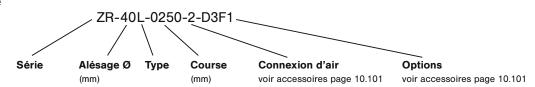






# Codification de commande

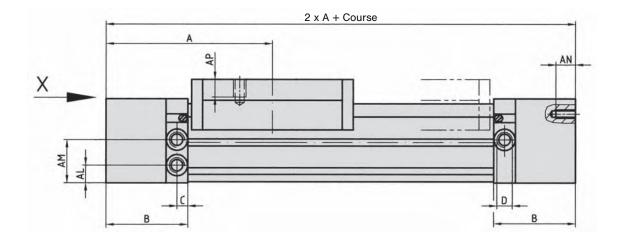


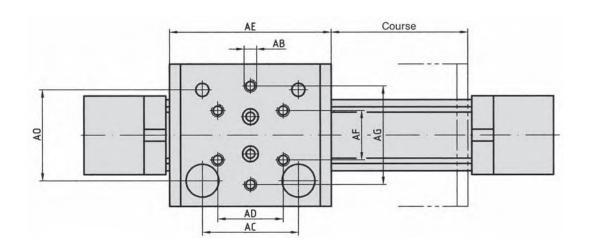
### Type de construction et fonction

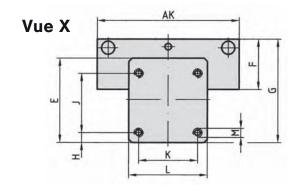
Vérin pneumatique double effet sans tige avec amortissement de fin de course réglable et aimant pour détection de position sans contact physique. La courroie crantée est conduite par le piston dans un tube profilé clos, le piston entraînant un chariot avec guidage à galets prétendu. Le sens de déplacement du piston est opposé à celui du chariot.

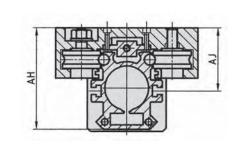
Référence Compléter selon codification de commande.	ZR-40L
Alésage Ø (mm)	40
Raccordement	G1/4
Longueur de l'amortissement (mm)	32
Pression d'utilisation	1 8 bar
Plage de température	- 15 °C + 70 °C
Fluide de commande	Air comprimé filtré, légèrement lubrifié ou non lubrifié, utiliser de l'air lubrifié en cas de vitesses supérieures à 1 m/s.
Course	à discrétion jusqu'à 4500 mm
Matériaux	Pièces extérieures: Stahl gehärtet, Al anodisé, Kunststoff Joints: NBR, PA, PDF

10.080 Sous réserve de modification









L'aimant permanent fait déjà partie de la version standard.

Masse pour une course de 0 mm . . . . . . 

Courses disponibles au choix jusqu'à 4,5 m.

Ø vérin	Α	В	С	D	E	F	G	Н	J	K	L	М
40	150	75	10	G1/4	76,8	46,1	94,4	9	54	54	72	М6

Ø vérin	AB	AC	AD	AE	AF	AG	AH	AJ	AK	AL	АМ	AN	AP
40	M 8	88	60	148	45	90	93,4	57,7	130	16	39,5	12	15

10.081 Sous réserve de modification



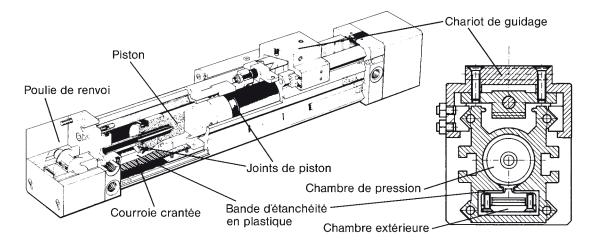
### **Conception et fonctionnement**

Le vérin sans tige à courroie crantée est composé d'un tube extrudé pourvu de deux chambres connectées l'une à l'autre par une fente sur la longueur entière du vérin. L'étanchéité de la chambre de pression par rapport à la chambre extérieure est assurée par une bande en plastique souple.

Entre les deux joints de piston, un espace libre de pres-

sion est créé. Dans cet espace, la bande d'étanchéité en plastique est soulevée vers l'intérieur et traverse le piston alors que simultanément un entraîneur saisit à travers la fente dans la chambre extérieure.

La chambre extérieure renfermant la fente longitudinale, cette fente ne s'élargit pas sous la pression.



