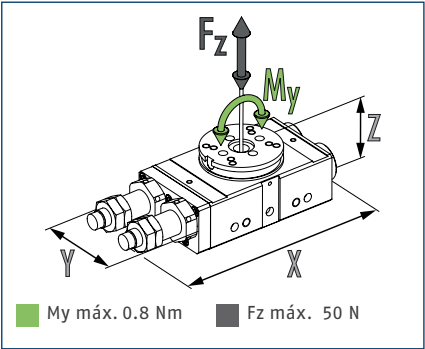


Inercia máxima admisible de J*



* Los esquemas son válidos para unidades básicas y para aplicaciones con un eje de giro vertical, así como para cargas totalmente céntricas con un eje de giro horizontal y una presión de trabajo de 6 bar. Se deben respetar los tiempos de giro usando válvulas de estrangulación; de lo contrario, se puede ver reducida la vida útil del equipo. Si tiene una aplicación diferente, no dude en consultarnos. Además, la herramienta de diseño de SCHUNK para el giro está disponible en línea.

Dimensiones y cargas máximas

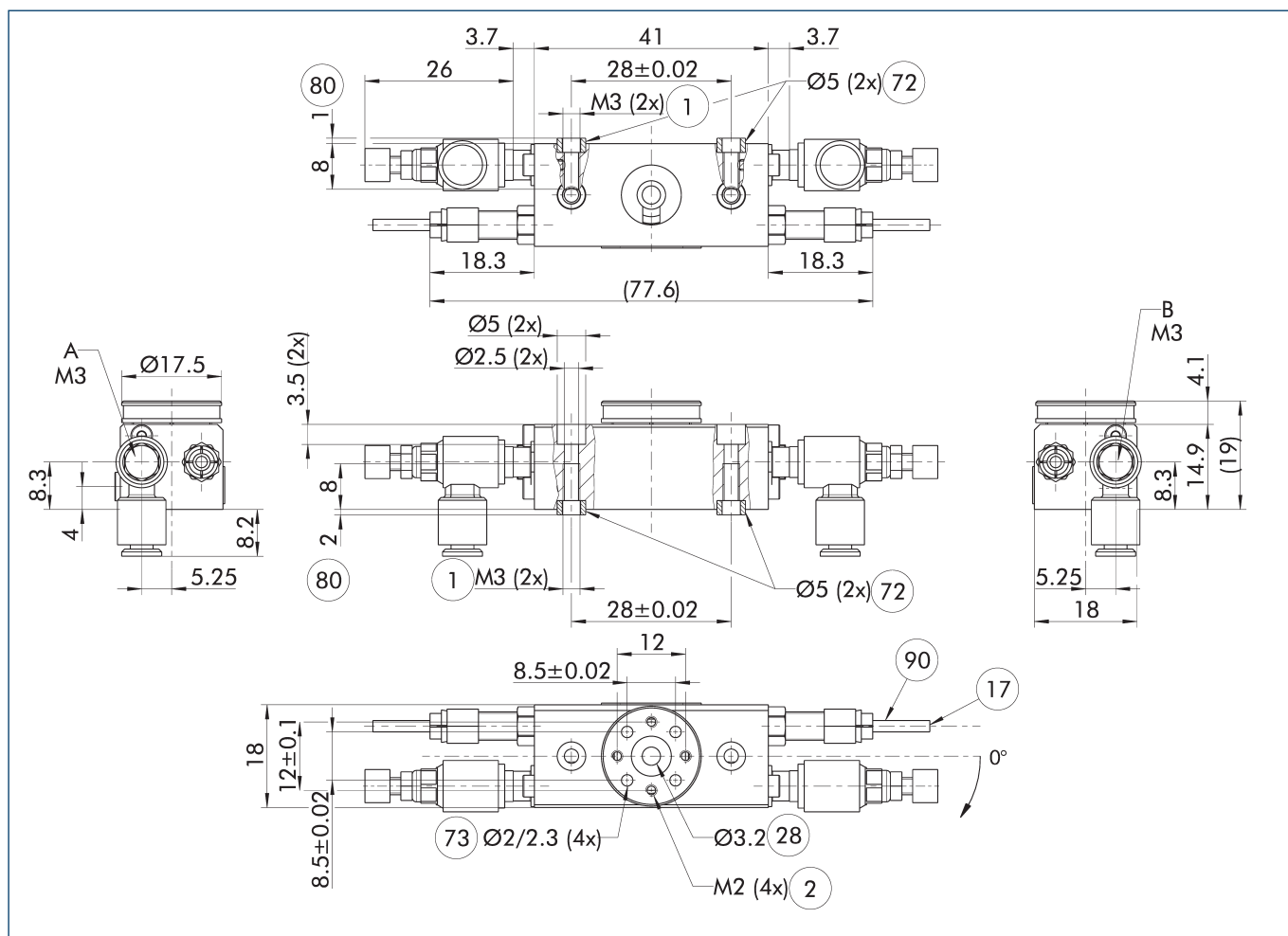


Las fuerzas y pares indicados son valores estáticos que deben darse simultáneamente. Se debe regular el movimiento de giro para garantizar que no se produzcan impactos ni rebotes. De lo contrario, la vida útil del equipo puede disminuir.

Datos técnicos

Denominación		RM 06
ID		0313017
Ángulo de giro	[°]	185.0
Posibilidad de ajuste de la posición final	[°]	90.0
Par de giro	[Nm]	0.05
Número de posiciones intermedias		Ninguna
Clase de protección IP		40
Peso	[kg]	0.046
Consumo de fluido (2 x ángulo nominal)	[cm³]	0.656
Presión de trabajo mín./nom./máx.	[bar]	3/6/8
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/60
Repetibilidad	[°]	0.082
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	77.6 x 18 x 19

Para la configuración de los módulos de giro, recomendamos emplear nuestro el software Toolbox que está disponible en línea. Es necesario comprobar las dimensiones de la unidad seleccionada. De lo contrario, podría producirse una sobrecarga.

Vista principal


El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

❶ La válvula antirretorno SDV-P puede utilizarse para mantener la posición en caso de pérdida de presión (véase la sección "Accesorios" del catálogo).

A, a Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido horario

B, b Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido antihorario

❶ Conexión de la unidad de giro

❷ Conexión de montaje

❶ Salida del cable

❷ Paso de barra

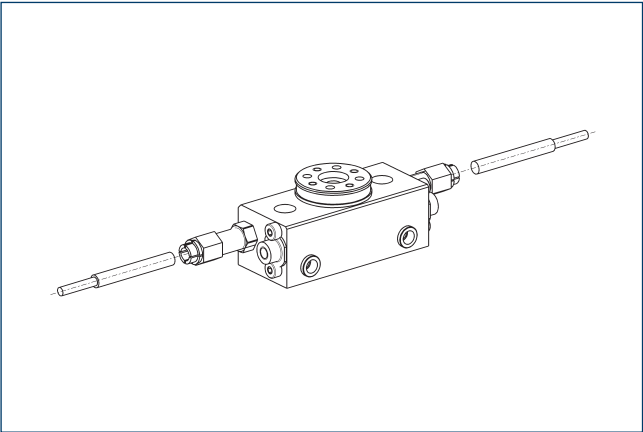
❷ Índice del muelle

❷ Ajuste para pasador de centraje

❷ Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centraje

❷ Detectores de proximidad inductivos

Detectores de proximidad inductivos



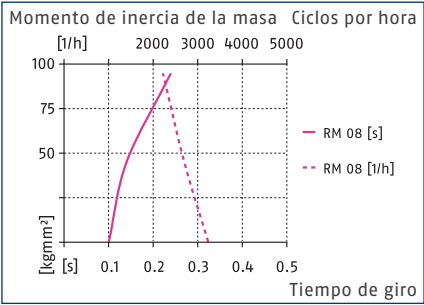
La detección de la posición final puede efectuarse directamente en la unidad utilizando sensores de proximidad inductivos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detectores de proximidad inductivos		
IN 30L-S-M8-PNP	1001274	
Cables de conexión		
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 para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	
Prolongaciones de cable		
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
Distribuidor de sensores		
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

❗ Por unidad de giro se precisan generalmente dos sensores, así como opcionalmente cables de prolongación.

