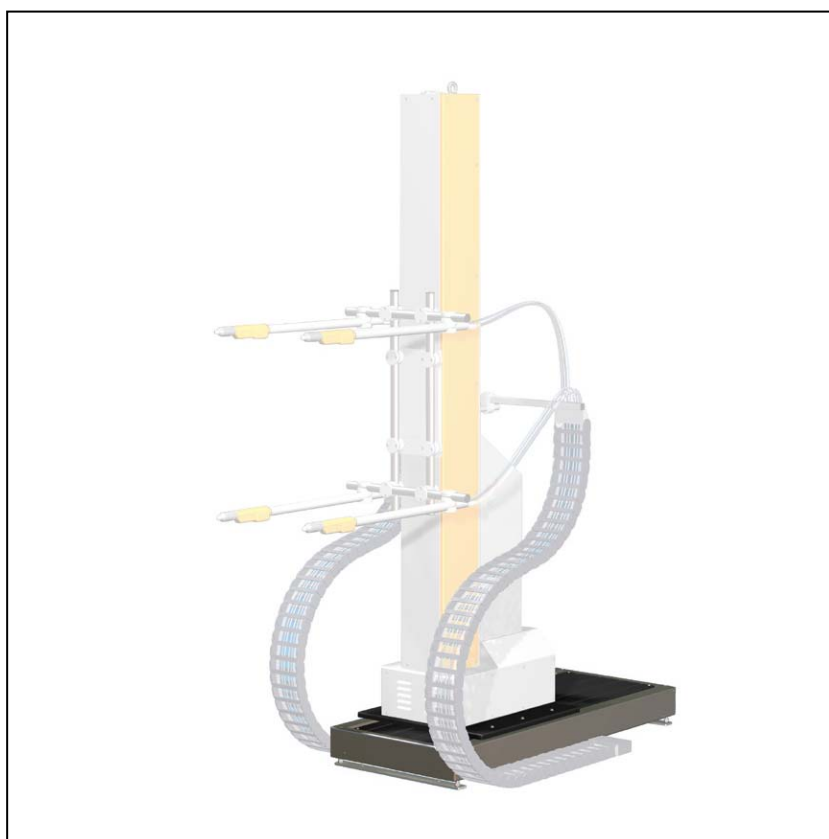


---

Instrukcja obsługi i lista części zamiennych

# Oś pozioma XT11



Tłumaczenie oryginalnej instrukcji użytkownika

## Dokumentacja Oś pozioma XT11

© Prawa autorskie 2006 Gema Switzerland GmbH

Wszystkie prawa zastrzeżone.

Publikacja chroniona prawem autorskim. Kopiowanie bez autoryzacji jest niedozwolone. Żadna z części tej publikacji nie może być reprodukowana, kopiowana, tłumaczona lub transmitowana w jakiegokolwiek formie, ani w całości ani częściowo bez pisemnej zgody firmy Gema Switzerland GmbH.

OptiFlex, OptiTronic, OptiGun, EasyTronic, EasySelect, OptiFlow i SuperCorona są zarejestrowanymi znakami towarowymi firmy Gema Switzerland GmbH.

OptiStar, OptiMatic, OptiMove, OptiMaster, OptiPlus, MultiTronic i Gematic są znakami towarowymi firmy Gema Switzerland GmbH.

Wszystkie inne nazwy produktów są znakami towarowymi lub zarejestrowanymi znakami towarowymi ich poszczególnych właścicieli.

W tej instrukcji jest zrobione odniesienie do różnych znaków towarowych i zarejestrowanych znaków towarowych. Takie odniesienia nie oznaczają, że producenci, o których mowa aprobuja lub są w jakikolwiek sposób związani przez tę instrukcję. Usilujemy zachować zapis ortograficzny znaków towarowych i zarejestrowanych znaków towarowych właścicieli praw autorskich.

Cała nasza wiedza i informacje zawarte w tej publikacji były aktualizowane i ważne w dniu oddania do druku. Firma Gema Switzerland GmbH nie ponosi odpowiedzialności gwarancyjnej odnośnie interpretacji zawartości tej publikacji, rezerwuje sobie prawo do rewizji publikacji oraz do robienia zmian jej zawartości bez wcześniejszego zawiadomienia.

### Wydrukowano w Szwajcarii

Gema Switzerland GmbH  
Mövenstrasse 17  
9015 St.Gallen  
Switzerland

Tel: +41-71-313 83 00  
Fax.: +41-71-313 83 83

E-Mail: [info@gema.eu.com](mailto:info@gema.eu.com)  
Homepage: [www.gemapowdercoating.com](http://www.gemapowdercoating.com)

# Spis treści

<b>Ogólne zasady bezpieczeństwa</b>	<b>3</b>
Symbole bezpieczeństwa (piktogramy).....	3
Zgodność użycia .....	3
Szczególne środki bezpieczeństwa .....	4
Oś pozioma XT11.....	4
Bezpieczeństwo personelu.....	4
Pojęcie bezpieczeństwa .....	5
Zgodność użycia .....	5
<b>O tej instrukcji</b>	<b>7</b>
Informacje ogólne .....	7
<b>Opis funkcji</b>	<b>9</b>
Zakres stosowania .....	9
Struktura i działanie .....	10
Konstrukcja mechaniczna .....	10
Znaczenie .....	11
Funkcja .....	11
Bezpieczeństwo i monitorowanie .....	11
<b>Parametry techniczne</b>	<b>13</b>
Oś pozioma XT11.....	13
Wersje .....	13
Parametry elektryczne.....	13
Parametry jednostki napędowej .....	13
Waga .....	13
<b>Uruchomienie</b>	<b>15</b>
Montaż osi poziomej XT11 .....	15
Podłączenie osi poziomej XT11 do manipulatora ZA .....	15
Podłączenia elektryczne / przyłącza kabli.....	17
Punkt referencyjny.....	17
Ustawianie punktu referencyjnego .....	18
Przygotowanie do uruchomienia .....	19
<b>Obsługa i dozór</b>	<b>21</b>
Ogólna obsługa .....	21
Plan dozoru .....	21
<b>Schemat elektryczny</b>	<b>23</b>
Oś pozioma XT11.....	23
<b>Wyszukiwanie błędów</b>	<b>25</b>
Informacje ogólne .....	25

