



Hand in hand for tomorrow



## Fiche technique du produit

Compliance AGM-W

## 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

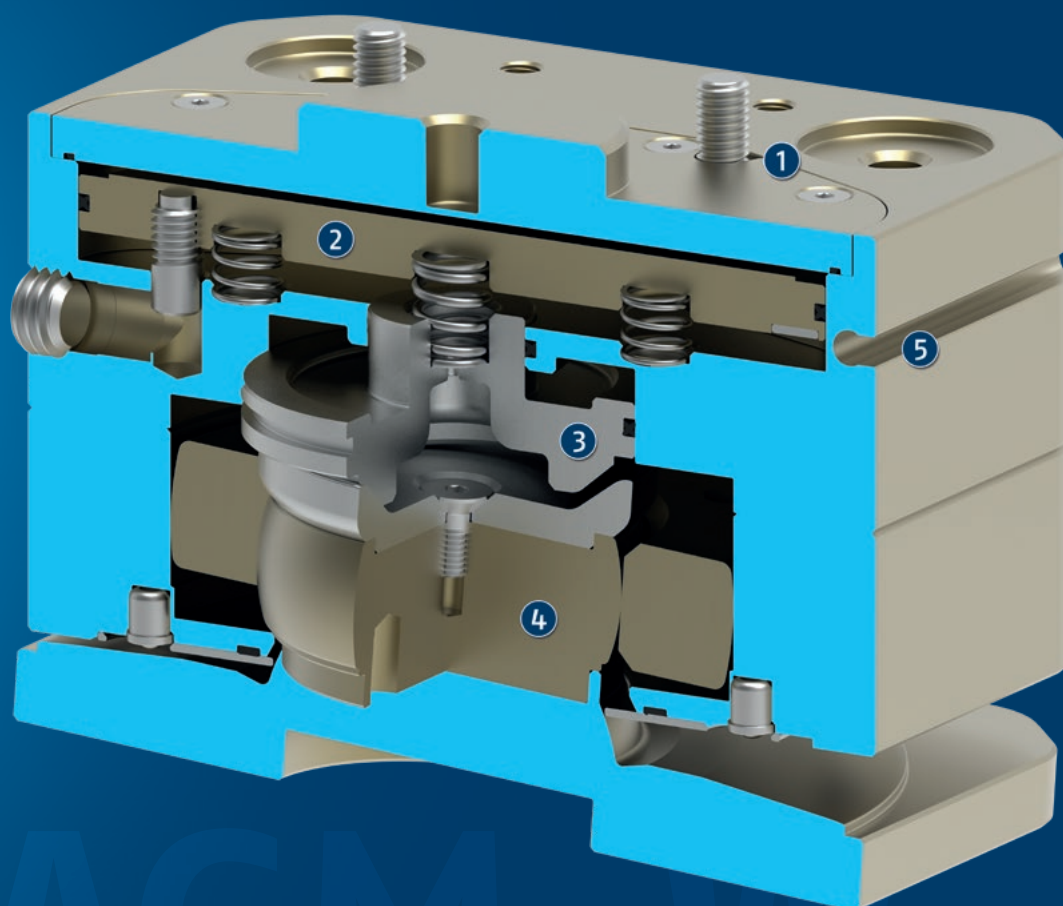


Angle de  
compensation  
 $\pm 5^\circ$

## 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](http://schunk.com/downloads-manuals).

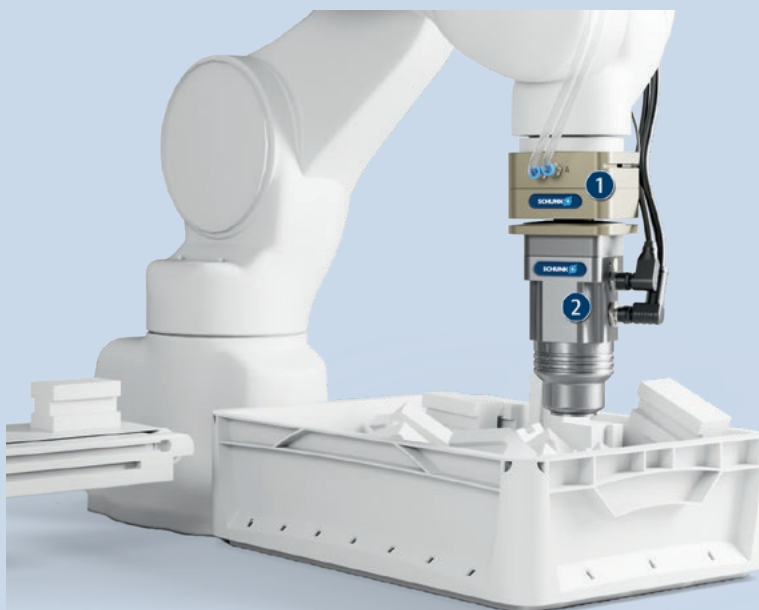
**Garantie:** 24 mois

**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](http://schunk.com).

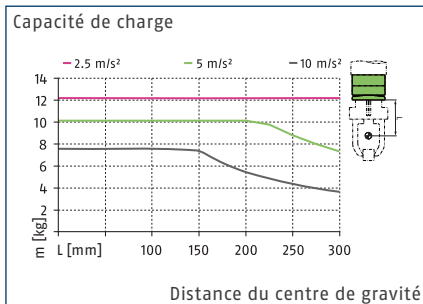
Exemple de commande AGM-W

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

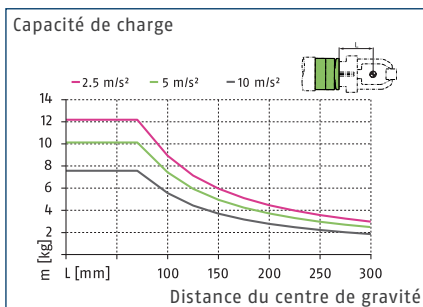




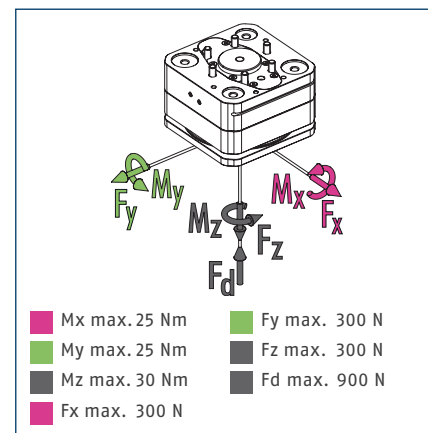
## Diagramme de charge - utilisation verticale, verrouillée