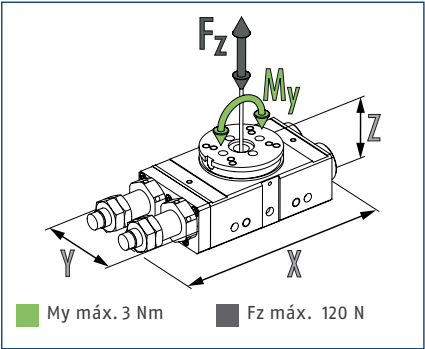


Inercia máxima admisible de J*



* Los esquemas son válidos para unidades básicas y para aplicaciones con un eje de giro vertical, así como para cargas totalmente céntricas con un eje de giro horizontal y una presión de trabajo de 6 bar. Se deben respetar los tiempos de giro usando válvulas de estrangulación; de lo contrario, se puede ver reducida la vida útil del equipo. Si tiene una aplicación diferente, no dude en consultarnos. Además, la herramienta de diseño de SCHUNK para el giro está disponible en línea.

Dimensiones y cargas máximas



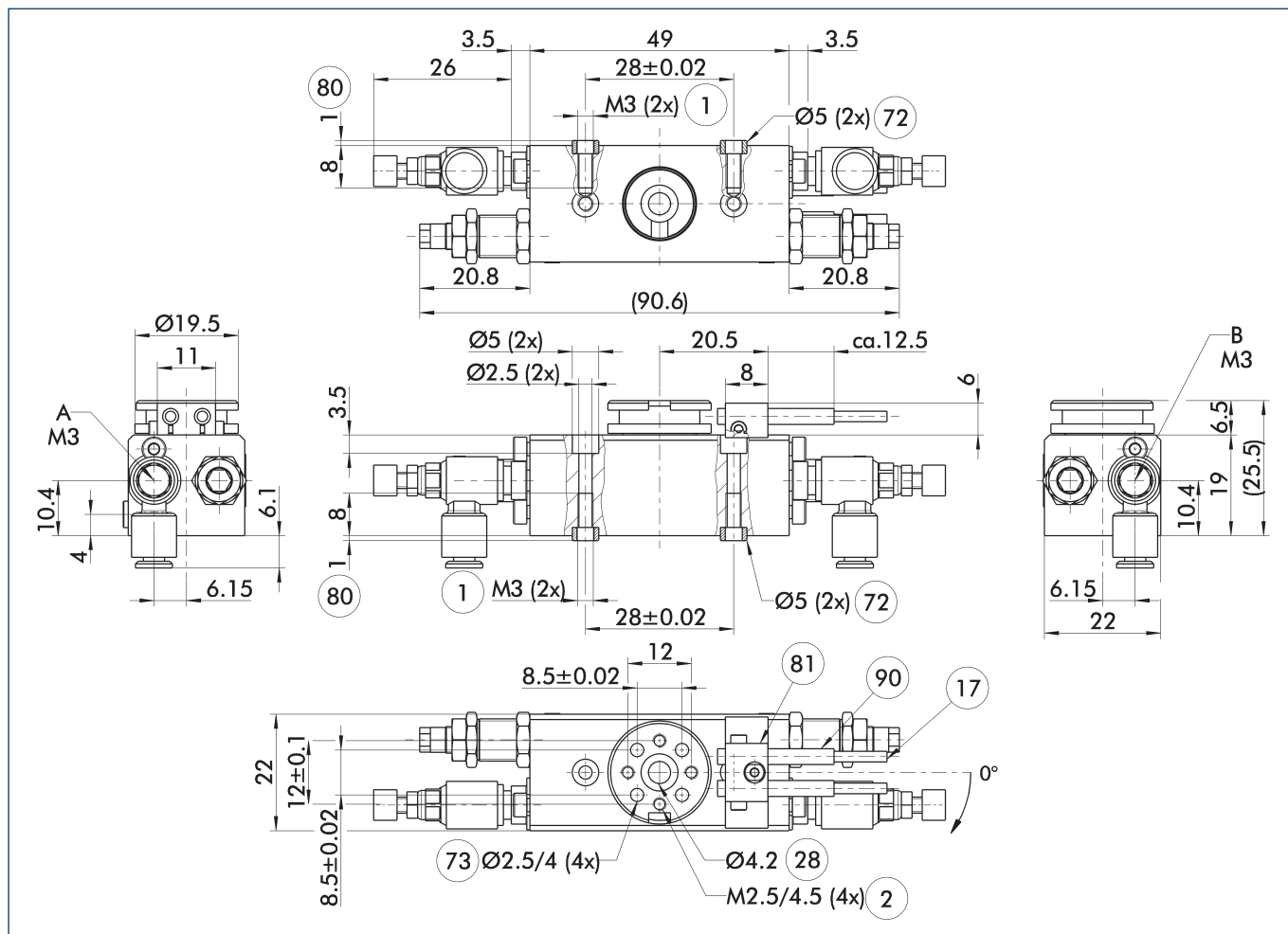
Las fuerzas y pares indicados son valores estáticos que deben darse simultáneamente. Se debe regular el movimiento de giro para garantizar que no se produzcan impactos ni rebotes. De lo contrario, la vida útil del equipo puede disminuir.

Datos técnicos

Denominación		RM 08
ID		0313018
Ángulo de giro	[°]	185.0
Posibilidad de ajuste de la posición final	[°]	90.0
Par de giro	[Nm]	0.107
Número de posiciones intermedias		Ninguna
Clase de protección IP		40
Peso	[kg]	0.091
Consumo de fluido (2 x ángulo nominal)	[cm³]	1.4
Presión de trabajo mín./nom./máx.	[bar]	3/6/8
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/60
Repetibilidad	[°]	0.084
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	90.6 x 22 x 25.5

Para la configuración de los módulos de giro, recomendamos emplear nuestro el software Toolbox que está disponible en línea. Es necesario comprobar las dimensiones de la unidad seleccionada. De lo contrario, podría producirse una sobrecarga.

Vista principal



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

❶ La válvula antirretorno SDV-P puede utilizarse para mantener la posición en caso de pérdida de presión (véase la sección "Accesorios" del catálogo).

A, a Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido horario

B, b Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido antihorario

❶ Conexión de la unidad de giro

❷ Conexión de montaje

❶ Salida del cable

❷ Paso de barra

❷ Índice del muelle

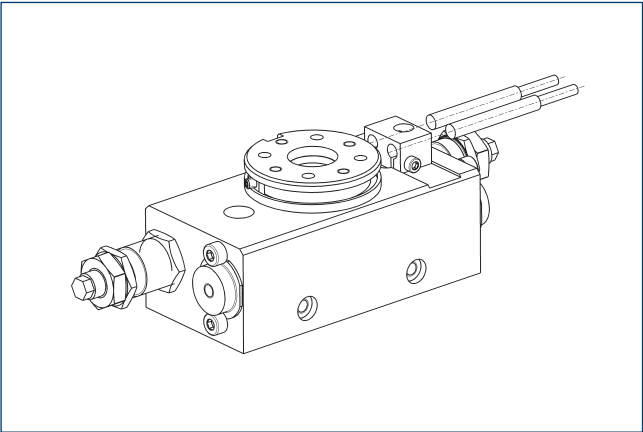
❷ Ajuste para pasador de centrado

❷ Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado

❷ No incluido con el material suministrado

❷ Detectores de proximidad inductivos

Detectores de proximidad inductivos



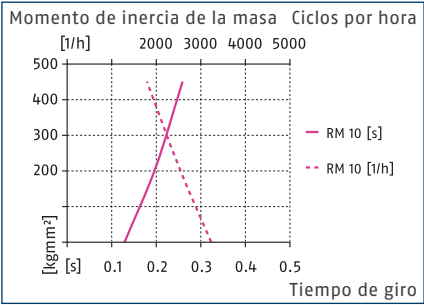
La detección de la posición final puede montarse directamente en la unidad utilizando sensores de proximidad inductivos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detectores de proximidad inductivos		
RMNS 08-G	1353702	●
RMNS 08-W	1353720	
RMNS 08-X	1353736	
Clip para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	

- ❶ El juego RMNS incluye dos sensores con 30 cm de longitud de cable para el conector M8, dos levas de cambio y un soporte para sensores. Las versiones -G/-W incluyen un cable de conexión de 5 m de largo con conector enchufable recto (-G) o angular (-W) a un extremo del cable abierto.