Usuwanie błędów .....	25
<b>Lista części zamiennych</b>	<b>27</b>
Zamawianie części zamiennych .....	27
Oś pozioma XT11 - lista części zamiennych .....	28
Oś pozioma XT11 - części zamienne .....	29
Oś pozioma XT11 - jednostka napędowa .....	30
Oś pozioma XT11 - jednostka napędowa .....	31
Oś pozioma XT11 - podstawa koła napędowego .....	32
Oś pozioma XT11 - podstawa koła prowadzącego .....	33
Oś pozioma XT11 - podstawa koła prowadzącego .....	34
Oś pozioma XT11 - podstawa koła prowadzącego .....	35
Oś pozioma XT11 - moduł elektryczny .....	36

# Ogólne zasady bezpieczeństwa

Ten rozdział zawiera wszystkie podstawowe zasady bezpieczeństwa, które muszą być przestrzegane przez personel obsługujący Oś pozioma XT11.

Należy dokładnie zapoznać się z rozdziałem "Zasady bezpieczeństwa" przed uruchomieniem Osi poziomej XT11.

---

## Symbole bezpieczeństwa (piktogramy)

Wszystkie warunki oraz ich znaczenie można odnaleźć w poszczególnych instrukcjach obsługi urządzeń firmy Gema. Należy także stosować się do zasad bezpieczeństwa zawartych w poszczególnych instrukcjach obsługi.



### **NIEBEZPIECZEŃSTWO!**

Zagrożenie porażenia prądem lub uderzenia ruchomymi częściami. Skutki: Śmierć lub poważne obrażenia.



### **UWAGA!**

Nieprawidłowa obsługa może prowadzić do uszkodzenia lub nieprawidłowego działania urządzenia. Skutki: Lekkie obrażenia lub uszkodzenie sprzętu.



### **INFORMACJA!**

Pomocnicze wskazówki i informacje.

---

## Zgodność użycia

1. Oś pozioma XT11 została wyprodukowana według najnowszych specyfikacji i zgodnie z technicznymi zasadami bezpieczeństwa. Służy ona do normalnego napyłania farb proszkowych.
2. Każde inne zastosowanie jest niezgodne z przeznaczeniem. Producent nie ponosi odpowiedzialności za wady wynikłe na skutek niewłaściwego użytkownika pompy; odpowiedzialność ponosi wyłącznie użytkownik. Jeśli Oś pozioma XT11 będzie wykorzystywana do innych celów niż została przeznaczona, firma Gema Switzerland GmbH nie będzie ponosiła za to odpowiedzialności.

3. Przestrzeganie wymaganych przez producenta zasad instrukcji obsługi, serwisowania i konserwacji zapewni bezpieczeństwo pracy. Oś pozioma XT11 może być uruchamiana, używana i konserwowana tylko przez przeszkolony i poinformowany o możliwych niebezpieczeństwach personel.
4. Uruchomienie (wykonanie poszczególnych operacji) jest zabronione do czasu końcowego zamontowania Osi poziomej XT11 i jej okablowania zgodnie z normą (2006/42/EG). EN 60204 -1 (bezpieczeństwo obsługi maszyn).
5. Nieautoryzowane modyfikacje Osi poziomej XT11 zwalniają producenta z odpowiedzialności za wynikłe szkody.
6. Przepisy związane z zapobieganiem wypadkom, jak również inne ogólnie zasady bezpieczeństwa muszą być przestrzegane.
7. Muszą być przestrzegane także regionalne przepisy bezpieczeństwa.

---

## Szczególne środki bezpieczeństwa

### Oś pozioma XT11

Oś pozioma XT11 jest podzespołem systemu oraz jest zintegrowany z układem bezpieczeństwa całej linii.

Przy użyciu zewnętrznym poza pojęciem bezpieczeństwa należy zastosować odpowiednią procedurę!



---

#### Informacja:

**Więcej informacji można znaleźć w rozdziale „Zasady Bezpieczeństwa Gema!”**

---

### Bezpieczeństwo personelu

- Oś pozioma XT11 może być włączana i obsługiwana tylko po dokładnym przeczytaniu tej instrukcji. Nieprawidłowa obsługa osi poziomej może prowadzić do obrażeń lub uszkodzenia urządzenia.
- Wszystkie ruchome osie powinny być zabezpieczone barierką przed uruchomieniem i podczas pracy (patrz lokalne przepisy bezpieczeństwa).
- Przed uruchomieniem należy sprawdzić uziemienie osi!
- Systemy bezpieczeństwa nie powinny być demontowane, pomijane lub ignorowane! Usunięcie osłon niesie niebezpieczeństwo obrażeń.
- Systemy bezpieczeństwa muszą być cały czas sprawne i nie mogą być wyłączane!
- Prace dozoru na osi poziomej XT11 mogą być wykonywane tylko, gdy linia jest zatrzymana! Wyłączyć linię, zablokować wyłącznik główny i wyjąć klucz!

## Pojęcie bezpieczeństwa

- Oś pozioma XT11 stanowi część urządzenia, jest zintegrowana z systemem bezpieczeństwa na lakierni. Przy użyciu zewnętrznym poza pojęciem bezpieczeństwa należy zastosować odpowiednią procedurę!
- Należy używać tylko oryginalnych części zamiennych firmy Gema! W przypadku użycia nieoryginalnych części warunki gwarancji nie będą respektowane.
- Naprawy osi mogą być wykonywane tylko przez przeszkoleny przez Gema Switzerland GmbH personel.