## 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

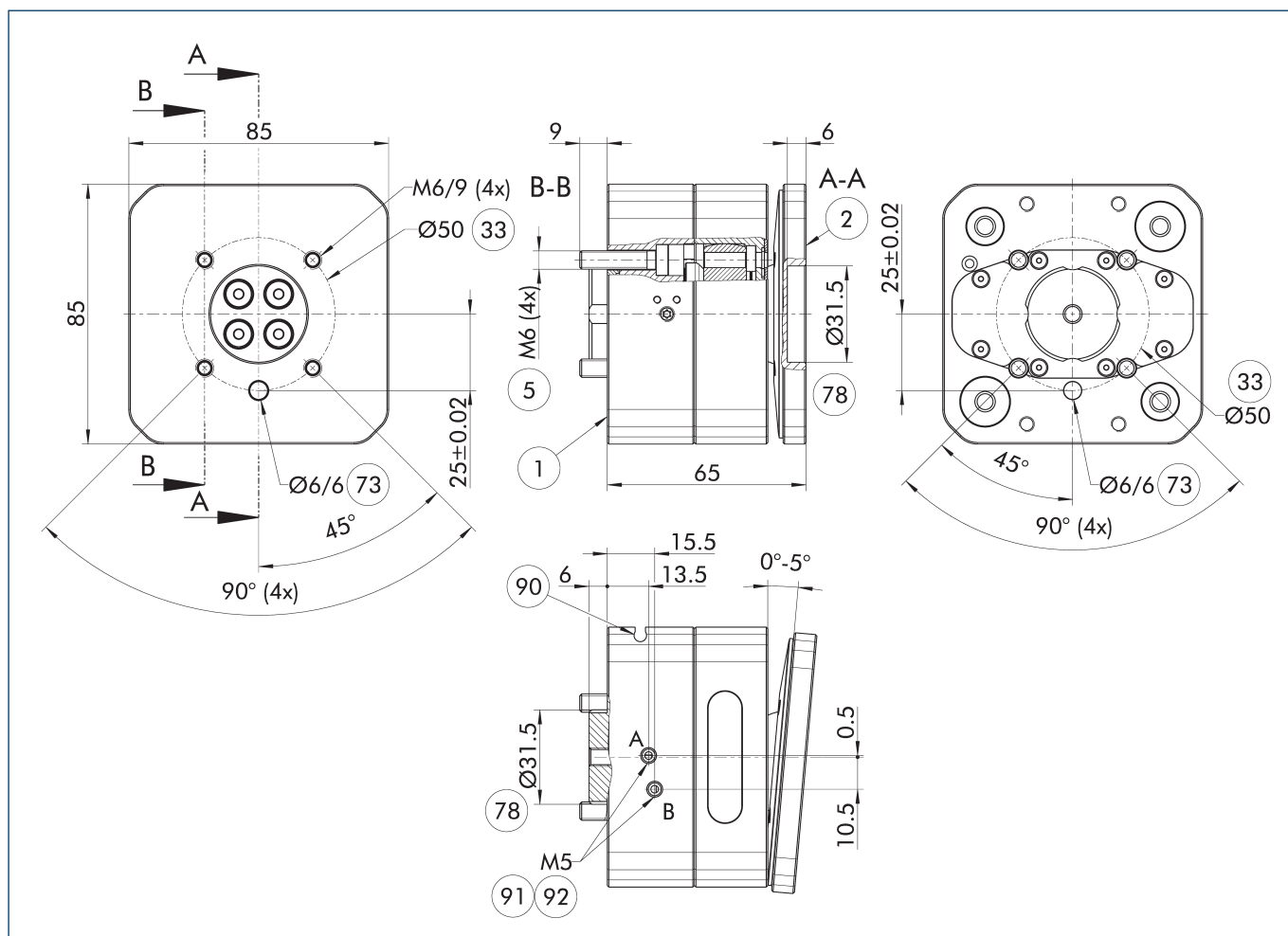
| Description                                                |       | AGM-W 050          |
|------------------------------------------------------------|-------|--------------------|
| ID                                                         |       | 1575996            |
| Angle de compensation                                      | [°]   | ±5                 |
| Couple de rupture dépressurisé                             | [Nm]  | 2                  |
| Moment de verrouillage (A+B) Mx, My                        | [Nm]  | 15                 |
| 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 9409-1-50-4-M6 |
| Fixation côté outil                                        |       | ISO 9409-1-50-4-M6 |
| Poids                                                      | [kg]  | 1.2                |
| Température ambiante min./max.                             | [°C]  | 5/60               |
| Temps de verrouillage                                      | [s]   | 0.07               |
| Indice de protection IP                                    |       | 40                 |
| Moment dynamique max. Mx/My                                | [Nm]  | 11                 |
| Moment dynamique max. Mz                                   | [Nm]  | 15                 |
| Force Fx max. dynamique                                    | [N]   | 150                |
| Force Fy max. dynamique                                    | [N]   | 150                |
| Force Fz max. dynamique                                    | [N]   | 150                |

① D'autres données techniques sont disponibles sur le site [schunk.com](http://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.