### Insensible aux poussières et environnements difficiles

Dans la chambre extérieure, l'entraîneur saisit une courroie crantée reliée au chariot de guidage via une poulie de renvoi. Cette construction présente un double avantage: la bande d'étanchéité empêche la pénétration des poussières et le vérin peut être utilisé dans des conditions d'opération même difficiles.

La force est transmise sans glissement jusqu'à un arbre via la poulie de renvoi, ce qui permet d'associer plusieurs vérins et de réaliser un fonctionnement en synchronisation. Le vérin peut aussi être fourni avec un frein installé sur l'arbre d'entraînement, permettant de renoncer à la chaîne souple d'énergie pour la commande de freinage. Le montage du frein et d'un encodeur permet de disposer d'un système de positionnement avantageux en matière de coûts. Le guidage à palier lisse ou à galets étant déjà intégré dans le chariot, ce vérin met à disposition un entraînement linéaire complet.

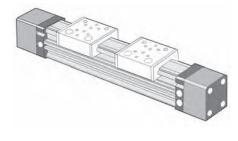
- + Grande sécurité de fonctionnement grâce au profilé fermé
- + Insensible aux poussières et environnements difficiles
- + Synchronisation de plusieurs vérins par procédé breveté

### Possibilités d'utilisation

Course synchronisée

La connexion des arbres d'entraînement autorise la synchronisation de plusieurs vérins.

### **Avec 2 chariots**

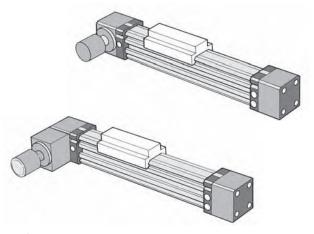


Pour des charges importantes ou afin de guider des composants parallèlement, il est possible de connecter deux chariots ou plus aux courroies crantées.



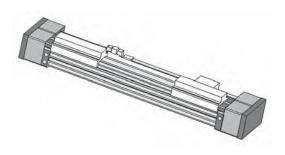
### Possibilités d'utilisation

### Avec frein et adaptateur pour encodeur



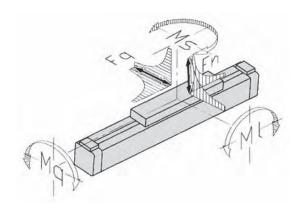
La force étant transmise sur l'arbre sans glissement, l'utilisation d'un encodeur permet de réaliser un système de positionnement. Le frein permet de maintenir la position sélectionnée.

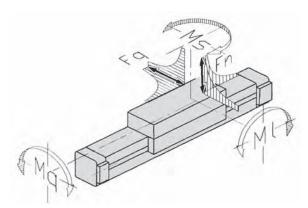
### Comme vérin à pince



Le montage d'une deuxième courroie crantée et d'un deuxième chariot à mouvement opposé permet de réaliser une pince à course longue avec serrage centré.

### Charges, forces et moments





Туре	Force de travail*	Force de freinage*	Fn	Fq	МІ	Mq	Ms
ZR-25	250 N	_	400 N	400 N	40 Nm	20 Nm	30 Nm
ZR-25-BR	250 N	380 N	400 N	400 N	40 Nm	20 Nm	30 Nm
ZR-25S	250 N	_	400 N	400 N	80 Nm	40 Nm	60 Nm
ZR-25S-BR	250 N	380 N	400 N	400 N	80 Nm	40 Nm	60 Nm
ZR-25R	250 N	_	600 N	600 N	27 Nm	35 Nm	23 Nm
ZR-25R-BR	250 N	380 N	600 N	600 N	27 Nm	35 Nm	23 Nm
ZR-40	640 N	_	800 N	800 N	75 Nm	30 Nm	50 Nm
ZR-40-BR	640 N	750 N	800 N	800 N	75 Nm	30 Nm	50 Nm
ZR-40S	640 N	-	800 N	800 N	150 Nm	60 Nm	100 Nm
ZR-40S-BR	640 N	750 N	800 N	800 N	150 Nm	60 Nm	100 Nm
ZR-40L	640 N	_	1200 N	1200 N	95 Nm	45 Nm	95 Nm
ZR-40L-BR	640 N	750 N	1200 N	1200 N	95 Nm	45 Nm	95 Nm

<sup>\*</sup> Force de travail à 6 bar, force de freinage à 6 bar statique.