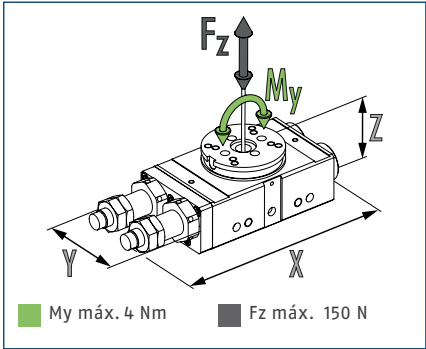


Inercia máxima admisible de J*



* Los esquemas son válidos para unidades básicas y para aplicaciones con un eje de giro vertical, así como para cargas totalmente céntricas con un eje de giro horizontal y una presión de trabajo de 6 bar. Se deben respetar los tiempos de giro usando válvulas de estrangulación; de lo contrario, se puede ver reducida la vida útil del equipo. Si tiene una aplicación diferente, no dude en consultarnos. Además, la herramienta de diseño de SCHUNK para el giro está disponible en línea.

Dimensiones y cargas máximas



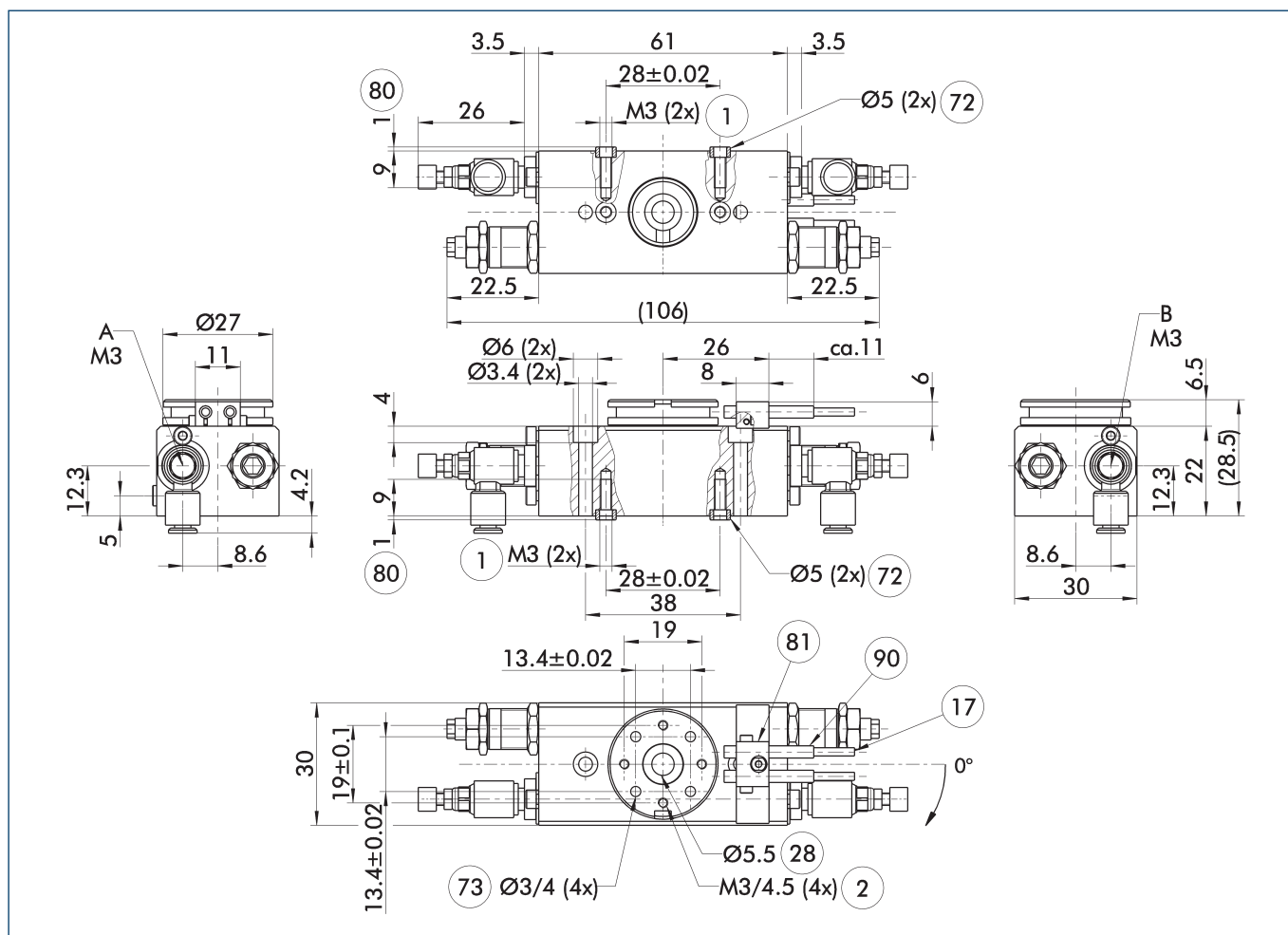
Las fuerzas y pares indicados son valores estáticos que deben darse simultáneamente. Se debe regular el movimiento de giro para garantizar que no se produzcan impactos ni rebotes. De lo contrario, la vida útil del equipo puede disminuir.

Datos técnicos

Denominación		RM 10
ID		0313019
Ángulo de giro	[°]	185.0
Posibilidad de ajuste de la posición final	[°]	90.0
Par de giro	[Nm]	0.224
Número de posiciones intermedias		Ninguna
Clase de protección IP		40
Peso	[kg]	0.178
Consumo de fluido (2 x ángulo nominal)	[cm³]	2.9
Presión de trabajo mín./nom./máx.	[bar]	3/6/8
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/60
Repetibilidad	[°]	0.088
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	106 x 30 x 28.5

Para la configuración de los módulos de giro, recomendamos emplear nuestro el software Toolbox que está disponible en línea. Es necesario comprobar las dimensiones de la unidad seleccionada. De lo contrario, podría producirse una sobrecarga.

Vista principal



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

❶ La válvula antirretorno SDV-P puede utilizarse para mantener la posición en caso de pérdida de presión (véase la sección "Accesorios" del catálogo).