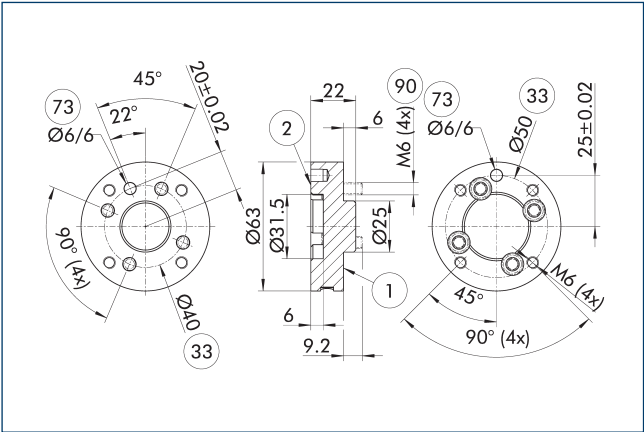
## Vue principale AGM-W 050



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  |                                                        |

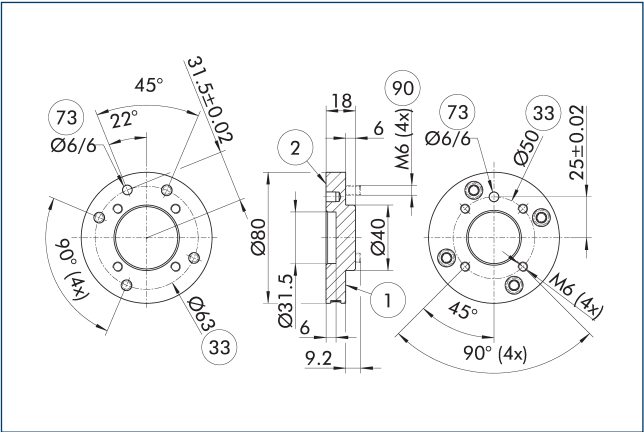
Plaque interface A-IS0050/IS0040



- 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

| Description      | ID      |  |
|------------------|---------|--|
| Plaque interface |         |  |
| A-IS0050/IS0040  | 1601229 |  |

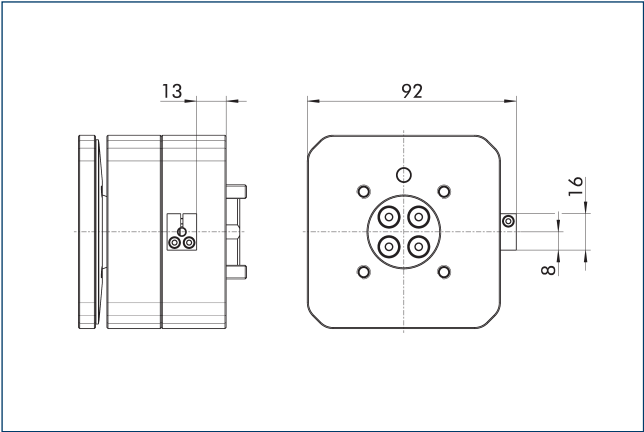
Plaque interface A-IS0050/IS0063



- 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

| Description      | ID      |  |
|------------------|---------|--|
| Plaque interface |         |  |
| A-IS0050/IS0063  | 1601240 |  |

Kit de montage pour détecteur de proximité IN 40

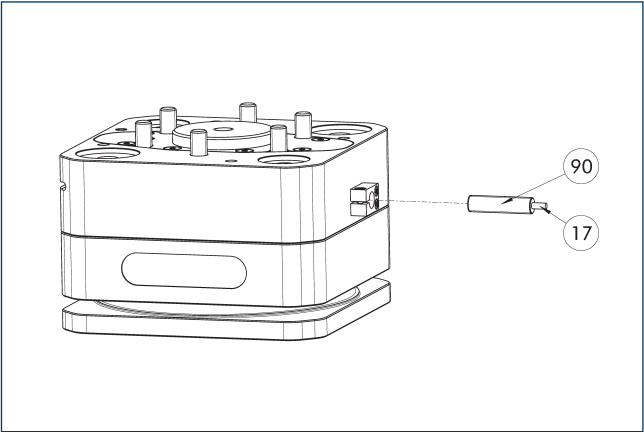


Détecteur de position à utiliser avec un kit de montage.

| Description                            | ID      |  |
|----------------------------------------|---------|--|
| Kit de montage pour détecteur inductif |         |  |
| AS-AGM-W-050-IN40                      | 1601739 |  |

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

Détecteurs de proximité inductifs IN 40



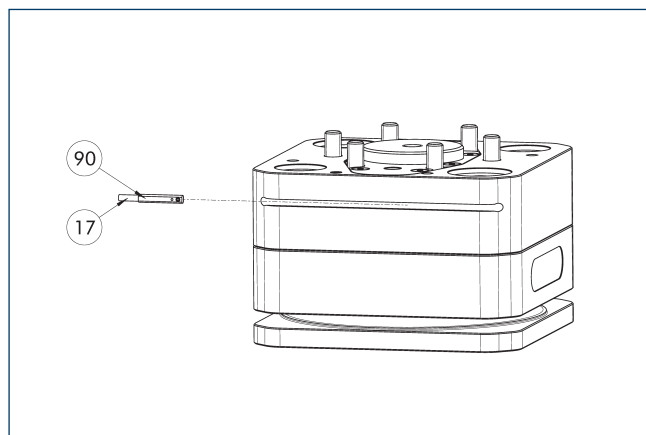
- ①⑦ Sortie de câble      ⑨① Détecteurs inductifs

Détecteur de position à utiliser avec un kit de montage.

| Description                                     | ID      | Souvent combiné |
|-------------------------------------------------|---------|-----------------|
| Kit de montage pour détecteur inductif          |         |                 |
| AS-AGM-W-050-IN40                               | 1601739 |                 |
| 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 |                 |

- 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

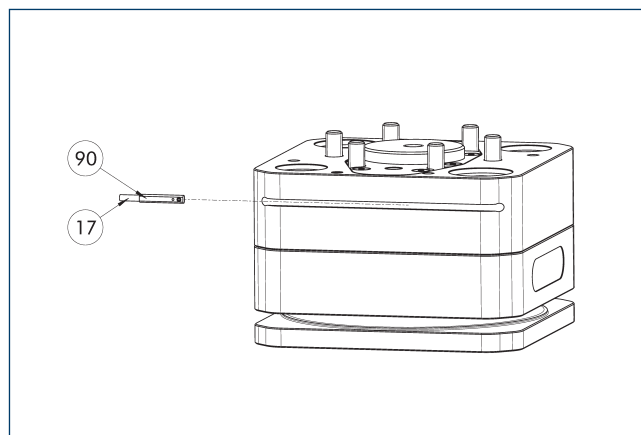
90 Détecteur MMS 22...

