



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Compliance AGM-W 063

Unité de compensation AGM-W

Unité de compensation modulaire avec compensation angulaire pour la compensation des imprécisions et des tolérances. Faisant partie de la gamme de produits AGM, l'AGM-W peut être combiné de manière flexible avec l'AGM-Z et offre donc toujours le comportement de compensation adéquat pour une large gamme d'applications.

Domaines d'application

Pour des applications telles que la préhension dans des bacs, les tâches d'assemblage et de jonction automatisées ou les tâches de manipulation, par exemple avec des pinces magnétiques, où une compensation fiable est requise. Les unités de compensation peuvent être utilisées sur des robots ainsi que dans des applications stationnaires.



Avantages – Vos bénéfices

Compensation angulaire efficace pour la compensation des tolérances et des imprécisions des composants disposés différemment.

Flexibilité maximale grâce à la modularité de la famille de produits AGM, des combinaisons avec Z sont possibles

Verrouillage pneumatique dans une position centrée grâce à un mécanisme de verrouillage robuste.

Polyvalent et adaptable le couple peut être réglé en fonction de la pression et adapté pour faciliter le mouvement.

Polyvalent dans tous les secteurs d'activité grâce à la graisse conforme aux normes alimentaires. facilite l'accès aux technologies médicales, l'automatisation de laboratoire, les industries pharmaceutique et alimentaire. Les exigences de la norme EN 1672-2:2020 ne sont pas entièrement satisfaites.

Stabilité de processus améliorée par diverses options de détection via des détecteurs magnétiques ou des détecteurs inductifs.

Pour la compensation en position horizontale ou inclinée une compensation précise du poids peut être obtenue grâce à la pressurisation supplémentaire du piston de commande.