Les forces et moments indiqués sont basés sur des vitesses  $\le$  0,2 m/s pour les guidages à palier lisse et  $\le$  2 m/s pour les guidages à galets.

En cas de vitesses supérieures à 0,2 m/s, les valeurs admissibles des guidages à palier lisse doivent être multipliées par les coefficients listés dans le tableau suivant..

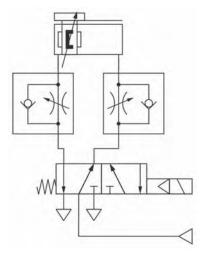
### Coefficient de charge

V en m/s	Facteur
0,2	1
0,3	0,75
0,4	0,5
0,5	0,4
0,75	0,27
1	0,2

### Circuits de commande

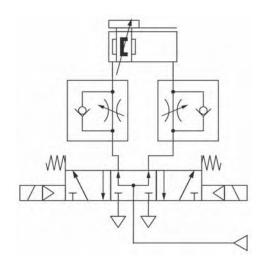
### Commande 1

Commande pour le simple déplacement de fin en fin. Un limiteur de débit unidirectionnel peut être utilisé pour ajuster la vitesse du vérin.



### Commande 2

Commande pour le déplacement en positions terminales et en positions intermédiaires avec de plus hautes tolérances.

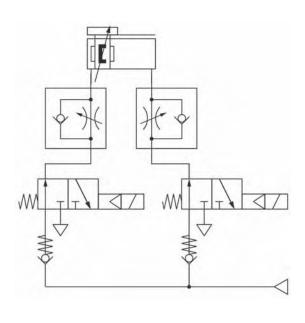


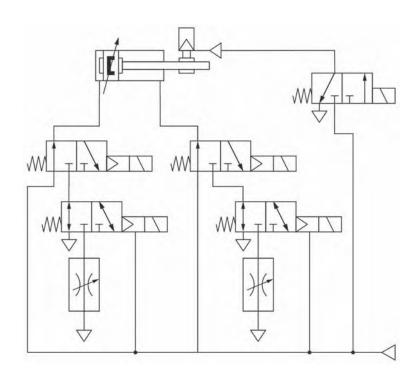
### Commande 3

Cette commande réduit les tolérances pour la mise en positions intermédiaires. L'utilisation de clapets antiretour réduit la distance de freinage et améliore la rigidité de la charge.



Ce circuit permet la sélection de différentes vitesses (rapide ou lente) pour le mouvement aller et celui de retour. Le frein est activé par une électrovanne 3/2 voies.





L'utilisation d'un distributeur de mise en pression progressive est recommandée en cas de courses longues.



### Fixations de vérin



Fixation à la tête **ZK-252, ZK-402** Page 10.103



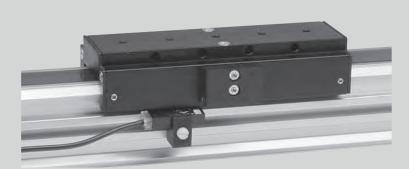
Fixation à la tête surélevée **ZK-253**, **ZK-403** Page 10.103