Détecteur de position à monter dans la rainure en C

| Description                                                 | ID      | Souvent combiné |
|-------------------------------------------------------------|---------|-----------------|
| <b>Commutateur électromagnétique</b>                        |         |                 |
| MMS 22-S-M8-PNP                                             | 0301032 | ●               |
| MMSK 22-S-PNP                                               | 0301034 |                 |
| <b>Détecteurs magnétiques avec sortie de câble latérale</b> |         |                 |
| MMS 22-S-M8-PNP-SA                                          | 0301042 | ●               |
| MMSK 22-S-PNP-SA                                            | 0301044 |                 |
| <b>Câbles</b>                                               |         |                 |
| 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 |                 |
| <b>Clip pour connecteur/prise</b>                           |         |                 |
| CLI-M8                                                      | 0301463 |                 |
| <b>Rallonge de câble</b>                                    |         |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0030-PNP                                    | 0301495 |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0100-PNP                                    | 0301496 |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0200-PNP                                    | 0301497 | ●               |
| <b>Répartiteur pour détecteurs</b>                          |         |                 |
| 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-...

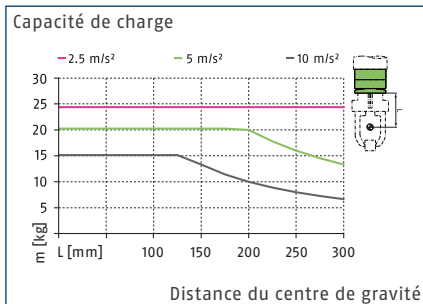
Détection de position avec une position programmable par détecteur et électronique intégrée dans le détecteur. Peut être programmée au moyen d'un outil d'apprentissage magnétique MT (inclus dans l'étendue de livraison, ID 0301030) ou d'un outil d'apprentissage par prise ST (en option). Détecteur de position 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 |
|-------------------------------------------------------------------------|---------|-----------------|
| <b>Commutateur magnétique programmable</b>                              |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP                                                     | 0301160 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP                                                       | 0301162 |                 |
| <b>Détecteur magnétique programmable avec sortie de câble latérale</b>  |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP-SA                                                  | 0301166 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP-SA                                                    | 0301168 |                 |
| <b>Détecteur magnétique programmable avec corps en acier inoxydable</b> |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP-HD                                                  | 0301110 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP-HD                                                    | 0301112 |                 |

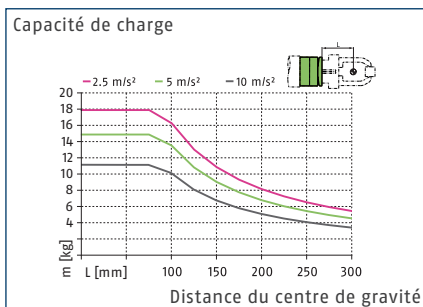
① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection



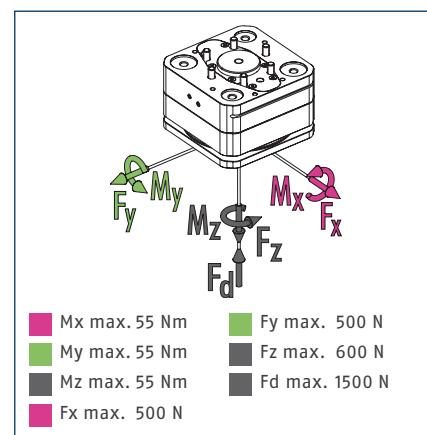
## Diagramme de charge - utilisation verticale, verrouillée