Tailles
Quantité: 3



Poids manipulé
admissible
8 .. 32 kg

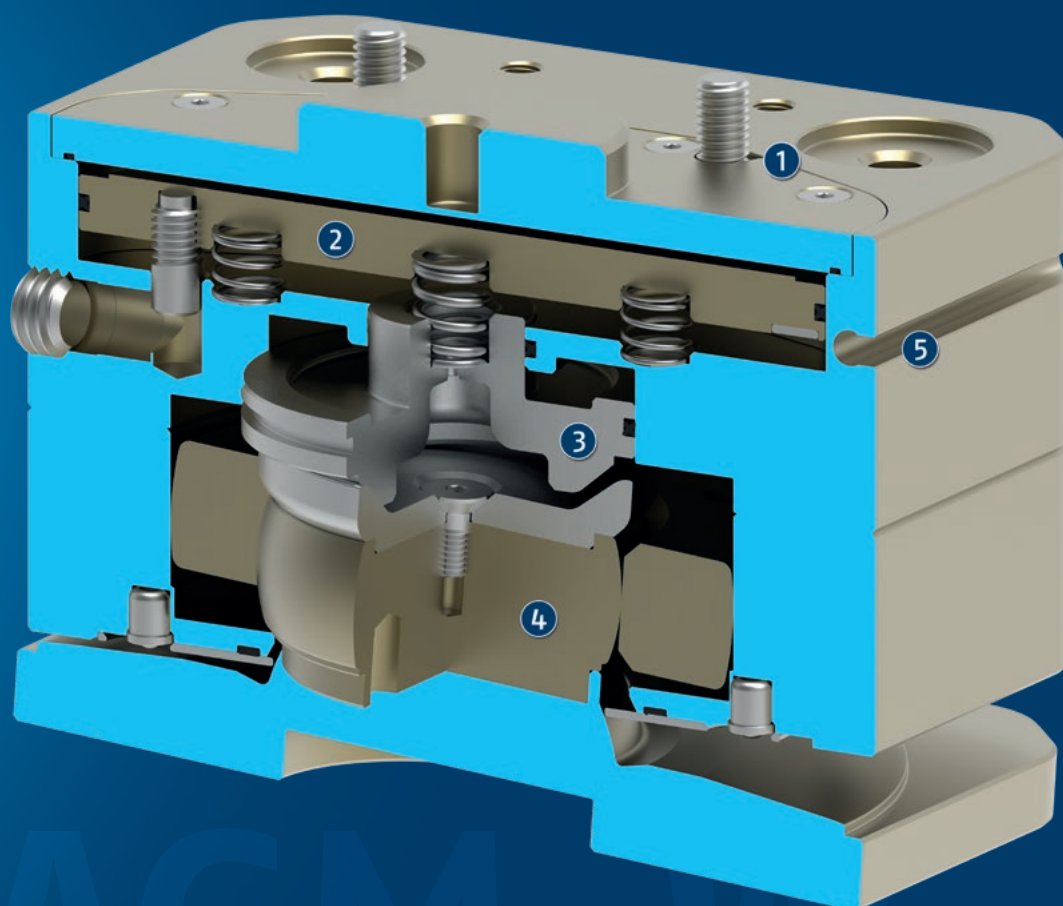


Angle de
compensation
 $\pm 5^\circ$

Description du fonctionnement

L'AGM-W permet la compensation angulaire dans les axes x et y. La cinématique angulaire brevetée permet de s'adapter à des composants disposés différemment afin de les saisir en toute sécurité. Le piston de verrouillage assure le recentrage et le maintien en position centrée de l'unité. Le piston de commande peut être utilisé pour compenser

le poids dans différentes positions spatiales. La conception modulaire et compacte permet une combinaison avec d'autres unités AGM. Les positions verrouillée et déverrouillée sont surveillées par des commutateurs magnétiques ou des détecteurs de proximité inductifs.



- ① **Interface de fixation ISO**
du côté du robot et du côté outil, pour une fixation facile sur la plupart des types de robots sans avoir besoin d'une plaque interface supplémentaire
- ② **Piston de verrouillage**
en aluminium haute résistance pour le verrouillage pneumatique à simple effet en position centrée. Pour les mouvements pendant le processus, nous recommandons d'exercer une pression sur le piston de verrouillage et le piston de commande.
- ③ **Piston de commande**
en acier trempé offre un réglage en continu de la souplesse de fonctionnement. Pour la compensation dans les positions horizontales et inclinées, nous recommandons d'actionner le piston de commande pour la compensation du poids.
- ④ **Cinématique angulaire brevetée**
permet une compensation sur les axes X et Y
- ⑤ **Rainure d'interrogation**
pour la détection de la position verrouillée

Informations générales concernant la gamme

Détection: par détecteur magnétique ou détecteur de proximité inductif

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

Principe de fonctionnement: via la cinématique angulaire et les pistons

Etendue de la livraison: Unité de compensation dans la variante commandée, éléments pour la connexion mécanique et informations de sécurité. Les instructions spécifiques aux produits peuvent être téléchargées sur schunk.com/downloads-manuals.

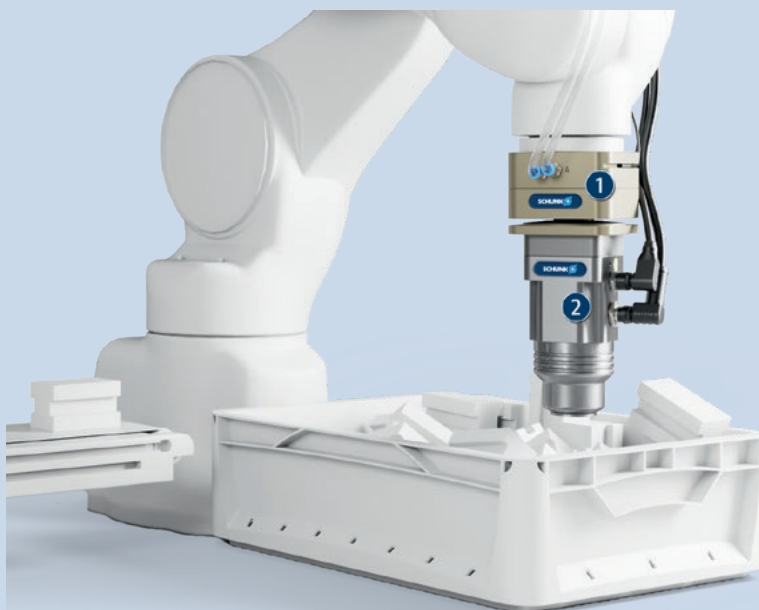
Garantie: 24 mois

Conditions ambiantes extrêmes: Veuillez noter que l'utilisation dans des conditions ambiantes difficiles (ex. dans une zone avec liquide de coupe, poussière de rectification et de fonte...) peut considérablement réduire la durée de vie des produits, et n'est pas couvert par la garantie. Cependant, dans de nombreux cas nous avons une solution. N'hésitez pas à nous contacter.