## Zgodność użycia

- Oś pozioma XT11 powinna być używana tylko do zdefiniowanego pola działania. Użycie poza tym zakresem będzie zinterpretowane jako niezgodne z zastosowaniem.





# O tej instrukcji

---

## Informacje ogólne

Niniejsza instrukcja obsługi zawiera wszelkie informacje, niezbędne do pracy z Osią poziomą XT11. Dzięki nim w bezpieczny sposób można przeprowadzić uruchomienie, a także w optymalny sposób użytkować nowy system proszkowy.

Informacje dotyczące funkcjonowania poszczególnych podzespołów systemu - manipulatorów, kabin, jednostek sterujących, pistoletów etc. - można znaleźć w poszczególnych instrukcjach obsługi dotyczących tych urządzeń.



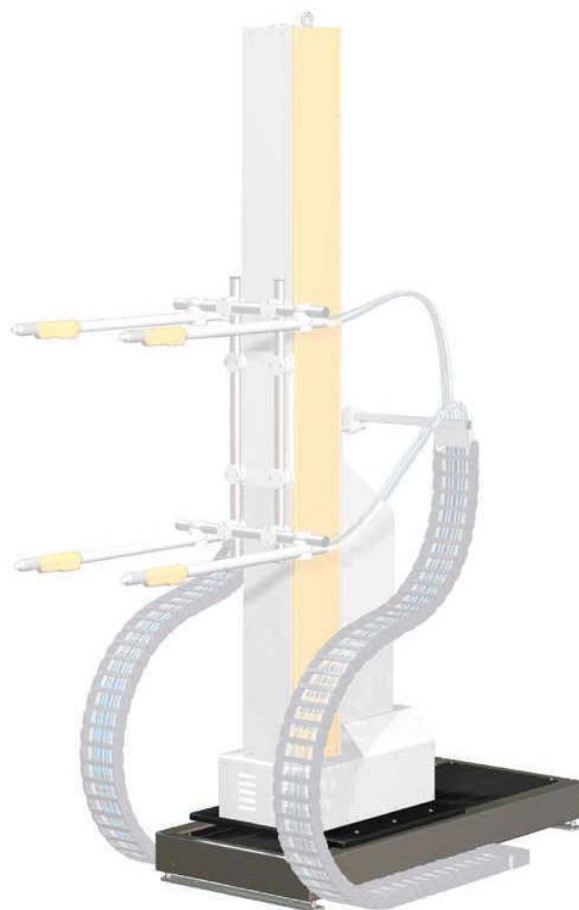
# Opis funkcji

---

## Zakres stosowania

Oś pozioma XT11 jest używana do malowania detali o różnych szerokościach. Szczególnie, gdy pistolet musi wjeżdżać do środka detali przy różnych ich szerokościach.

Oś pozioma XT11 może pracować w połączeniu z manipulatorem ZA.