A, a Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido horario

B, b Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido antihorario

❶ Conexión de la unidad de giro

❷ Conexión de montaje

❶ Salida del cable

❷ Paso de barra

❷ Índice del muelle

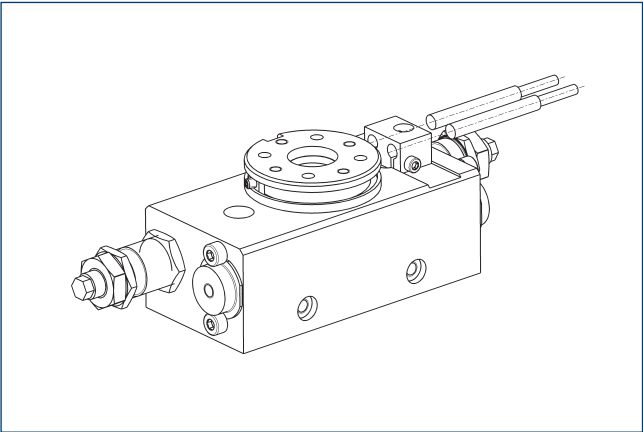
❷ Ajuste para pasador de centrado

❶ Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado

❶ No incluido con el material suministrado

❶ Detectores de proximidad inductivos

Detectores de proximidad inductivos



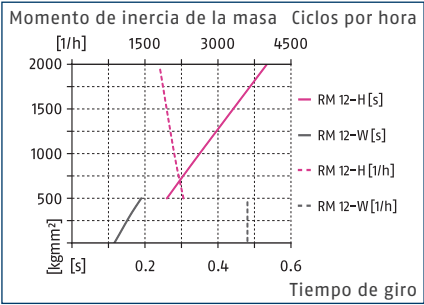
La detección de la posición final puede montarse directamente en la unidad utilizando sensores de proximidad inductivos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detectores de proximidad inductivos		
RMNS 08-G	1353702	●
RMNS 08-W	1353720	
RMNS 08-X	1353736	
Clip para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	

❗ El juego RMNS incluye dos sensores con 30 cm de longitud de cable para el conector M8, dos levas de cambio y un soporte para sensores. Las versiones -G/-W incluyen un cable de conexión de 5 m de largo con conector enchufable recto (-G) o angular (-W) a un extremo del cable abierto.

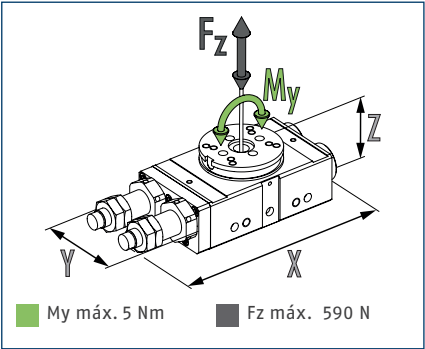


Inercia máxima admisible de J*



* Los esquemas son válidos para unidades básicas y para aplicaciones con un eje de giro vertical, así como para cargas totalmente céntricas con un eje de giro horizontal y una presión de trabajo de 6 bar. Se deben respetar los tiempos de giro usando válvulas de estrangulación; de lo contrario, se puede ver reducida la vida útil del equipo. Si tiene una aplicación diferente, no dude en consultarnos. Además, la herramienta de diseño de SCHUNK para el giro está disponible en línea.

Dimensiones y cargas máximas



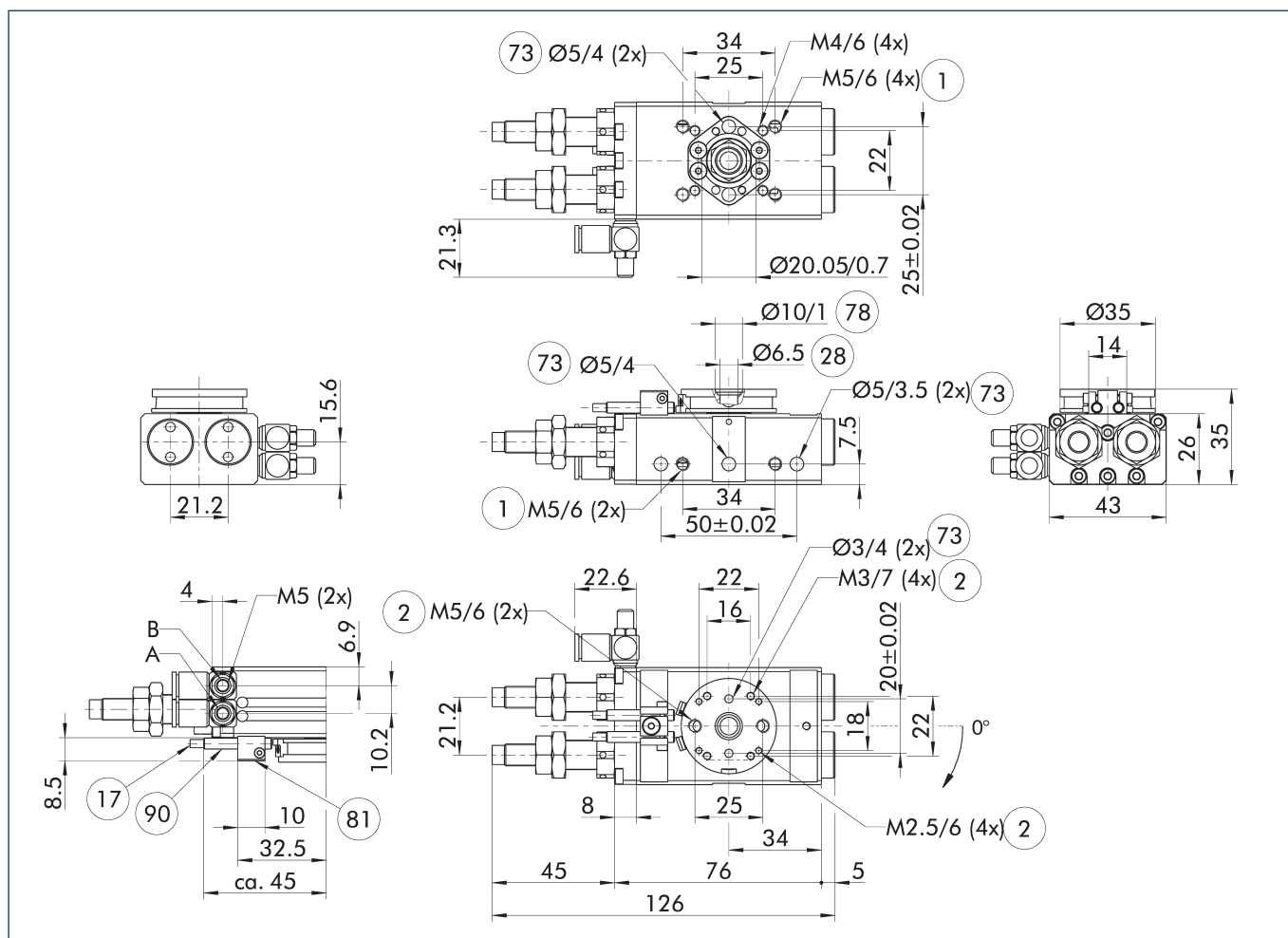
Las fuerzas y pares indicados son valores estáticos que deben darse simultáneamente. Se debe regular el movimiento de giro para garantizar que no se produzcan impactos ni rebotes. De lo contrario, la vida útil del equipo puede disminuir.

Datos técnicos

Denominación		RM 12-W	RM 12-W-RZ	RM 12-H	RM 12-H-RZ
ID		1348062	1380163	0313000	0313013
Ángulo de giro	[°]	190.0	190.0	190.0	190.0
Posibilidad de ajuste de la posición final	[°]	90.0	90.0	90.0	90.0
Par de giro	[Nm]	0.38	0.38	0.38	0.38
Número de posiciones intermedias		Ninguna	1 x M (neumática)	Ninguna	1 x M (neumática)
Posibilidad de ajuste de la posición central	[°]		190.0		190.0
Clase de protección IP		40	40	40	40
Peso	[kg]	0.36	0.48	0.36	0.48
Consumo de fluido (2 x ángulo nominal)	[cm³]	4.8	4.8	4.8	4.8
Presión de trabajo mín./nom./máx.	[bar]	3/6/8	3/6/8	3/6/8	3/6/8
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60
Momento de inercia máx. admisible de la masa para la preparación	[kgm²]		0.00045		0.00045
Repetibilidad	[°]	0.098	0.15	0.098	0.15
Repetibilidad (diferencia en ambas direcciones)	[°]		0.35		0.35
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	122 x 43 x 35	122 x 43 x 35	122 x 43 x 35	122 x 43 x 35

Para la configuración de los módulos de giro, recomendamos emplear nuestro el software Toolbox que está disponible en línea. Es necesario comprobar las dimensiones de la unidad seleccionada. De lo contrario, podría producirse una sobrecarga.