Charge de couple: fait référence au couple de maintien maximal de l'unité de compensation.

Couple de décollement: définit le couple nécessaire pour mettre en mouvement l'unité de compensation.

Consommation de fluide: Fait référence à la consommation d'air pour un cycle de verouillage et déverouillage.



Exemple d'application

Lors du prélèvement des bacs, il est possible de compenser les imprécisions grâce à la compensation angulaire, ce qui permet de retirer efficacement les composants disposés différemment.

① Unité de compensation AGM-W

② Pince magnétique EMH

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.



Changeur outils pneumatique



Outil de changement manuel



AGM-XY



AGM-Z



Détecteurs magnétiques



Détecteurs inductifs



Pince magnétique électrique



Pince universelle



Plaques interfaces conformes
DIN ISO 9409

① Des informations supplémentaires sur ces produits sont disponibles sur les pages produits suivantes ou sur notre site internet schunk.com.

Exemple de commande AGM-W

			AGM	-	WZ	-	080
Description							
AGM							
Direction de compliance							
W = Compensation angulaire							
WZ = Compensation dans l'axe z et angulaire (combinée)							
Taille							
050							
063							
080							



Diagramme de charge - utilisation verticale, verrouillée

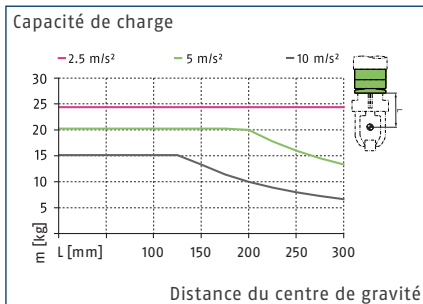
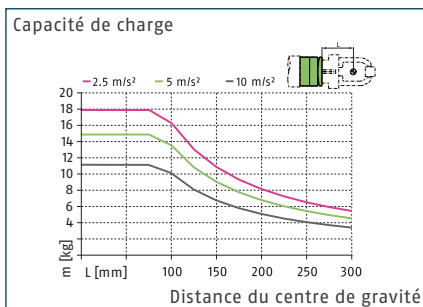
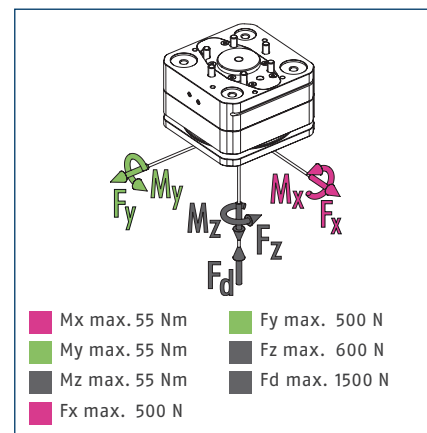


Diagramme de charge - utilisation horizontale, verrouillée



Charges max.



① Il s'agit de la somme de toutes les charges statiques qui peuvent agir sur l'unité de compensation.