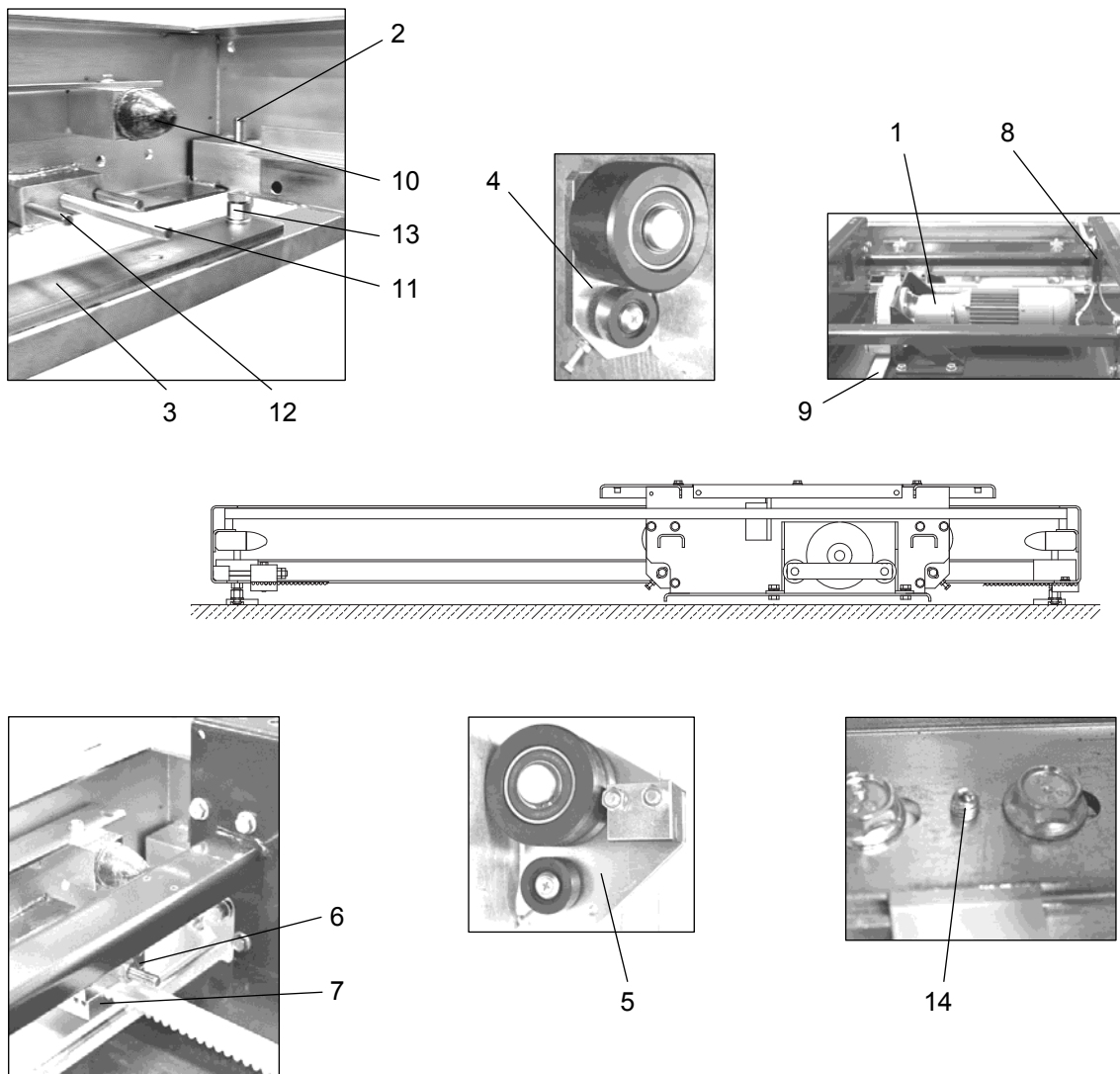


*Oś pozioma XT11 z manipulatorem ZA*

## Struktura i działanie

### Konstrukcja mechaniczna

Oś pozioma XT11 składa się z następujących komponentów:



Oś pozioma XT11 - struktura

- |   |                              |    |                |
|---|------------------------------|----|----------------|
| 1 | Jednostka napędowa - komplet | 8  | Przepust kabla |
| 2 | Kołek poziomujący            | 9  | Pasek zębaty   |
| 3 | Płyta                        | 10 | Zderzak gumowy |
| 4 | Podstawa koła napędowego     | 11 | Kołek          |
| 5 | Podstawa koła prowadzącego   | 12 | Tuleja         |
| 6 | Płyta zaciskowa              | 13 | Podkładka      |
| 7 | Płyta mocująca               | 14 | Śruba          |

## Znaczenie

Oś pozioma XT11 jest osią dodatkową o następującej charakterystyce:

- Sterowanie takie samo, jak dla manipulatora ZA
- Dowolny wybór pozycji dzięki sterownikowi OptiMove CR05/CR06
- Wbudowane podkładki poziomujące
- Wymagana minimalna ilość miejsca
- Nie potrzebna dodatkowa przestrzeń na demontaż lub prace serwisowe
- Niewielka wysokość

Dodatkowe informacje na temat sterowania osią można znaleźć w instrukcji obsługi sterownika OptiMove CR05/CR06.

## Funkcja

Oś pozioma XT11 jest ustawiana w zależności od pozycji pistoletów prozkowych względem detalu. Pozycja osi jest określana z nadajnika przyrostowego impulsów i podawana do jednostki napędowej.

Napęd jest realizowany za pomocą silnika wbudowanego w wózek (silnik trójfazowy z przekładnią i nadajnikiem impulsów) oraz paska zębatego umieszczonego wewnątrz obudowy.

## Bezpieczeństwo i monitorowanie



**Uwaga:**

**Wszystkie ruchome osie muszą być zabezpieczone barierkami przed uruchomieniem i podczas działania (patrz przepisy lokalne)!**



# Parametry techniczne

## Oś pozioma XT11

### Wersje

Oś pozioma XT11 występuje w dwóch wersjach z różną długością toru.

Oś pozioma XT11		
Długość toru	1000 mm	1400 mm

### Parametry elektryczne

Oś pozioma XT11	
Zasilanie	230 VAC (z jednostki sterującej)
Tolerancja	± 10%
Częstotliwość	50/60 Hz
Jednostka sterująca	OptiMove CR05/CR06

### Parametry jednostki napędowej

Oś pozioma XT11	
Jednostka napędowa	Asynchroniczny silnik trójfazowy AC
Napięcie/częstotliwość	3x230 V, 87 Hz
Zużycie energii	0.3 kW
Uzwojenie silnika	Trójkąt / trójfazowy
Max prędkość dojazdu Zalecana prędkość dojazdu	0.08-0.6 m/sec. 0.1-0.2 m/sec.
Pozycjonowanie	Nadajnik przyrostowy impulsów
Moment silnika	36 Nm
Moment hamulca	3 Nm
Obroty silnika	67 1/min

### Waga

Oś pozioma XT11	
Z długością drogi - 1000 mm	150 kg
Z długością drogi - 1400 mm	166 kg





# Uruchomienie

---

## Montaż osi poziomej XT11

Oś musi zostać wypoziomowana, w celu zapewnienia bezpiecznego i prawidłowego działania.

Po wypoziomowaniu Oś pozioma XT09 musi zostać dokładnie przytwierdzona do podłoża.

---

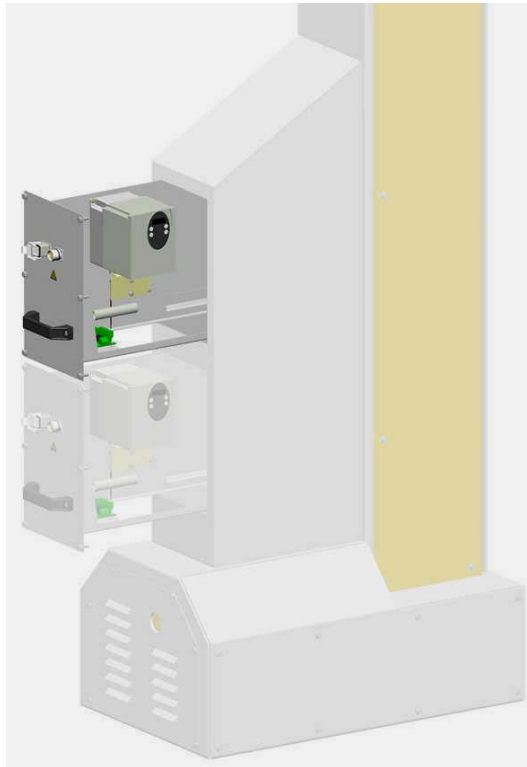
## Podłączenie osi poziomej XT11 do manipulatora ZA