Vista principal



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

❶ La válvula antirretorno SDV-P puede utilizarse para mantener la posición en caso de pérdida de presión (véase la sección "Accesorios" del catálogo).

A, a Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido horario

B, b Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido antihorario

❶ Conexión de la unidad de giro

❷ Conexión de montaje

❷ Salida del cable

❷ Paso de barra

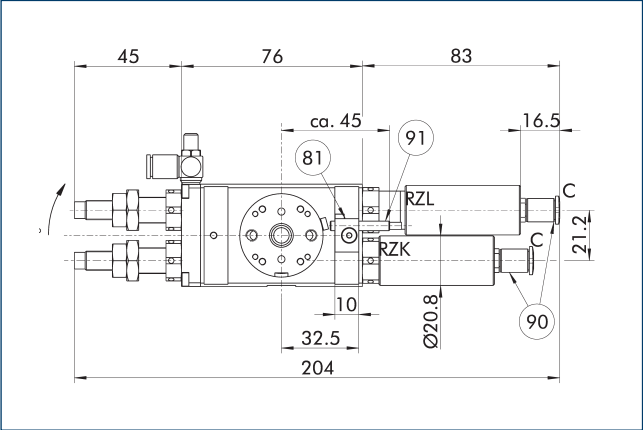
❷ Ajuste para pasador de centrado

❷ Ajuste para el centrado

❷ No incluido con el material suministrado

❷ Detectores de proximidad inductivos

Posición intermedia RZ

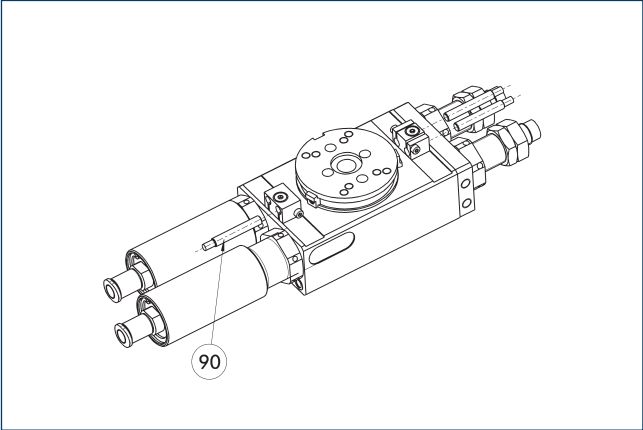


- 81 No incluido con el material suministrado

90 conexión neumática adicional "C", para la posición intermedia

La posición intermedia, se ajusta en todo el rango completo de rotación. Los dos pistones principales deben cerrarse contra sí mismos para conseguir la posición intermedia libre de holguras. Los cilindros de tope (RZK y RZL) deben montarse como se indica para posiciones intermedias de hasta 90°. Para posiciones intermedias superiores a 90°, deben cambiarse.
- 91 Detectores de proximidad inductivos

Detectores de proximidad inductivos



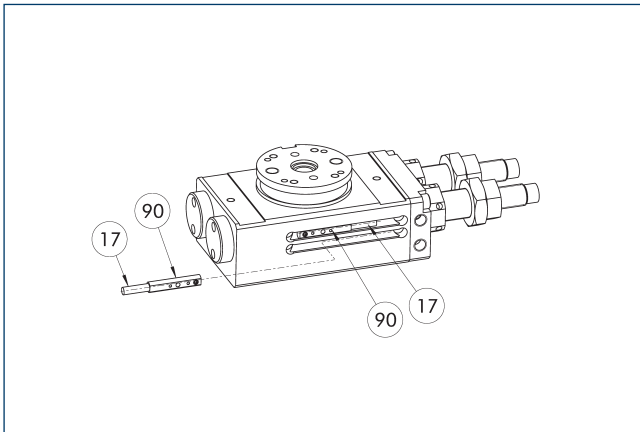
- 90 detector de proximidad adicional, necesario solo en la versión RZ

La detección de la posición final (RMNS) y la detección de la posición intermedia (RMNZ) pueden instalarse directamente en la unidad utilizando interruptores de proximidad inductivos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detectores de proximidad inductivos		
RMNS 12-G	0313042	●
RMNS 12-W	0313043	
RMNS 12-X	0313041	
RMNZ 12-G	0313045	●
RMNZ 12-W	0313046	
RMNZ 12-X	0313044	
Clip para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	

- El juego RMNS incluye dos sensores con 30 cm de longitud de cable para el conector M8, dos levas de cambio y un soporte para sensores. El volumen de suministro del juego RMNZ incluye un sensor, una leva de cambios y un soporte para sensores. Las versiones -G/-W incluyen un cable de conexión de 5 m de largo con conector enchufable recto (-G) o angular (-W) a un extremo del cable abierto.

sensor magnético electrónico MMS



17 Salida del cable

90 Sensor MMS 22...

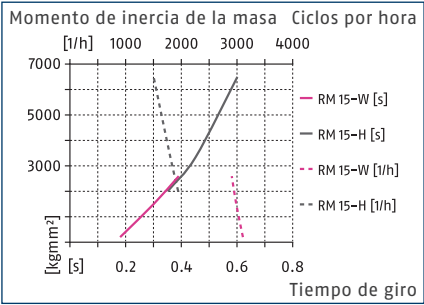
La detección de la posición final puede instalarse directamente en las dos ranuras en C de la unidad utilizando sensores magnéticos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Sensor magnético electrónico		
MMS 22-S-M8-PNP	0301032	
MMSK 22-S-PNP	0301034	
Sensor magnéticos electrónicos con salida de cable lateral		
MMS 22-S-M8-PNP-SA	0301042	
MMSK 22-S-PNP-SA	0301044	
Cables de conexión		
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 para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	
Prolongaciones de cable		
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
Distribuidor de sensores		
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Se requieren dos sensores por unidad para monitorizar dos posiciones. Como opción, hay disponibles cables de extensión y distribuidores de sensor. En el capítulo Sistema de sensores del catálogo, se puede consultar variantes de producto adicionales del sensor y más información y datos técnicos.

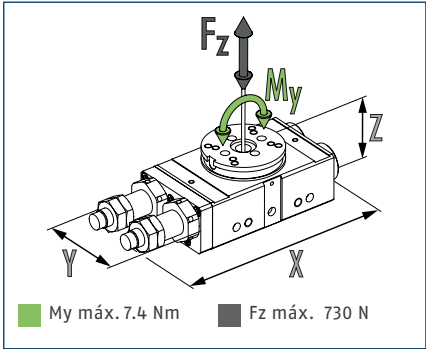


Inercia máxima admisible de J*



* Los esquemas son válidos para unidades básicas y para aplicaciones con un eje de giro vertical, así como para cargas totalmente centradas con un eje de giro horizontal y una presión de trabajo de 6 bar. Se deben respetar los tiempos de giro usando válvulas de estrangulación; de lo contrario, se puede ver reducida la vida útil del equipo. Si tiene una aplicación diferente, no dude en consultarnos. Además, la herramienta de diseño de SCHUNK para el giro está disponible en línea.