Fixation au centre **ZK-251**, **ZK-401** Page 10.103

Coulisseau M4 ZRM

### Détecteurs de position



Détecteur **ZS-100.1** Page 10.105 Fixation **ZR-4007** Page 10.104

Aimant ZR-4006 Page 10.104

### Adaptateurs pour codeur



Adaptateur pour montage à la tête du vérin **ZA-37** Page 10.105



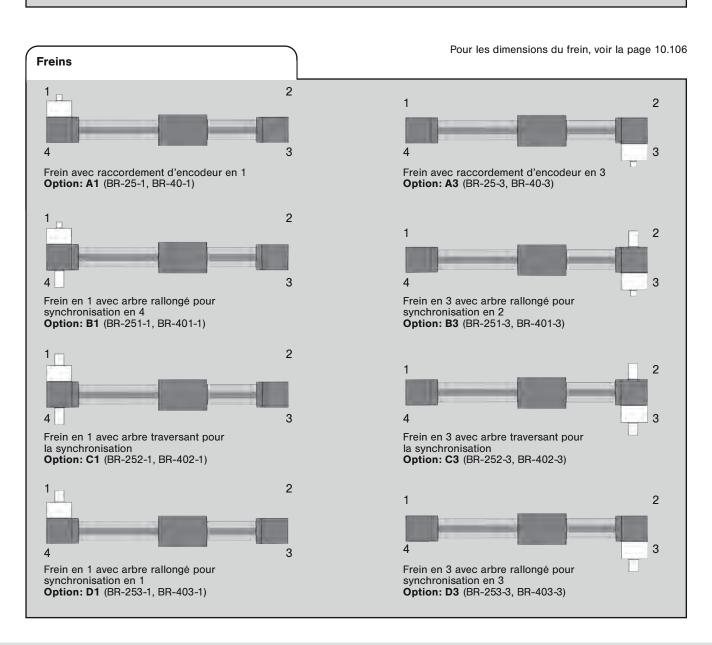
Adaptateur pour montage sur le boîtier de frein **ZA-36**Page 10.105

Variante - 4



# Raccordements d'air Le vérin est fourni avec trois raccordements d'air. Deux raccordements sont nécessaires pour l'opération alors que le troisième est obturé par un bouchon. Le numéro du type souhaité doit être ajouté à la référence de commande. 2 1 2 1 4 Variante – 1 2 1 2 1 2 1 3 4 Variante – 2

Variante - 3



**Option: J1** (ZK-257-1  $\emptyset$  25, ZK-407-1  $\emptyset$  40)

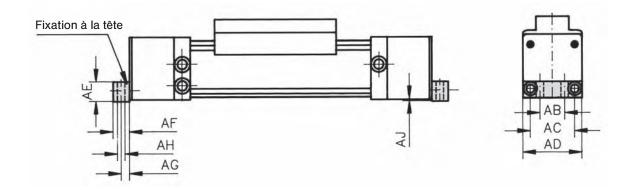


Pour les dimensions du frein, voir la page 10.106 Arbres d'entraînement 2 2 Arbre pour synchronisation en 1 Arbre pour synchronisation en 2 **Option: F1** (ZK-254-1 Ø 25, ZK-404-1 Ø 40) **Option: F2** (ZK-254-2 \( \phi \) 25, ZK-404-2 \( \phi \) 40) 2 1 2 1 3 3 4 Arbre pour synchronisation en 4 Arbre pour synchronisation en 3 **Option: F4** (ZK-254-4 Ø 25, ZK-404-4 Ø 40) **Option: F3** (ZK-254-3 Ø 25, ZK-404-3 Ø 40) 2 1 2 4 3 4 3 Arbre pour raccordement d'encodeur en 1 Arbre pour raccordement d'encodeur en 2 **Option: G1** (ZK-255-1 Ø 25, ZK-405-1 Ø 40) **Option: G2** (ZK-255-2 Ø 25, ZK-405-2 Ø 40) 2 2 3 3 Arbre pour raccordement d'encodeur en 4 Arbre pour raccordement d'encodeur en 3 **Option: G4** (ZK-255-4 Ø 25, ZK-405-4 Ø 40) **Option: G3** (ZK-255-3 Ø 25, ZK-405-3 Ø 40) 2 1 2 3 3 Arbre pour raccordement d'encodeur Arbre pour raccordement d'encodeur et synchronisation et synchronisation **Option: H1** (ZK-256-1 Ø 25, ZK-406-1 Ø 40) **Option: H2** (ZK-256-2 Ø 25, ZK-406-2 Ø 40) 2 2 3 3 4 Arbre pour raccordement d'encodeur Arbre pour raccordement d'encodeur et synchronisation et synchronisation **Option: H4** (ZK-256-4 Ø 25, ZK-406-4 Ø 40) Option: H3 (ZK-256-3 Ø 25, ZK-406-3 Ø 40) 2 2 3 3 Arbre traversant pour synchronisation Arbre traversant pour synchronisation