## 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.

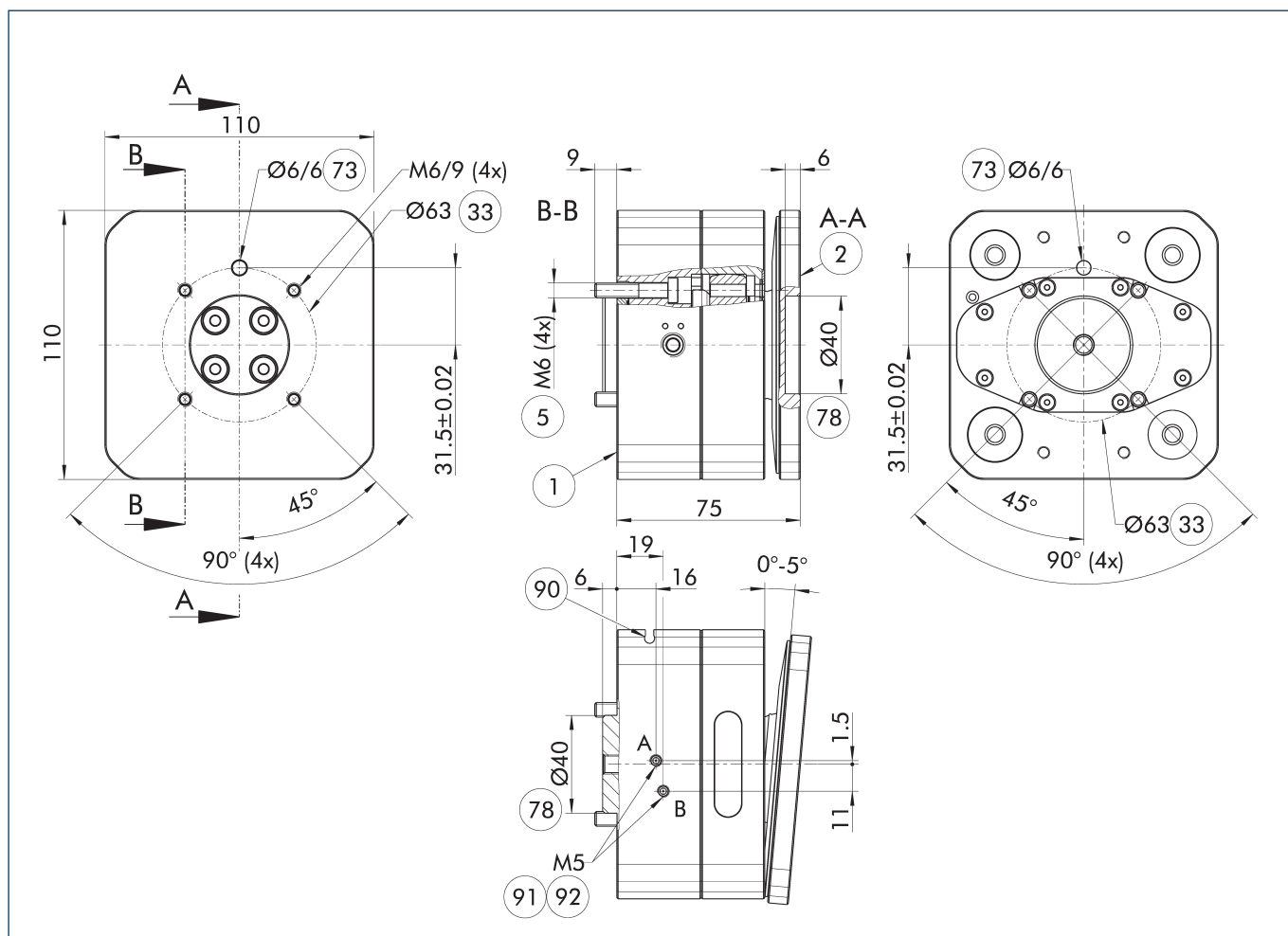
## Caractéristiques techniques

| 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](http://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.

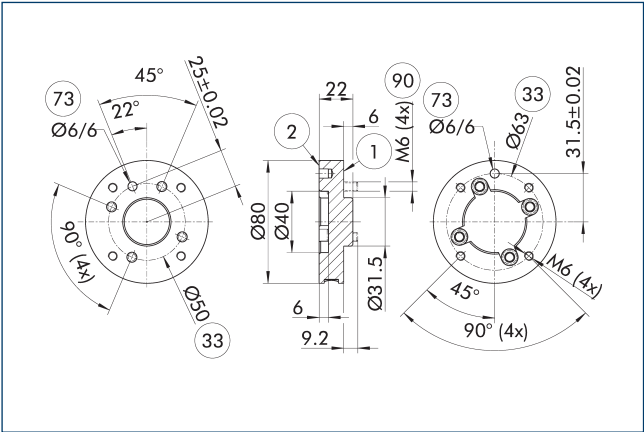
## Vue principale AGM-W 063



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  |                                                        |

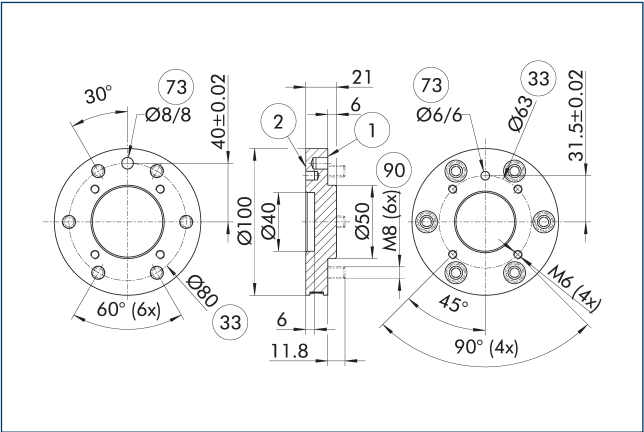
Plaque interface A-IS0063/IS0050



- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑨ Vis de fixation pour le côté robot

| Description      | ID      |  |
|------------------|---------|--|
| Plaque interface |         |  |
| A-IS0063/IS0050  | 1601241 |  |

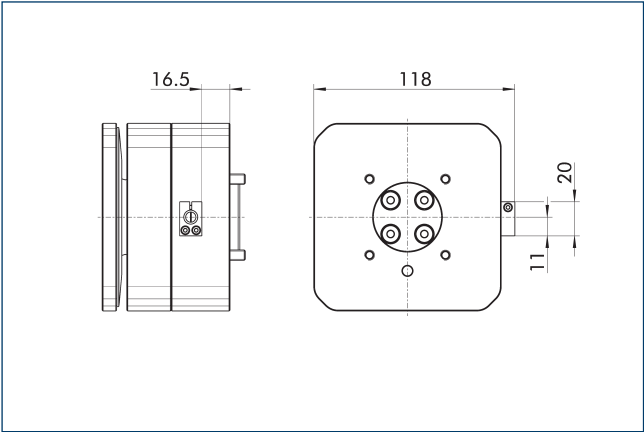
Plaque interface A-IS0063/IS0080



- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑨ Vis de fixation pour le côté robot

| Description      | ID      |  |
|------------------|---------|--|
| Plaque interface |         |  |
| A-IS0063/IS0080  | 1601243 |  |

Kit de montage pour détecteur de proximité IN 80

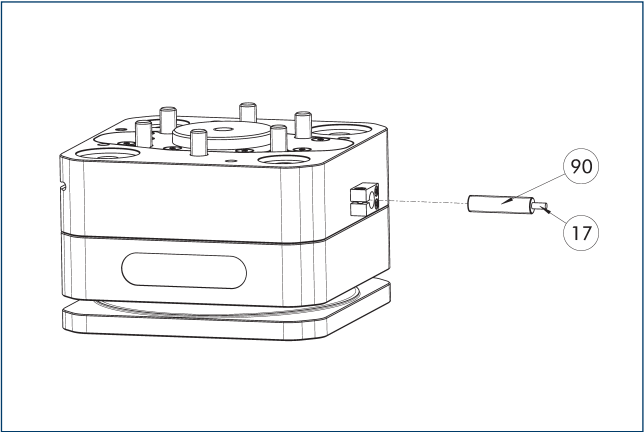


Détecteur de position à utiliser avec un kit de montage.