Dimensiones y cargas máximas



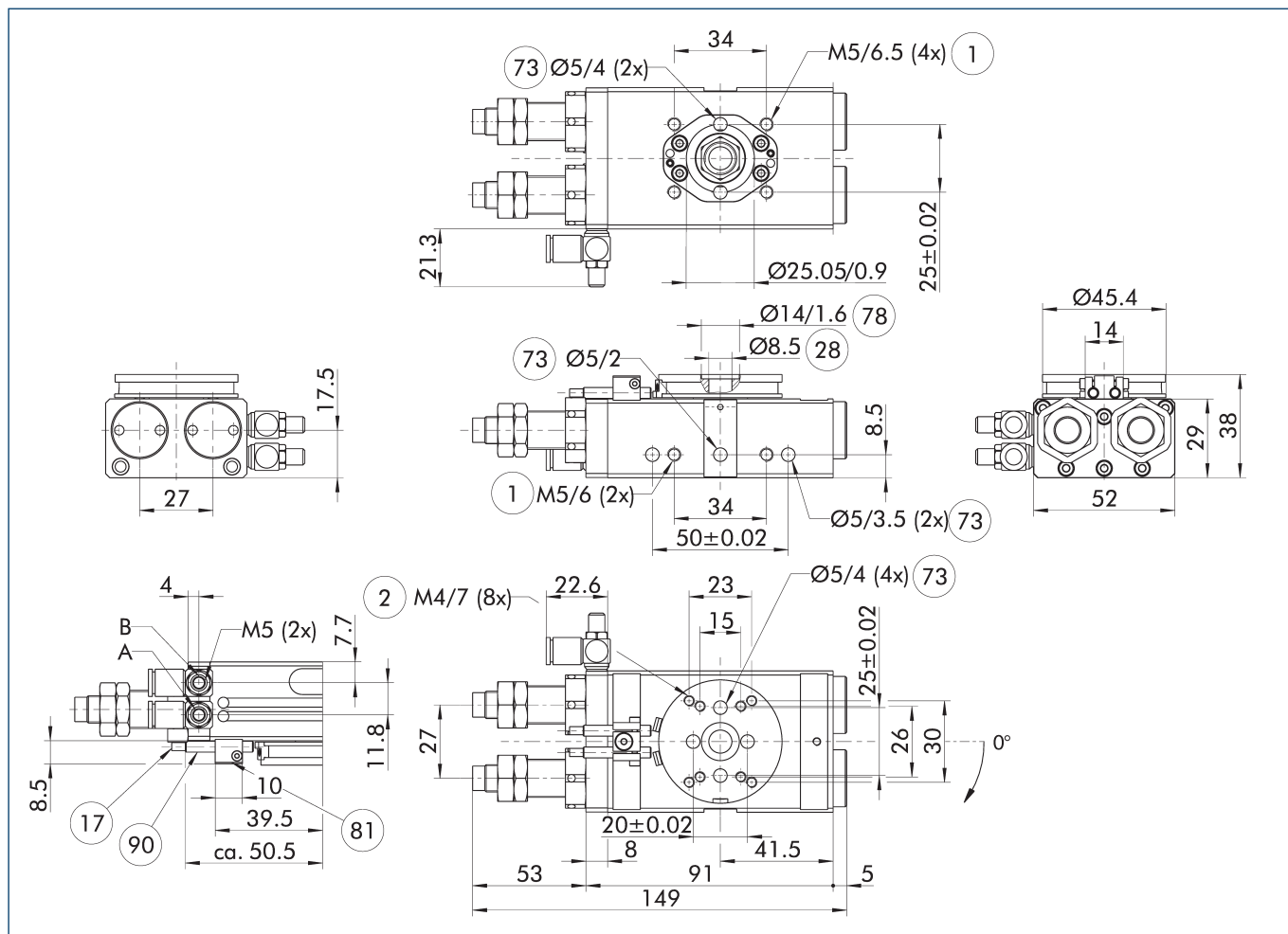
Las fuerzas y pares indicados son valores estáticos que deben darse simultáneamente. Se debe regular el movimiento de giro para garantizar que no se produzcan impactos ni rebotes. De lo contrario, la vida útil del equipo puede disminuir.

Datos técnicos

Denominación		RM 15-W	RM 15-W-RZ	RM 15-H	RM 15-H-RZ
ID		0313104	0313105	0313001	0313014
Ángulo de giro	[°]	190.0	190.0	190.0	190.0
Posibilidad de ajuste de la posición final	[°]	90.0	90.0	90.0	90.0
Par de giro	[Nm]	0.76	0.76	0.76	0.76
Número de posiciones intermedias		Ninguna	1 x M (neumática)	Ninguna	1 x M (neumática)
Posibilidad de ajuste de la posición central	[°]		190.0		190.0
Clase de protección IP		40	40	40	40
Peso	[kg]	0.58	0.78	0.58	0.78
Consumo de fluido (2 x ángulo nominal)	[cm³]	9.6	9.6	9.6	9.6
Presión de trabajo mín./nom./máx.	[bar]	3/6/8	3/6/8	3/6/8	3/6/8
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60
Momento de inercia máx. admisible de la masa para la preparación	[kgm²]		0.002		0.002
Repetibilidad	[°]	0.1	0.15	0.1	0.15
Repetibilidad (diferencia en ambas direcciones)	[°]		0.3		0.3
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	144 x 52 x 38	234 x 52 x 38	144 x 52 x 38	234 x 52 x 38

Para la configuración de los módulos de giro, recomendamos emplear nuestro el software Toolbox que está disponible en línea. Es necesario comprobar las dimensiones de la unidad seleccionada. De lo contrario, podría producirse una sobrecarga.

Vista principal



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

❶ La válvula antirretorno SDV-P puede utilizarse para mantener la posición en caso de pérdida de presión (véase la sección "Accesorios" del catálogo).

A, a Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido horario

B, b Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido antihorario

❶ Conexión de la unidad de giro

❷ Conexión de montaje

❷ Salida del cable

❷ Paso de barra

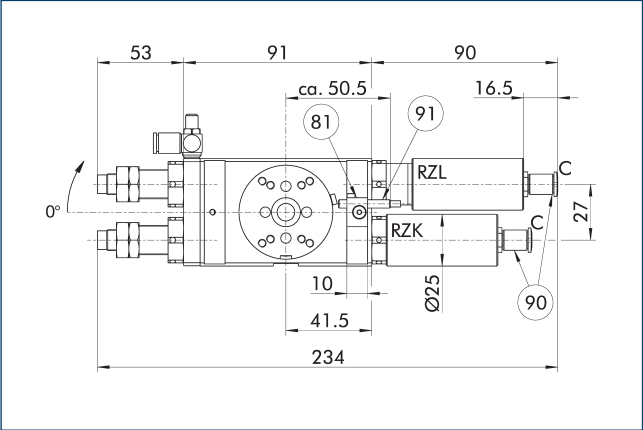
❷ Ajuste para pasador de centrado

❷ Ajuste para el centrado

❷ No incluido con el material suministrado

❷ Detectores de proximidad inductivos

Posición intermedia RZ

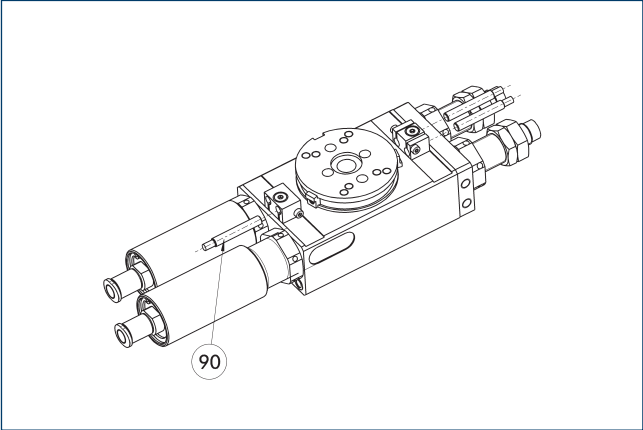


- 81 No incluido con el material suministrado

90 conexión neumática adicional "C", para la posición intermedia

La posición intermedia, se ajusta en todo el rango completo de rotación. Los dos pistones principales deben cerrarse contra sí mismos para conseguir la posición intermedia libre de holgas. Los cilindros de tope (RZK y RZL) deben montarse como se indica para posiciones intermedias de hasta 90°. Para posiciones intermedias superiores a 90°, deben cambiarse.
- 91 Detectores de proximidad inductivos