**Option: J2** (ZK-257-2 Ø 25, ZK-407-2 Ø 40)

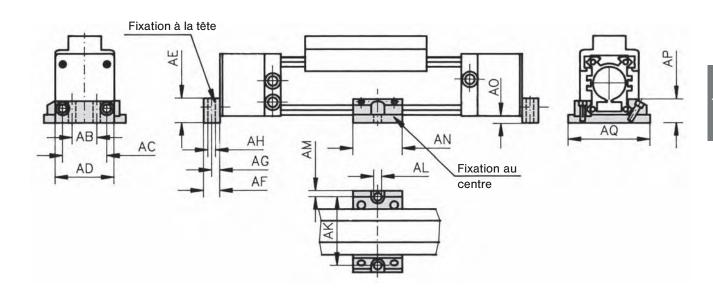


### Fixation à la tête



Fixation à la tête									
Référence	ZylØ	AB	AC	AD	AE	AF	AG	AH	AJ
ZK-252	25	30	50	60	20	20	10	9	1
ZK-402	40	30	54	71	20	20	10	9	1

### Fixation au centre avec fixation à la tête afférente



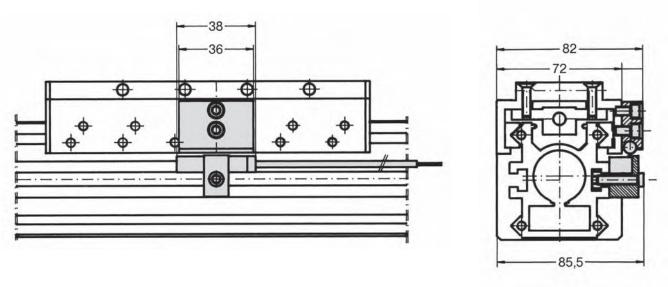
Fixation à la tête	Fixation au centre															
Référence	Référence	ZylØ	AB	AC	AD	AE	AF	AG	АН	AK	AL	AM	AN	AO	AP	AQ
ZK-253	ZK-251	25	30	50	60	30	20	10	9	75	9	7,5	60	9	25	90
ZK-403	ZK-401	40	30	54	71	30	20	10	9	84	9	8	60	9	30	100



### Pour séries ZR-25/ZR-40/ZR-25S/ZR-40S/ZR-25R

L'aimant permanent n'est pas inclut dans l'étendue de fourniture de ces séries. Référence de l'aimant  ${\bf ZR-4006.}$ 

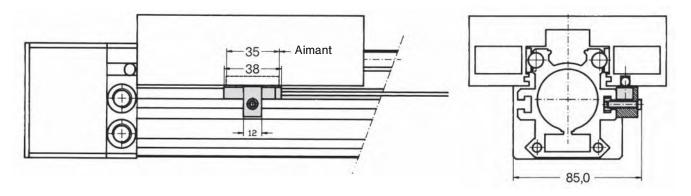
Référence de la fixation de détecteur: ZR-4007



Pour les détecteurs, voir page 10.105.

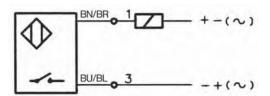
### Pour séries ZR-40L

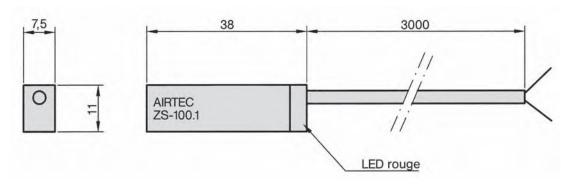
L'aimant permanent est inclut dans l'étendue de fourniture de ces séries. Référence de la fixation de détecteur: **ZR-4007** 



Pour les détecteurs, voir page 10.105.

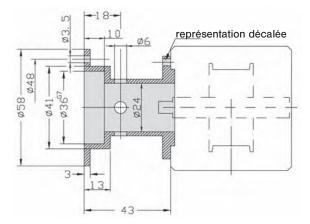
10.104 Sous réserve de modification





Référence	ZS 100.1
Poids	30 g
Longueur de câble	3 m
Température ambiante	- 30 + 80 °C
Degré de protection	IP 67
Temps de relâchement	≤ 0,1 ms
Temps de réponse	≤ 2 ms
Durée électrique à charge ohmique (ou avec organe de protection)	107
Précision de répétitivité	± 0,1 mm
Fonction de commutation	Normalement ouvert
Résistance aux chocs	50 g
Résistance aux vibrations	50 1000 Hz
Courant de commutation maxi à 25 °C (charge ohmique)	1 A
Charge de contact	50 W ou 50 VA
Tension de service (continue ou alternative)	3 250 V
Perte de tension maxi	3 ΔV
Section de conducteur	0,34 mm <sup>2</sup>

### Adaptateur pour encodeur

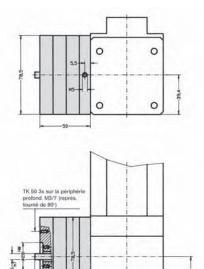


Les adaptateurs peuvent être montés sur tous les vérins de la série ZR et sont compatibles avec tous les encodeurs dont l'épaulement de centrage est égal à 36 mm.

