

# Indicación técnica para sistema de sujeción de punto cero

## Aplicación

El sistema de sujeción de punto cero, flexible y de estructura modular, ha sido diseñado especialmente para el ámbito del mecanizado con o sin arranque de virutas. Este sistema permite la sujeción y la identificación rápidas y precisas de dispositivos y piezas de trabajo en todo tipo de máquinas-herramientas con arranque de virutas, centros de mecanizado, máquinas de electroerosión y máquinas de medición. El sistema, con punto cero definido y una precisión de repetición inferior a 0,005 mm, permite realizar cambios en cuestión de segundos ya se trate de paletas, dispositivos, tornillos de banco o piezas de trabajo.

## Las ventajas

- Sistema modular
- Forma constructiva plana compacta
- Cambio de pieza de trabajo o dispositivo en cuestión de segundos
- Sistema neumático
- Bloqueo de unión continua
- Fuerzas de agarre hasta 75 kN y fuerzas de tracción hasta 25 kN
- Función de turbo
- Posicionamiento mediante bridas cortas
- Funcionamiento fiable en cualquier posición de montaje
- Función de aire de bloqueo

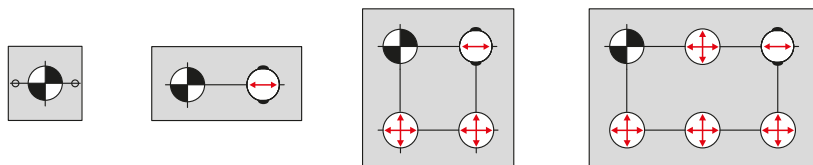
## Utilidad

- Combinable con nuestro sistema de sujeción de módulo
- Mejor aprovechamiento de la sala de máquinas
- Aumento de la productividad de la máquina y reducción significativa del tiempo de preparación
- Sistema fiable Grandes fuerzas de mecanizado
- Seguridad de manejo y procesos muy elevada
- Incremento de fuerzas de arrastre de forma estándar
- Precisión de repetición muy alta
- Posibilidad de montaje de los cilindros de sujeción en posición vertical y horizontal
- Posibilidad de activar la función de soplado al cambiar las placas

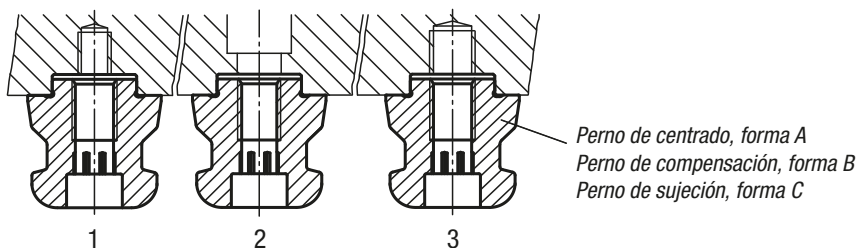
## Disposición de los pernos

El posicionamiento y la sujeción de piezas de trabajo, dispositivos o paletas se llevan a cabo mediante pernos. Existen tres tipos de pernos.

- Perno de centrado Fijación en dirección x e y (punto de referencia)
- ⊖ Perno de compensación Fijación del eje que aún está libre (perno de posición variable)
- ⊕ Perno de sujeción Pivote con dimensión inferior a la medida especificada (sin función de centrado, solo función de sujeción)
- Pasador cilíndrico En caso de sujeción individual, el posicionamiento se realiza mediante pernos de centrado + 2 pasadores cilíndricos.

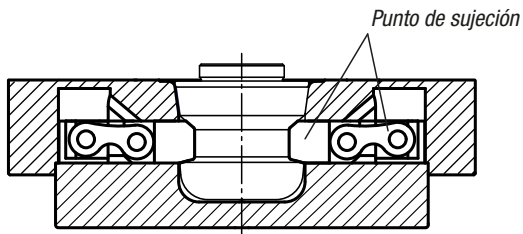


- 1 = Fijación con tornillo DIN 912 mediante pernos de sujeción
- 2 = Fijación con tornillo DIN 912 mediante dispositivo o pieza de trabajo
- 3 = Fijación con tornillo de sujeción DIN 913

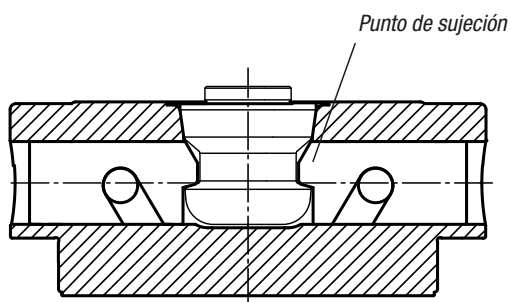
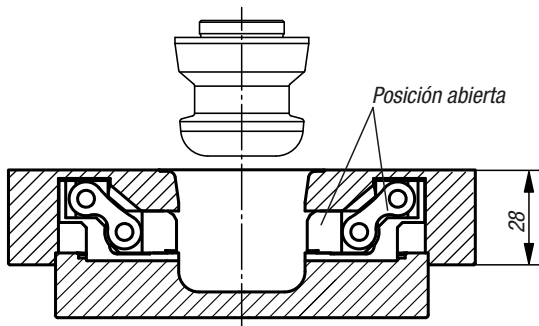


# Indicación técnica para sistema de sujeción de punto cero

## Función



Módulo de sujeción UNILOCK ERGO 138



Módulo de sujeción UNILOCK ESM 138-C

Módulo de sujeción UNILOCK ESM 176

Módulos de sujeción UNILOCK EFM 138