| 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



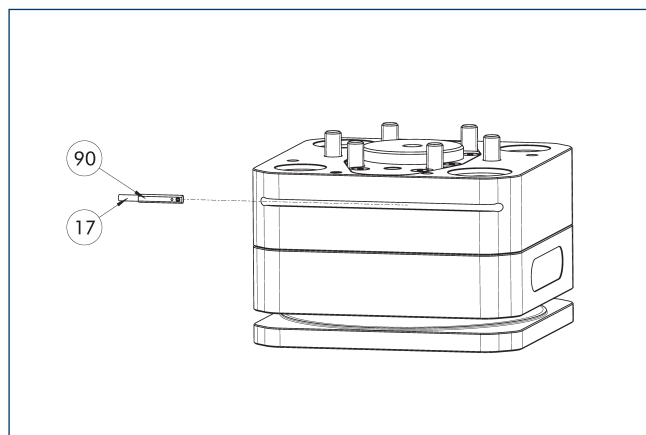
- ①⑦ Sortie de câble
- ⑨⑨ Détecteurs inductifs

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

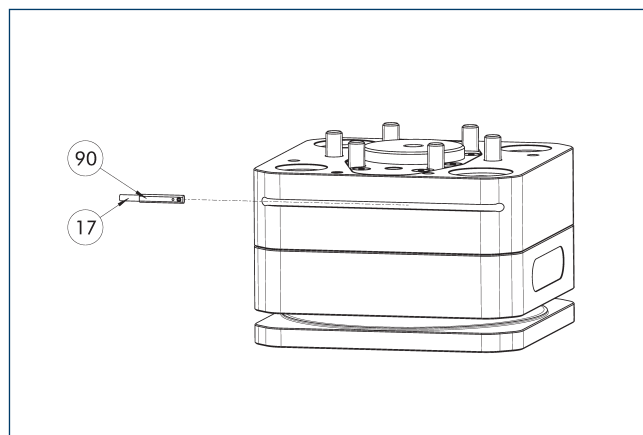
90 Détecteur MMS 22...

Détecteur de position à monter dans la rainure en C

| Description                                                 | ID      | Souvent combiné |
|-------------------------------------------------------------|---------|-----------------|
| <b>Commutateur électromagnétique</b>                        |         |                 |
| MMS 22-S-M8-PNP                                             | 0301032 | ●               |
| MMSK 22-S-PNP                                               | 0301034 |                 |
| <b>Détecteurs magnétiques avec sortie de câble latérale</b> |         |                 |
| MMS 22-S-M8-PNP-SA                                          | 0301042 | ●               |
| MMSK 22-S-PNP-SA                                            | 0301044 |                 |
| <b>Câbles</b>                                               |         |                 |
| 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 |                 |
| <b>Clip pour connecteur/prise</b>                           |         |                 |
| CLI-M8                                                      | 0301463 |                 |
| <b>Rallonge de câble</b>                                    |         |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0030-PNP                                    | 0301495 |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0100-PNP                                    | 0301496 |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0200-PNP                                    | 0301497 | ●               |
| <b>Répartiteur pour détecteurs</b>                          |         |                 |
| 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-...

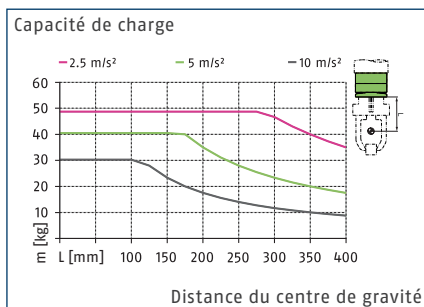
Détection de position avec une position programmable par détecteur et électronique intégrée dans le détecteur. Peut être programmée au moyen d'un outil d'apprentissage magnétique MT (inclus dans l'étendue de livraison, ID 0301030) ou d'un outil d'apprentissage par prise ST (en option). Détecteur de position 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 |
|-------------------------------------------------------------------------|---------|-----------------|
| <b>Commutateur magnétique programmable</b>                              |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP                                                     | 0301160 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP                                                       | 0301162 |                 |
| <b>Détecteur magnétique programmable avec sortie de câble latérale</b>  |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP-SA                                                  | 0301166 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP-SA                                                    | 0301168 |                 |
| <b>Détecteur magnétique programmable avec corps en acier inoxydable</b> |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP-HD                                                  | 0301110 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP-HD                                                    | 0301112 |                 |

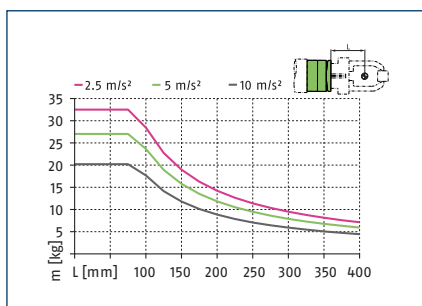
① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection



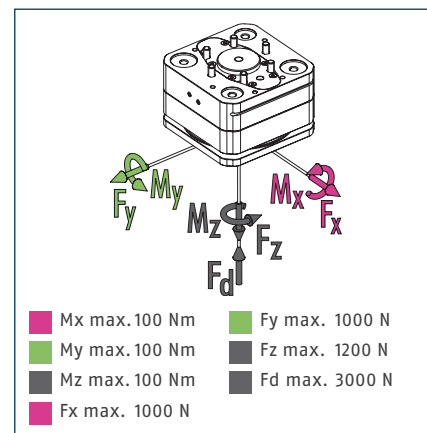
### Diagramme de charge - utilisation verticale, verrouillée