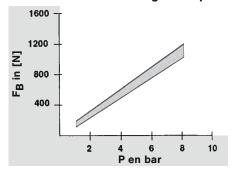
Référence	ZA-36	ZA-37
Désignation	Montage sur le frein	Montage directement sur le corps



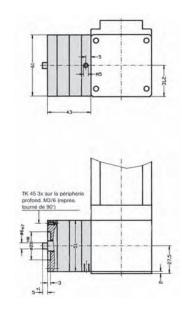
### Option A pour Ø 40



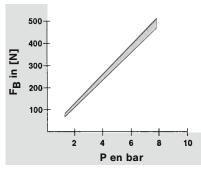
### Force de freinage statique



### Option A pour Ø 25

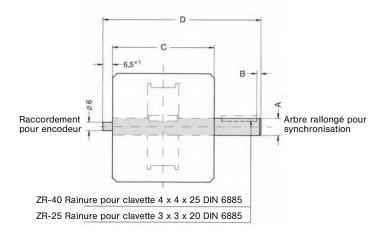


### Force de freinage statique



Le frein est conçu pour tenir la position et ne doit pas être actionné pendant le déplacement du chariot.

### Arbres rallongés pour la série ZR



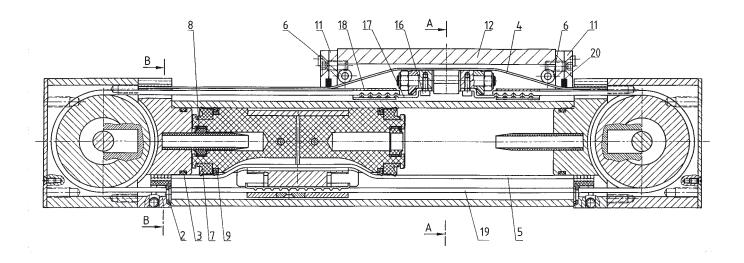
Le chariot parcourt 135 mm à  $\emptyset$  25 mm et 185 mm à  $\emptyset$  40 mm par rotation de l'arbre.

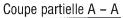
Ø vérin	A	В	С	D
25	10 <sub>h7</sub>	2	60	93
40	12 <sub>h7</sub>	3	72	112

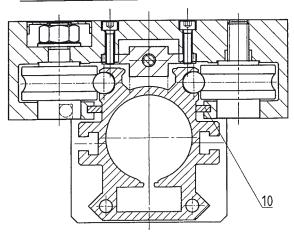


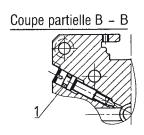
10











### Kit de joints pour ZR-40L

Référence: VS-ZR-40L-course (par ex. 0500)

0500 = courses 0 - 500 mm 1000 = courses 501 - 1000 mm 1500 = courses 1001 - 1500 mm 2000 = courses 1501 - 2000 mm 3000 = courses 2001 - 3000 mm 4500 = courses 3001 - 4500 mm

Pos.	Désignation	Nb.
1	Joint torique	2
2	Joint torique	2
3	Joint torique	2
4	Bande de revêtement	200 mm + course
5	Bande d'étanchéité	400 mm + course
6	Galet	2
7	Joint en U à lèvres	2
8	Anneau amortisseur	2
9	Joint de piston	2
10	Racleur latéral	2
20	Racleur	2
	Graisse	30 ml

### Couvercle de racleur pour ZR-40L

Référence: VS-ZR-40L-AD

Pos.	Désignation	Nb.
11	Couvercle de racleur	2
10	Racleur en feutre	2
	Vis à tête conique M6	4

## **Chariot complet pour ZR-40L**

Référence: 31-40-115-52

### Courroie crantée pour ZR-40L

Référence: VS-ZR-40-ZR-(longueur de course réelle)

Pos.	Désignation	Nb.
16	Vis à tête cylindrique	4
17	Plaque dentée	2
18	Agrafe	2
19	Courroie crantée	2 x (290 mm + course)