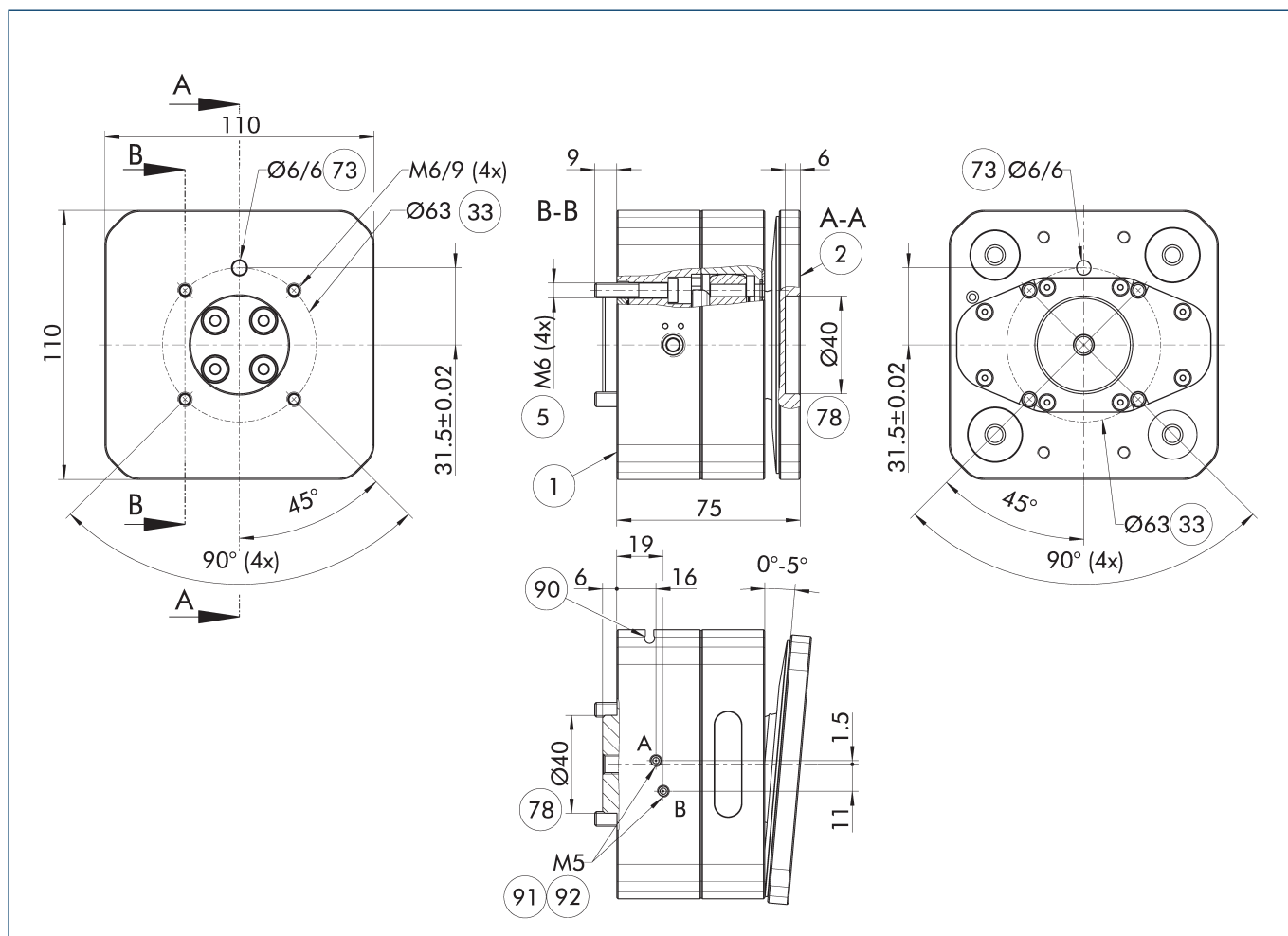
Caractéristiques techniques

Description		AGM-W 063
ID		1575997
Angle de compensation	[°]	±5
Couple de rupture dépressurisé	[Nm]	3
Moment de verrouillage (A+B) Mx, My	[Nm]	30
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	4/6/6.5
Pression d'utilisation min./max. du réglage de la rigidité	[bar]	0/6.5
Répétabilité angulaire	[°]	0.05
Raccordement côté robot		ISO 9409-1-63-4-M6
Fixation côté outil		ISO 9409-1-63-4-M6
Poids	[kg]	2.3
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60
Temps de verrouillage	[s]	0.08
Indice de protection IP		40
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	20
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	35
Force Fx max. dynamique	[N]	220
Force Fy max. dynamique	[N]	220
Force Fz max. dynamique	[N]	300

① D'autres données techniques sont disponibles sur le site schunk.com.

① Nous recommandons l'actionnement des pistons de verrouillage et de commande pour la procédure, et l'actionnement du piston de commande pour la compensation du poids pour la compensation dans les positions horizontales/inclinées.

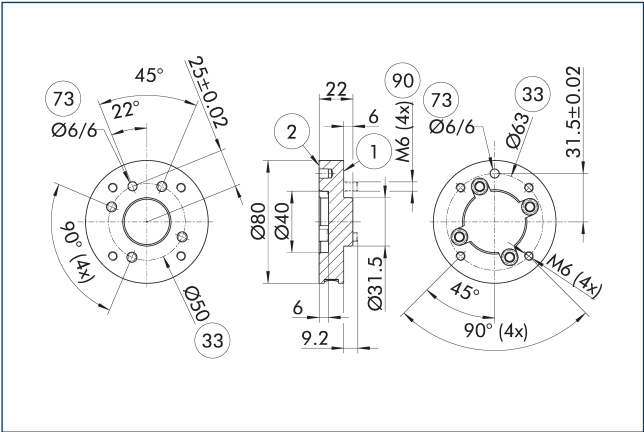
Vue principale AGM-W 063



Le schéma montre la version de base de l'unité de compensation en position centrale et en position déviée, sans tenir compte des dimensions des options décrites ci-dessous.