### 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

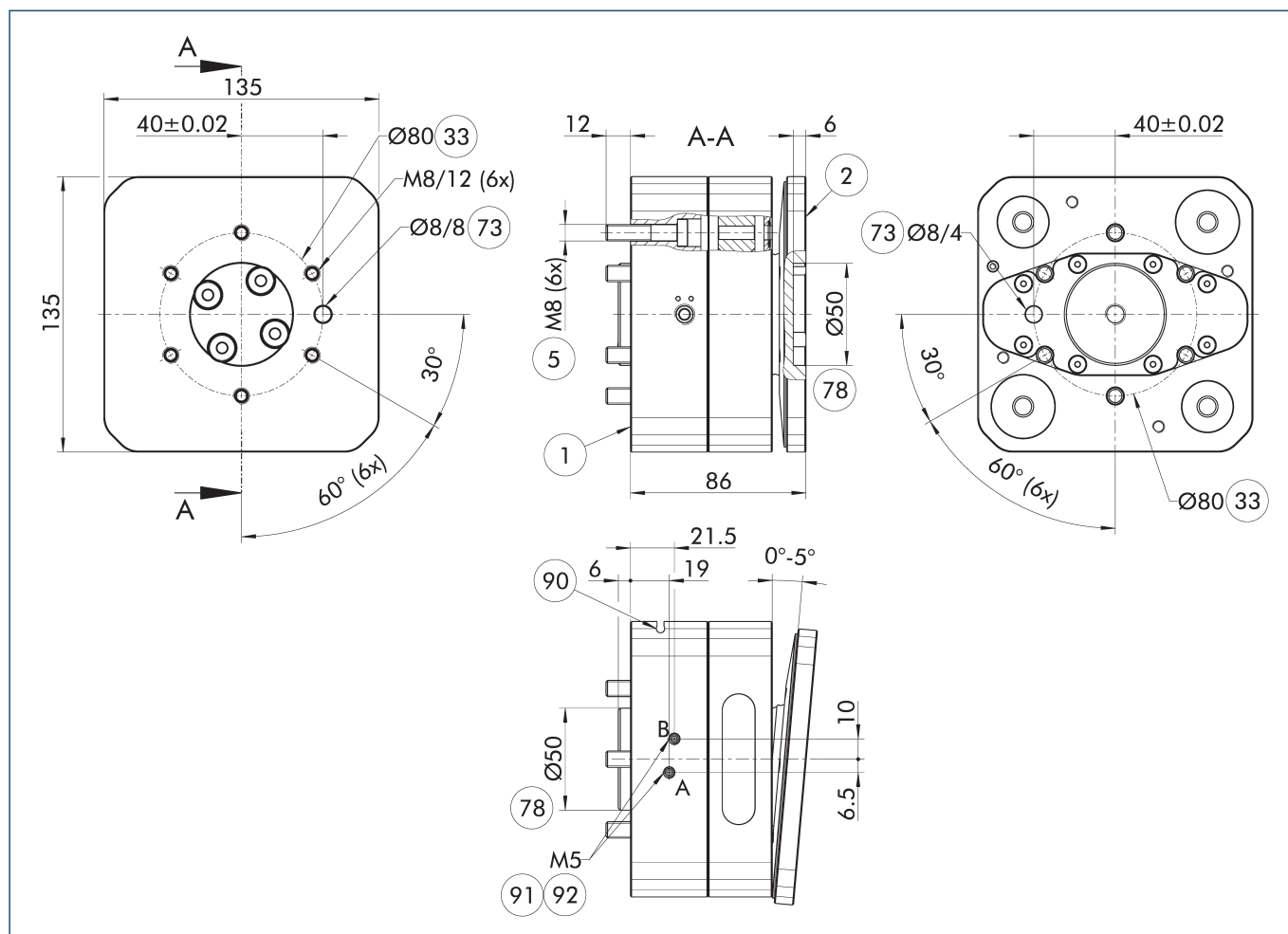
| Description                                                |       | AGM-W 080          |
|------------------------------------------------------------|-------|--------------------|
| ID                                                         |       | 1575998            |
| Angle de compensation                                      | [°]   | ±5                 |
| Couple de rupture dépressurisé                             | [Nm]  | 6                  |
| Moment de verrouillage (A+B) Mx, My                        | [Nm]  | 50                 |
| 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                                     | [°]   | 0.08               |
| Raccordement côté robot                                    |       | ISO 9409-1-80-6-M8 |
| Fixation côté outil                                        |       | ISO 9409-1-80-6-M8 |
| Poids                                                      | [kg]  | 4                  |
| Température ambiante min./max.                             | [°C]  | 5/60               |
| Temps de verrouillage                                      | [s]   | 0.05               |
| Indice de protection IP                                    |       | 40                 |
| Moment dynamique max. Mx/My                                | [Nm]  | 35                 |
| Moment dynamique max. Mz                                   | [Nm]  | 50                 |
| Force Fx max. dynamique                                    | [N]   | 400                |
| Force Fy max. dynamique                                    | [N]   | 400                |
| Force Fz max. dynamique                                    | [N]   | 600                |

① D'autres données techniques sont disponibles sur le site [schunk.com](http://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.



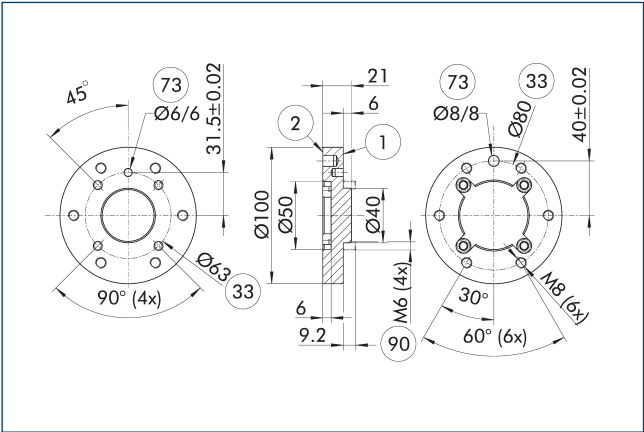
## Vue principale AGM-W 080



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  |                                                        |

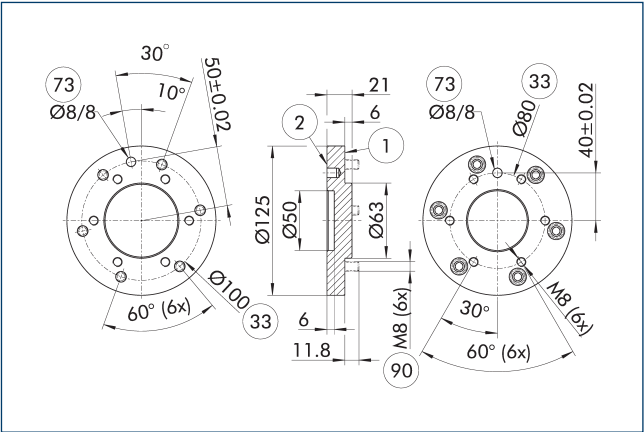
Plaque interface A-ISO080/ISO063



- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨① Vis de fixation pour le côté robot

| Description      | ID      |  |
|------------------|---------|--|
| Plaque interface |         |  |
| A-ISO080/ISO063  | 1601244 |  |