Detectores de proximidad inductivos



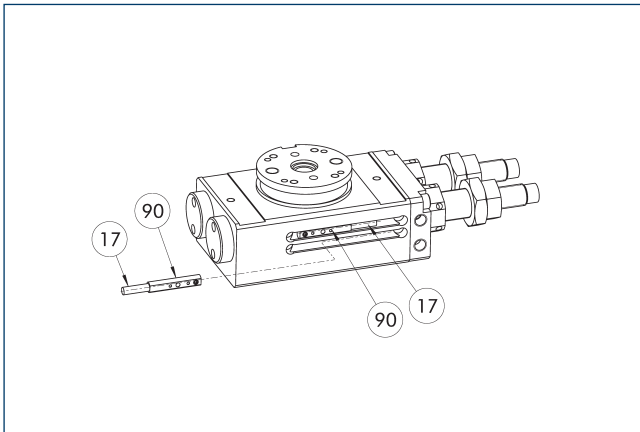
- 90 detector de proximidad adicional, necesario solo en la versión RZ

La detección de la posición final (RMNS) y la detección de la posición intermedia (RMNZ) pueden instalarse directamente en la unidad utilizando interruptores de proximidad inductivos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detectores de proximidad inductivos		
RMNS 12-G	0313042	●
RMNS 12-W	0313043	
RMNS 12-X	0313041	
RMNZ 12-G	0313045	●
RMNZ 12-W	0313046	
RMNZ 12-X	0313044	
Clip para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	

- El juego RMNS incluye dos sensores con 30 cm de longitud de cable para el conector M8, dos levas de cambio y un soporte para sensores. El volumen de suministro del juego RMNZ incluye un sensor, una leva de cambios y un soporte para sensores. Las versiones -G/-W incluyen un cable de conexión de 5 m de largo con conector enchufable recto (-G) o angular (-W) a un extremo del cable abierto.

sensor magnético electrónico MMS



17 Salida del cable

90 Sensor MMS 22...

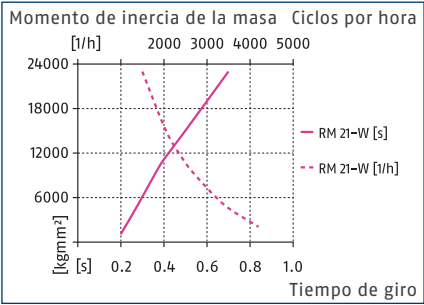
La detección de la posición final puede instalarse directamente en las dos ranuras en C de la unidad utilizando sensores magnéticos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Sensor magnético electrónico		
MMS 22-S-M8-PNP	0301032	
MMSK 22-S-PNP	0301034	
Sensor magnéticos electrónicos con salida de cable lateral		
MMS 22-S-M8-PNP-SA	0301042	
MMSK 22-S-PNP-SA	0301044	
Cables de conexión		
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 para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	
Prolongaciones de cable		
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
Distribuidor de sensores		
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Se requieren dos sensores por unidad para monitorizar dos posiciones. Como opción, hay disponibles cables de extensión y distribuidores de sensor. En el capítulo Sistema de sensores del catálogo, se puede consultar variantes de producto adicionales del sensor y más información y datos técnicos.

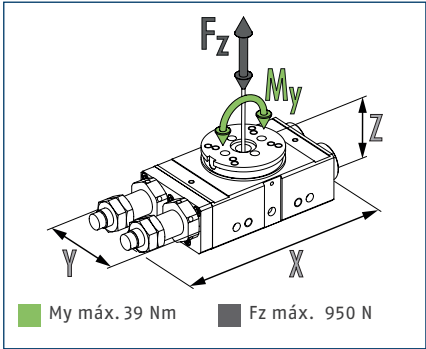


Inercia máxima admisible de J*



* Los esquemas son válidos para unidades básicas y para aplicaciones con un eje de giro vertical, así como para cargas totalmente céntricas con un eje de giro horizontal y una presión de trabajo de 6 bar. Se deben respetar los tiempos de giro usando válvulas de estrangulación; de lo contrario, se puede ver reducida la vida útil del equipo. Si tiene una aplicación diferente, no dude en consultarnos. Además, la herramienta de diseño de SCHUNK para el giro está disponible en línea.

Dimensiones y cargas máximas



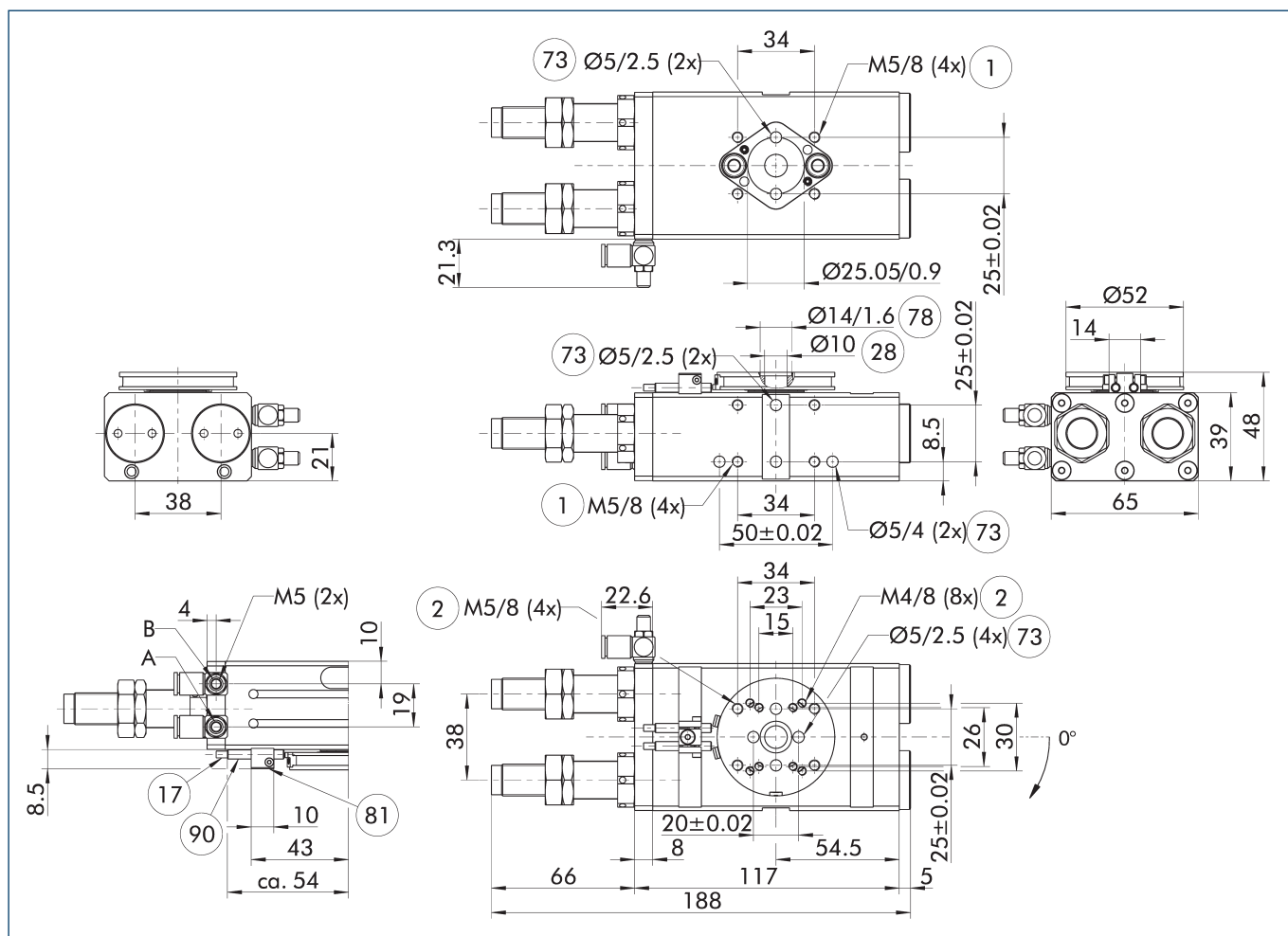
① Las fuerzas y pares indicados son valores estáticos que deben darse simultáneamente. Se debe regular el movimiento de giro para garantizar que no se produzcan impactos ni rebotes. De lo contrario, la vida útil del equipo puede disminuir.