1. Kable podłączeniowe leżą luźno na płycie wózka osi poziomej.



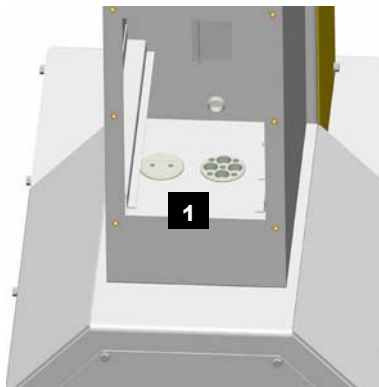
*Oś pozioma XT09 z kablami przyłączeniowymi*

2. Obydwa kable muszą być przełożone do kolumny manipulatora ZA (1)
3. Loosen the screws on the rear side of the ZA reciprocator and pull out the electrical modules



*Electrical modules in the ZA reciprocator*

4. Break out the required opening in the feedthrough rubber and pull trough the cables



*Cable ducts in the ZA reciprocator*

5. Podłączyć kable (zgodnie z załączonym schematem elektrycznym)
6. Push back the electrical modules and fasten them

## Podłączenia elektryczne / przyłącza kabli



Oś pozioma XT11 - podłączenia elektryczne do manipulatora ZA

Jednostka sterująca OptiMove CR06 - przyłącza

- Oś pozioma XT11 jest podłączona do gniazda **2.2 Drive supply** na jednostce sterującej OptiMove CR05/CR06 za pomocą przewodu zasilającego
- Sterowanie napędem Osi pozioma XT11 z gniazda I/O jest podłączone do gniazda **2.3 Drive I/O** na jednostce sterującej OptiMove CR05/CR06 za pomocą przewodu sygnałowego

## Punkt referencyjny

The reference point serves as starting point for the axis control unit for calculating the procedure positions.

By switching on the axis control unit, the horizontal axis travels automatically to the reference point (proximity switch).

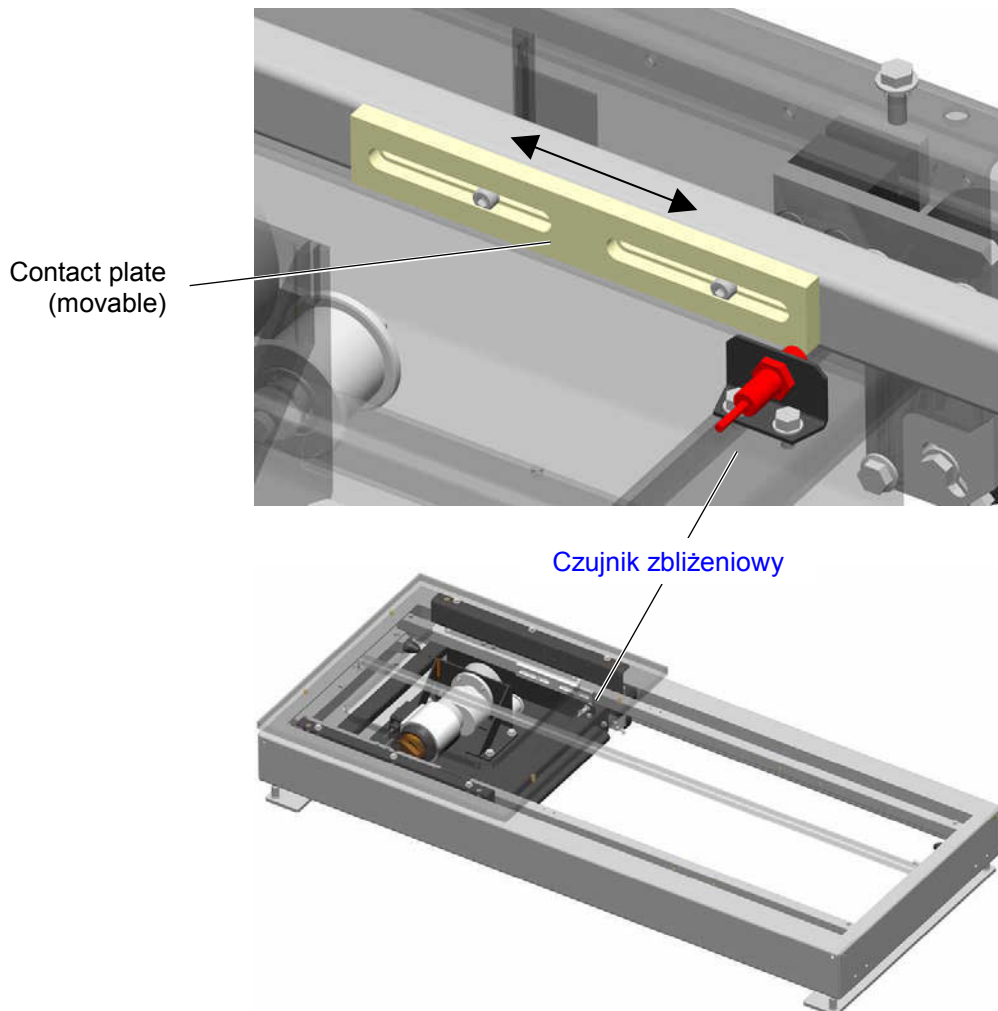


### Uwaga!

**Aby zapobiec uszkodzeniom kabiny lub uchwytów manipulatora, etc należy ustawić punkt referencyjny przed pierwszym uruchomieniem!**

## Ustawianie punktu referencyjnego

1. Move the contact plate to the desired position and fasten it
2. Ustawić odpowiednią przerwę czujnika zbliżeniowego na około 2 mm



*XT11 Horizontal axis - reference point*

The position of the contact plate is set by an Gema service engineer during assembly.