- | | |
|---|--|
| ① Raccordement côté robot | ⑦⑧ Ajustement pour centrage |
| ② Fixation côté outil | ⑨⑩ Rainure pour détecteur magnétique |
| ⑤ Passage au centre pour fixation par vis | ⑨① Raccordement pneumatique de verrouillage A+B |
| ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 | ⑨② Raccordement pneumatique B de compensation de poids |
| ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage | |

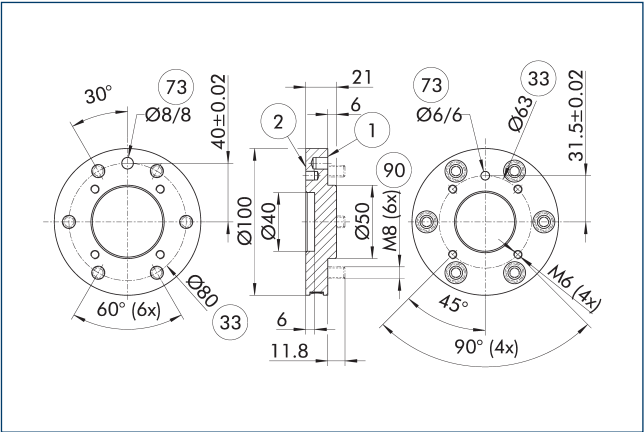
Plaque interface A-IS0063/IS0050



- ① Raccordement côté robot ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
② Fixation côté outil ⑨① Vis de fixation pour le côté robot
③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 ⑨① Vis de fixation pour le côté robot

Description	ID	
Plaque interface		
A-IS0063/IS0050	1601241	

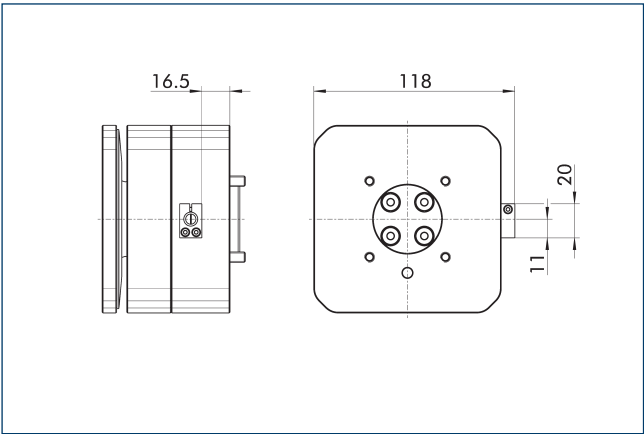
Plaque interface A-IS0063/IS0080



- ① Raccordement côté robot ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
② Fixation côté outil ⑨① Vis de fixation pour le côté robot
③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 ⑨① Vis de fixation pour le côté robot

Description	ID	
Plaque interface		
A-IS0063/IS0080	1601243	

Kit de montage pour détecteur de proximité IN 80

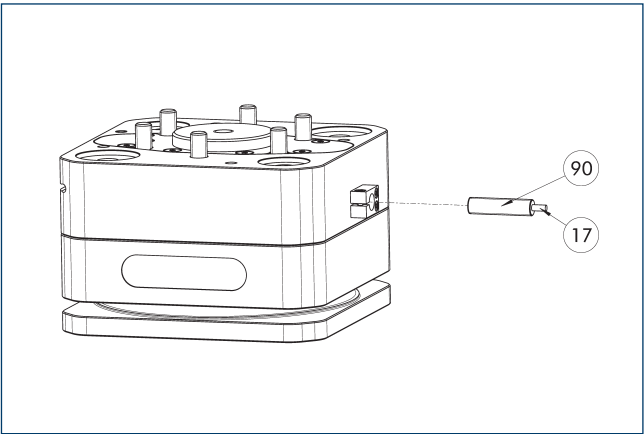


Détecteur de position à utiliser avec un kit de montage.

Description	ID	
Kit de montage pour détecteur inductif		
AS-AGM-W-063/080-IN80	1601745	

- ① Le kit de montage doit être commandé séparément en option comme accessoire.