Datos técnicos

Denominación		RM 21-W	RM 21-W-RZ
ID		0313002	0313015
Ángulo de giro	[°]	190.0	190.0
Posibilidad de ajuste de la posición final	[°]	90.0	90.0
Par de giro	[Nm]	1.9	1.9
Número de posiciones intermedias		Ninguna	1 x M (neumática)
Posibilidad de ajuste de la posición central	[°]		190.0
Clase de protección IP		40	40
Peso	[kg]	1.16	1.6
Consumo de fluido (2 x ángulo nominal)	[cm³]	23.8	23.8
Presión de trabajo mín./nom./máx.	[bar]	3/6/8	3/6/8
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/60	5/60
Momento de inercia máx. admisible de la masa para la preparación	[kgm²]		0.02
Repetibilidad	[°]	0.088	0.12
Repetibilidad (diferencia en ambas direcciones)			0.25
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	183 x 65 x 48	294 x 65 x 48

① Para la configuración de los módulos de giro, recomendamos emplear nuestro el software Toolbox que está disponible en línea. Es necesario comprobar las dimensiones de la unidad seleccionada. De lo contrario, podría producirse una sobrecarga.

Vista principal



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

❶ La válvula antirretorno SDV-P puede utilizarse para mantener la posición en caso de pérdida de presión (véase la sección "Accesorios" del catálogo).

A, a Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido horario

B, b Conexión principal/directa, unidad de giro de sentido antihorario

❶ Conexión de la unidad de giro

❷ Conexión de montaje

❷ Salida del cable

❷ Paso de barra

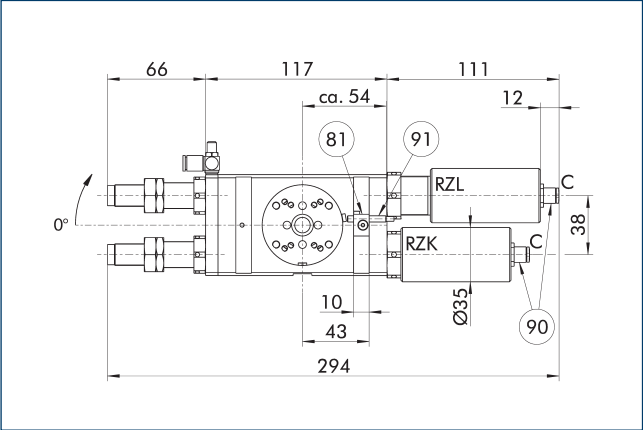
❷ Ajuste para pasador de centraje

❷ Ajuste para el centraje

❷ No incluido con el material suministrado

❷ Detectores de proximidad inductivos

Posición intermedia RZ

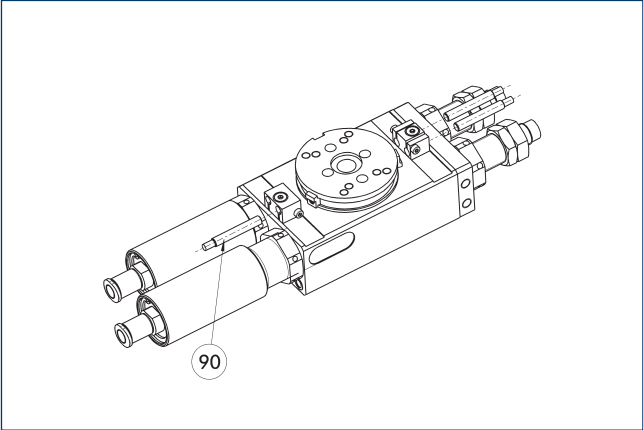


- 81 No incluido con el material suministrado

90 conexión neumática adicional "C", para la posición intermedia

La posición intermedia, se ajusta en todo el rango completo de rotación. Los dos pistones principales deben cerrarse contra sí mismos para conseguir la posición intermedia libre de holguras. Los cilindros de tope (RZK y RZL) deben montarse como se indica para posiciones intermedias de hasta 90°. Para posiciones intermedias superiores a 90°, deben cambiarse.
- 91 Detectores de proximidad inductivos

Detectores de proximidad inductivos



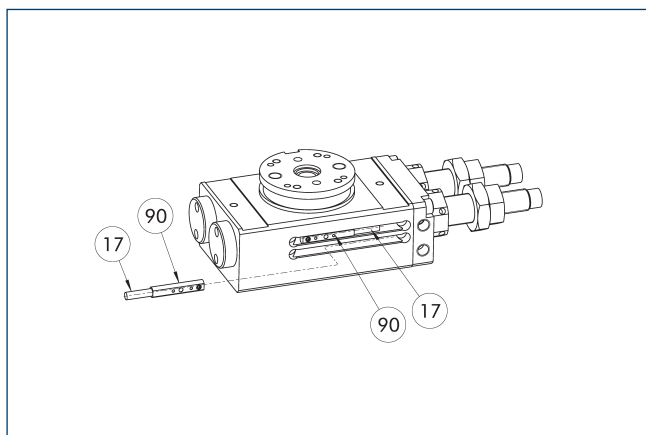
- 90 detector de proximidad adicional, necesario solo en la versión RZ

La detección de la posición final (RMNS) y la detección de la posición intermedia (RMNZ) pueden instalarse directamente en la unidad utilizando interruptores de proximidad inductivos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detectores de proximidad inductivos		
RMNS 12-G	0313042	●
RMNS 12-W	0313043	
RMNS 12-X	0313041	
RMNZ 12-G	0313045	●
RMNZ 12-W	0313046	
RMNZ 12-X	0313044	
Clip para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	

- El juego RMNS incluye dos sensores con 30 cm de longitud de cable para el conector M8, dos levas de cambio y un soporte para sensores. El volumen de suministro del juego RMNZ incluye un sensor, una leva de cambios y un soporte para sensores. Las versiones -G/-W incluyen un cable de conexión de 5 m de largo con conector enchufable recto (-G) o angular (-W) a un extremo del cable abierto.

sensor magnético electrónico MMS



17 Salida del cable

90 Sensor MMS 22...

La detección de la posición final puede instalarse directamente en las dos ranuras en C de la unidad utilizando sensores magnéticos.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Sensor magnético electrónico		
MMS 22-S-M8-PNP	0301032	
MMSK 22-S-PNP	0301034	
Sensor magnéticos electrónicos con salida de cable lateral		
MMS 22-S-M8-PNP-SA	0301042	
MMSK 22-S-PNP-SA	0301044	
Cables de conexión		
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 para conector/conector hembra		
CLI-M8	0301463	
Prolongaciones de cable		
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
Distribuidor de sensores		
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Se requieren dos sensores por unidad para monitorizar dos posiciones. Como opción, hay disponibles cables de extensión y distribuidores de sensor. En el capítulo Sistema de sensores del catálogo, se puede consultar variantes de producto adicionales del sensor y más información y datos técnicos.



SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

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*