**Uwaga:**  
**Punkt odniesienia musi być osiągnięty przed każdym uruchomieniem (przy każdym włączeniu, po przerwie w zasilaniu etc.)!**

---

## Przygotowanie do uruchomienia



---

### Niebezpieczeństwo!

**Nigdy nie stawać na osi poziomej lub pod wózkiem osi pionowej podczas pracy - niebezpieczeństwo wypadku!**

---



---

### Uwaga:

**Siła osi poziomej jest znacznie większa od siły człowieka!**

**Wszystkie osie muszą być zabezpieczone przed dostępem podczas pracy (patrz lokalne przepisy bezpieczeństwa).**

---

Przed uruchomieniem Osi poziomej XT11, należy wykonać poniższe czynności:

- - Rama i wózek osi muszą być uziemione! Uziemienie ramy musi zostać wykonane przez użytkownika
- Ustawić parametry systemowe w jednostce sterującej CR05/CR06 (patrz instrukcja obsługi sterownika OptiMove CR05/CR06)

**Dodatkowo, przed uruchomieniem należy sprawdzić poniższe punkty:**

- **Droga dojazdu** - sprawdzić poprzez test odległości zgodnie z instrukcją obsługi OptiMove CR05/CR06
- **Jednostka sterująca** - sprawdzić przyłącza kabli (poprawność połączeń, docisk połączeń, długość kabli, możliwość ruchów, etc.)
- **Pasek zębaty** - poruszyć ręcznie, aby sprawdzić, czy nie przeskakuje po kole zębatym
- **Stabilność** - manipulator i postawa wózka powinny być stabilne!



# Obsługa i dozór

---

## Ogólna obsługa

Oś pozioma jest sterowana poprzez jednostkę sterującą OptiMove CR05/CR06 (patrz także instrukcja obsługi sterownika OptiMove CR05/CR06).

---

## Plan dozoru

Plan dozoru zawiera uwagi i wskazówki dla pracy jednozmianowej osi poziomej. Sprawdzenie zużycia, dozór i naprawy muszą być wykonywane z godnie z zaobserwowanymi nieprawidłowościami w pracy!

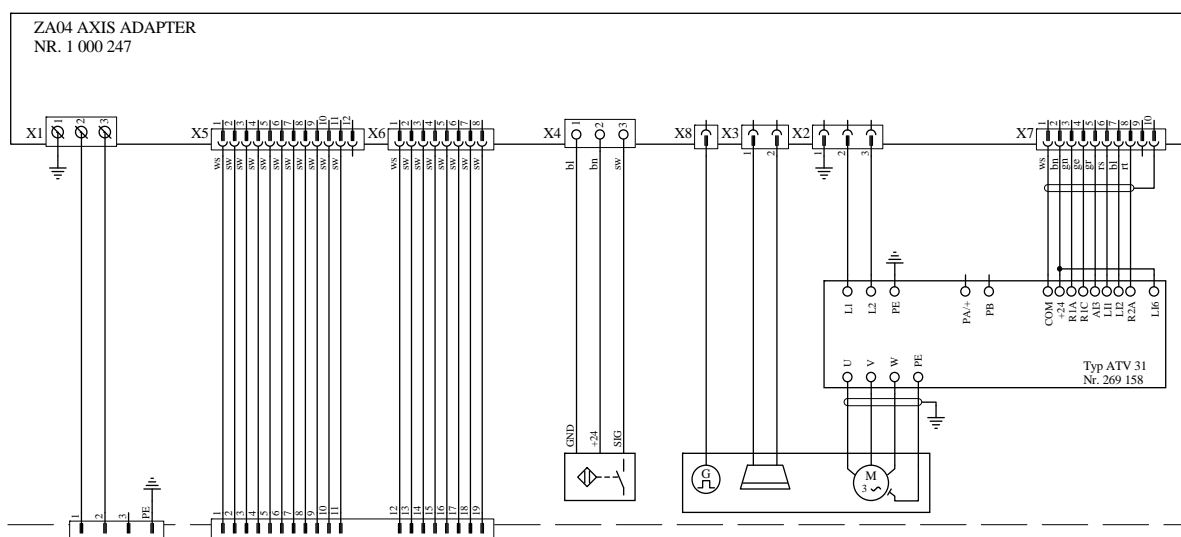
Plan dozoru	Dozór i prace kontrolne
Co tydzień	Zgrubne czyszczenie Sprawdzenie warunków pracy Czyszczenie powierzchni roboczych
Co miesiąc	Sprawdzić naprężenie paska zębatego





# Schemat elektryczny

## Oś pozioma XT11



Schemat elektryczny Osi poziomej XT11

- |    |                                  |    |  |
|----|----------------------------------|----|--|
| X1 | Zasilanie                        | X5 | Przyłącze napędu I/O                       |
| X2 | FU* zasilanie                    | X6 | Przyłącze napędu I/O                       |
| X3 | Przyłącze hamulca silnika        | X7 | FU* Przyłącze sygnału                      |
| X4 | Przyłącze czujnika zbliżeniowego | X8 | Przyłącze nadajnika przyrostowego impulsów |
- \* FU = Przemiennek częstotliwości



**Informacja:**  
**Mostek musi być ustawiony pomiędzy +24, a wejściem LI6!**



# Wyszukiwanie błędów

## Informacje ogólne



**Uwaga:**  
Rozwiązywanie problemów powinno być wykonywane jedynie przez przeszkolony personel!

## Usuwanie błędów

Problem/błąd/awaria	Procedura/naprawa
Manipulator i płyta wózka nie mogą wibrować	<p>Sprawdzić dociąg śrub łączących manipulator z płytą wózka i Ośią poziomą XT11</p> <p>Wyregulować rolki za pomocą śrub napinających przy łożyskowanym kole napędowym/łożyskowanym kole prowadzącym (patrz także lista części zamiennych)</p> <p>Przy braku regulacji należy docisnąć rolki, w przeciwnym razie ulegną one bardzo szybkiemu zużyciu!</p>
Nie osiągalny punkt odniesienia	<p>Usunąć zanieczyszczenia z powierzchni roboczych!</p> <p>Sprawdzić, czy Oś pozioma XT11 pracuje poprawnie (poruszyć ręcznie)</p> <p>Wziąć pod uwagę wskazówki zawarte w instrukcji obsługi sterownika CR05/CR06!</p>



# Lista części zamiennych

---

## Zamawianie części zamiennych

Podczas zamawiania części zamiennych do urządzeń malarskich należy postępować według następujących zasad:

- Podać typ oraz numer seryjny urządzenia
- Podać numer katalogowy, ilość oraz nazwę każdej z części zamiennych

**Przykład:**

- **Typ** XT11  
**Nr seryjny** 1234 5678
- **Numer kat.** 203 386, 1 sztuka, Klamra - Ø 18/15 mm

Przy zamawianiu kabla lub węża należy podać jego długość. Części, dla których należy podać długość są zawsze oznakowane \*.