Détecteurs de proximité inductifs IN 80



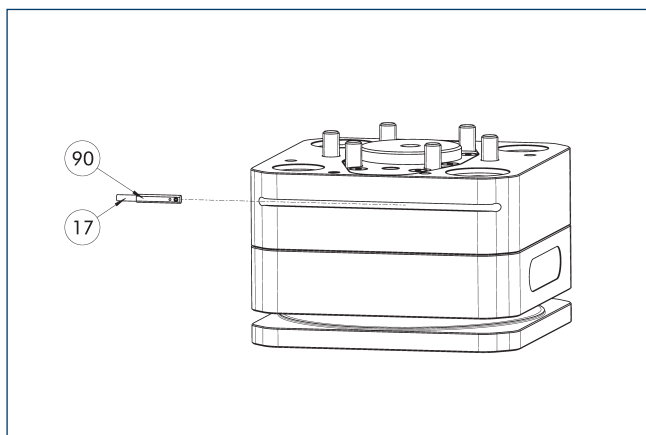
- ①⑦ Sortie de câble ⑨① Détecteurs inductifs

Détecteur de position à utiliser avec un kit de montage.

Description	ID	Souvent combiné
Kit de montage pour détecteur inductif		
AS-AGM-W-063/080-IN80	1601745	
Détecteurs inductifs		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	●
INK 80-S	0301550	
Détecteur inductif avec sortie e câble latérale		
IN 80-S-M12-SA	0301587	
IN 80-S-M8-SA	0301483	●
INK 80-S-SA	0301566	

- ① Un détecteur (fermeture/S) est nécessaire par unité, avec rallonge de câble en option Le kit doit être commandé séparément en option comme accessoire. Les rayons de courbure minimaux admissibles des câbles de détecteur doivent être respectés. Ils sont généralement de 35 mm.

Commutateur électromagnétique MMS



17 Sortie de câble

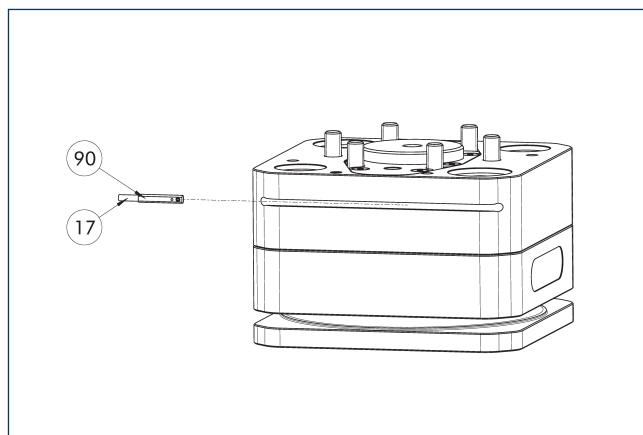
90 Détecteur MMS 22...

Détecteur de position à monter dans la rainure en C

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur électromagnétique		
MMS 22-S-M8-PNP	0301032	●
MMSK 22-S-PNP	0301034	
Détecteurs magnétiques avec sortie de câble latérale		
MMS 22-S-M8-PNP-SA	0301042	●
MMSK 22-S-PNP-SA	0301044	
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	●
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

- ① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection. 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

Détecteur magnétique programmable MMS 22-PI1



17 Sortie de câble

90 Détecteur MMS 22 PI1-...

Détection de position avec une position programmable par détecteur et électronique intégrée dans le détecteur. Peut être programmée au moyen d'un outil d'apprentissage magnétique MT (inclus dans l'étendue de livraison, ID 0301030) ou d'un outil d'apprentissage par prise ST (en option). Détecteur de position à monter dans la rainure en C Si l'outil d'apprentissage par prise ST figure dans le tableau, l'apprentissage est possible uniquement avec l'outil d'apprentissage ST.

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur magnétique programmable		
MMS 22-PI1-S-M8-PNP	0301160	●
MMSK 22-PI1-S-PNP	0301162	
Détecteur magnétique programmable avec sortie de câble latérale		
MMS 22-PI1-S-M8-PNP-SA	0301166	●
MMSK 22-PI1-S-PNP-SA	0301168	
Détecteur magnétique programmable avec corps en acier inoxydable		
MMS 22-PI1-S-M8-PNP-HD	0301110	●
MMSK 22-PI1-S-PNP-HD	0301112	

- ① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection. 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*