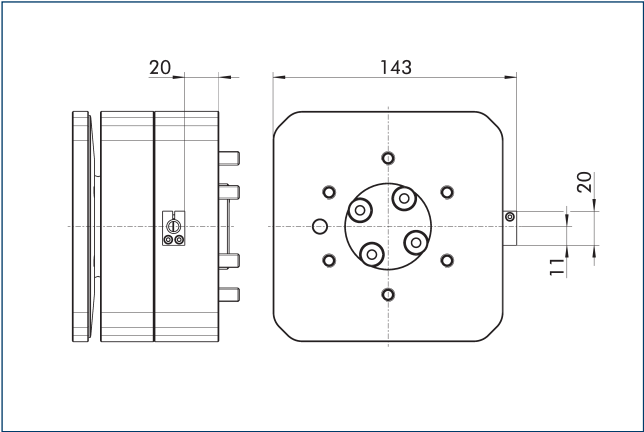
Plaque interface A-ISO080/ISO100



- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨① Vis de fixation pour le côté robot

| Description      | ID      |  |
|------------------|---------|--|
| Plaque interface |         |  |
| A-ISO080/ISO100  | 1601245 |  |

Kit de montage pour détecteur de proximité IN 80

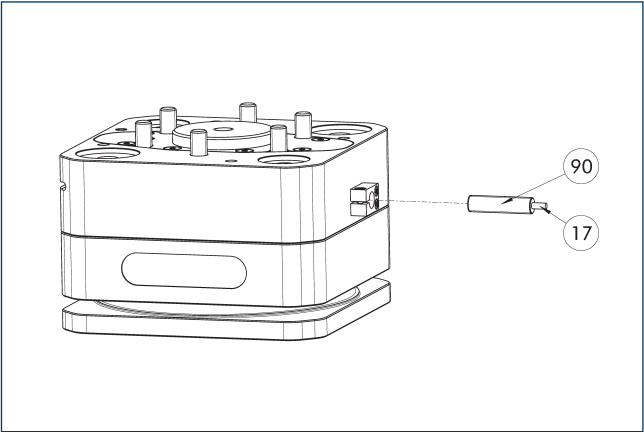


Détecteur de position à utiliser avec un kit de montage.

| 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



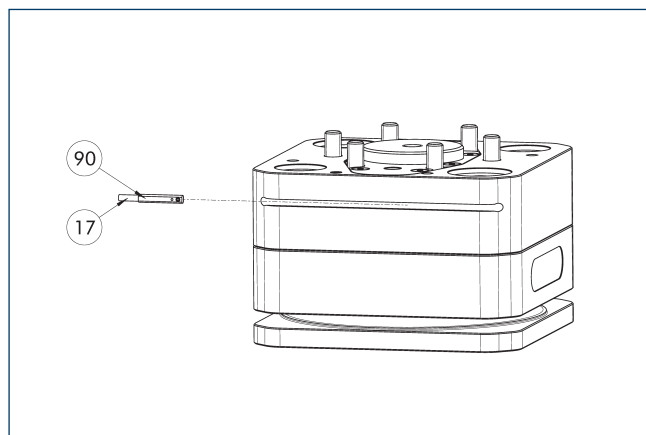
- ①⑦ Sortie de câble
- ⑨① Détecteurs inductifs

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

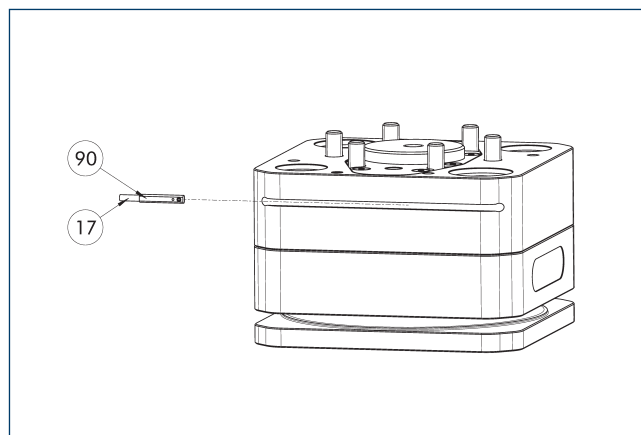
90 Détecteur MMS 22...

Détecteur de position à monter dans la rainure en C

| Description                                                 | ID      | Souvent combiné |
|-------------------------------------------------------------|---------|-----------------|
| <b>Commutateur électromagnétique</b>                        |         |                 |
| MMS 22-S-M8-PNP                                             | 0301032 | ●               |
| MMSK 22-S-PNP                                               | 0301034 |                 |
| <b>Détecteurs magnétiques avec sortie de câble latérale</b> |         |                 |
| MMS 22-S-M8-PNP-SA                                          | 0301042 | ●               |
| MMSK 22-S-PNP-SA                                            | 0301044 |                 |
| <b>Câbles</b>                                               |         |                 |
| 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 |                 |
| <b>Clip pour connecteur/prise</b>                           |         |                 |
| CLI-M8                                                      | 0301463 |                 |
| <b>Rallonge de câble</b>                                    |         |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0030-PNP                                    | 0301495 |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0100-PNP                                    | 0301496 |                 |
| KV BW08-SG08 3P-0200-PNP                                    | 0301497 | ●               |
| <b>Répartiteur pour détecteurs</b>                          |         |                 |
| 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 |
|-------------------------------------------------------------------------|---------|-----------------|
| <b>Commutateur magnétique programmable</b>                              |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP                                                     | 0301160 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP                                                       | 0301162 |                 |
| <b>Détecteur magnétique programmable avec sortie de câble latérale</b>  |         |                 |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP-SA                                                  | 0301166 | ●               |
| MMSK 22-PI1-S-PNP-SA                                                    | 0301168 |                 |
| <b>Détecteur magnétique programmable avec corps en acier inoxydable</b> |         |                 |
| 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](mailto:info@de.schunk.com)

[schunk.com](http://schunk.com)

Folgen Sie uns | *Follow us*