Części zużywające się eksploatacyjnie są zawsze oznaczone #.

Wszystkie wymiary plastikowych węży posiadają oznakowaną średnicę wewnętrzną i zewnętrzną:

**Przykład:**

Ø 8/6 mm, 8 mm średnica zewnętrzna / 6 mm średnica wewnętrzna



---

**UWAGA!**

**Należy używać tylko oryginalnych części zamiennych, ponieważ części te zabezpieczają przed wybuchem! Stosowanie części nieoryginalnych będzie prowadziło do utraty gwarancji Gema!**

---

## Oś pozioma XT11 - lista części zamiennych



### Uwaga!

Przy zamawianiu paska zębatego, koniecznie podać jego długość (odpowiednia długość drogi + 855 mm).

Przy wymianie paska dokręcić śruby do oporu tak, aby dotykały do zatopionych w pasku drutów, które zapewniają uziemienie!

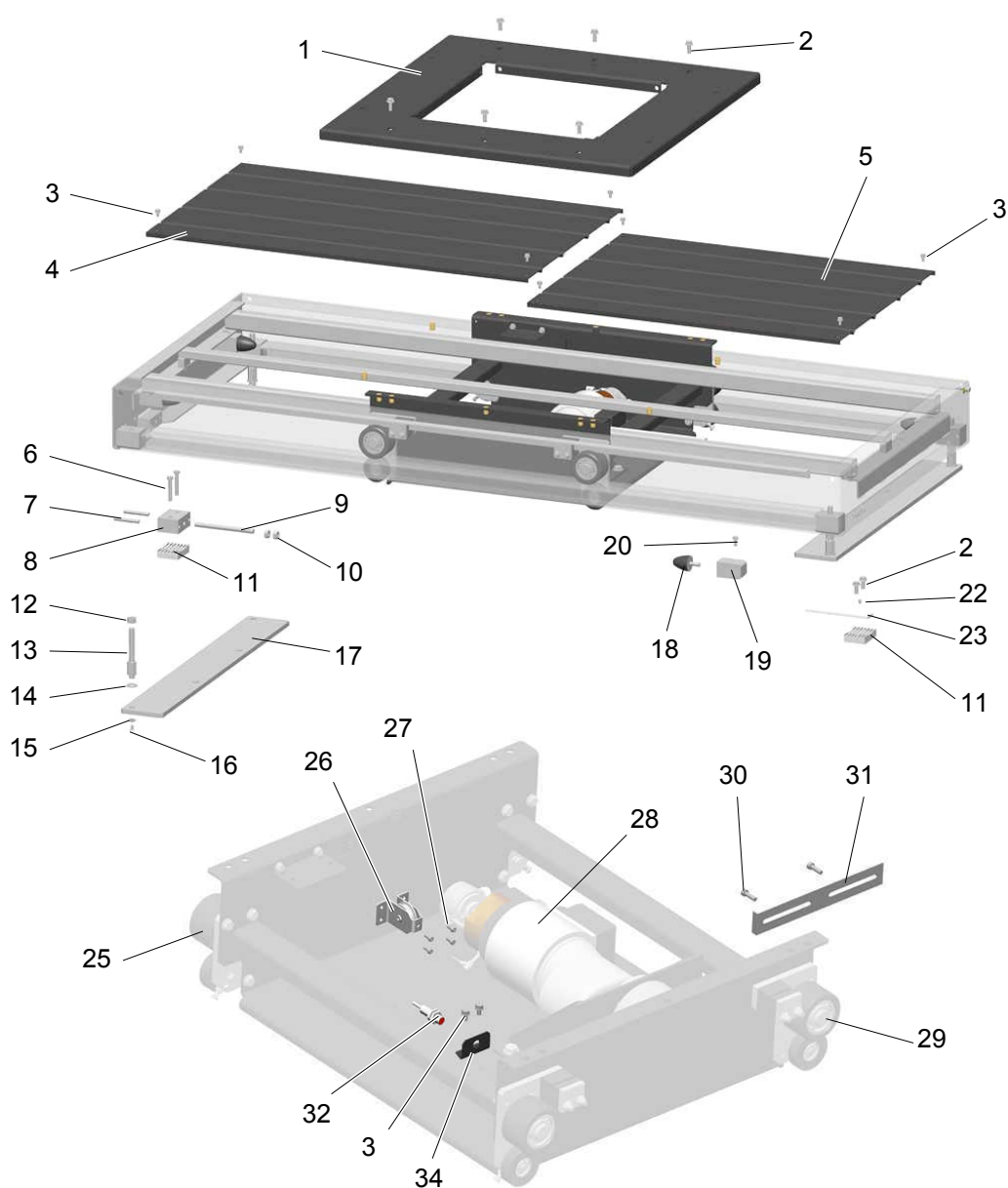
	<b>Oś pozioma XT11 - długość skoku 1000 mm</b>	<b>1003 801</b>
	<b>Oś pozioma XT11 - długość skoku 1400 mm</b>	<b>1003 802</b>
1	Płyta unosząca ZA06 - wzdluż	387 355
	Płyta unosząca ZA06	387 525
2	Śruba wstrząsoodporna - M8x20 mm	244 422
3	Śruba - M6x10 mm	1001 081
4	Panel osłonowy - skok 1000 mm	384 151
	Panel osłonowy - skok 1400 mm	385 883
5	Panel osłonowy - strona wzmocniona	372 463
6	Śruba - M8x50 mm	213 993
7	Śruba - M8x60 mm	258 482
8	Płyta zaciskowa	372 420
9	Trzpień gwintowany - M10x140 mm	258 474
10	Nakrętka - M10	215 589
11	Płyta mocująca	345 067
12	Nakrętka - M12	215 597
13	Trzpień gwintowany - M12x115 mm	372 676
14	Podkładka - Ø 13/24x2.5 mm	215 830
15	Podkładka - M6 (for countersunk-head screw)	258 431
16	Śruba - M6x12 mm	214 680
17	Płyta	372 404
18	Zderzak gumowy - Ø 35x40 mm, M8	211 664
19	Buffer holder	389 285
20	Śruba - M6x16 mm	244 503
22	Śruba - M6x10 mm	214 841
23	Pasek zębaty	103 730#*
25	Podstawa koła napędowego - komplet (patrz odpowiednia lista części zamiennych)	
26	Rolka - Ø 40 mm	256 366
27	Śruba - M5x10 mm	241 849
28	Jednostka napędowa XT11 - komplet (patrz odpowiednia lista części zamiennych)	
29	Podstawa koła prowadzącego - komplet (patrz odpowiednia lista części zamiennych)	

## Oś pozioma XT11 - części zamienne

30	Śruba - M6x20 mm	216 429
31	Contact plate	387 568
32	Czujnik zbliżeniowy	229 180
34	Wspornik ogranicznika	387 576
Moduł elektryczny XT11 w ZA06 (nie pokazany, patrz odpowiednia lista części zamiennych)		

\* Proszę podać długość

# Części zużywające się



Oś pozioma XT11 - lista części zamiennych

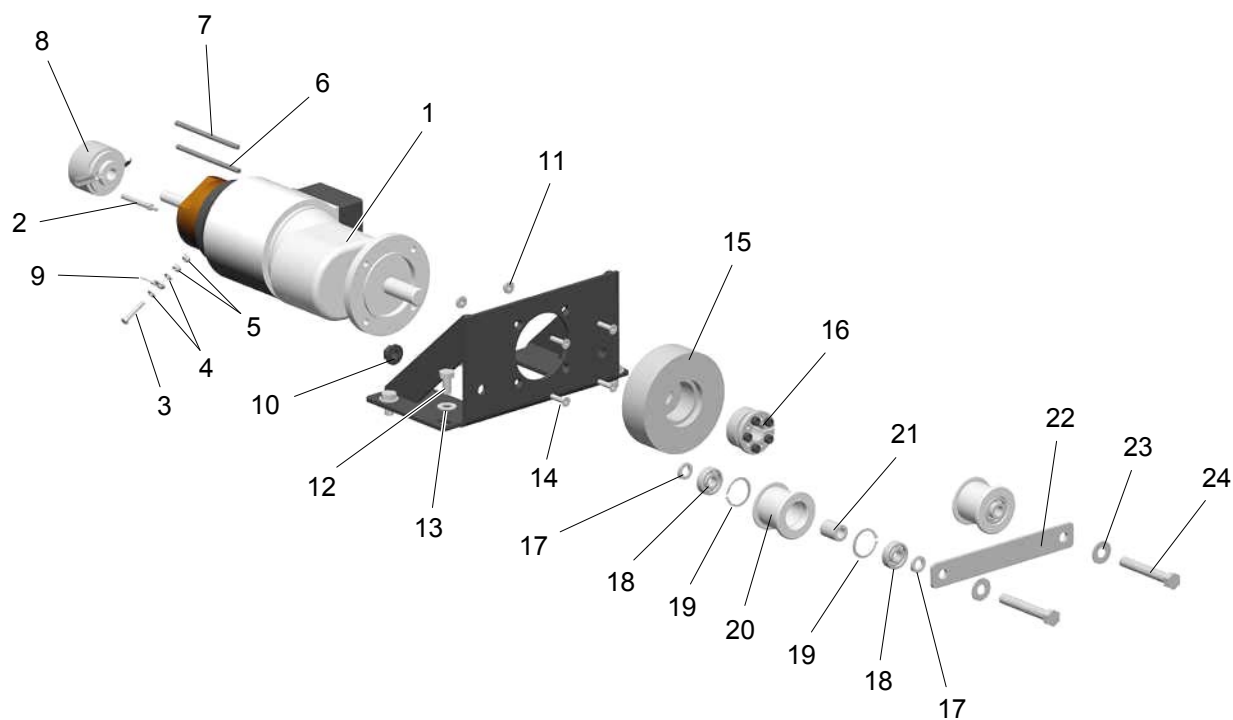
## Oś pozioma XT11 - jednostka napędowa

	Jednostka napędowa - komplet (wraz z poz. 1-5)	1005 064
1	Jednostka napędowa - 0.25 kW	
	- dla osi XT z numerem seryjnym 18402.xxx (patrz Tabliczka znamionowa)	1008 448
	- dla osi XT z numerem seryjnym 18401.xxx (patrz Tabliczka znamionowa)	1003 815
2	Trzpień - Ø 6/M4	1003 126
3	Śruba - M5x30 mm	213 764
4	Podkładka - Ø 5,3/10x1 mm	205 320
5	Nakrętka - M5	205 150
6	Kabel silnika osi XT11 - L=2 m	1000 904
7	Kabel hamulca silnika osi XT11 - L=2 m	1001 343
8	Nadajnik przyrostowy impulsów	268 925
9	Brake release cable	1002 855
10	Nakrętka - M12	1003 797
11	Nakrętka - M6	244 430
12	Śruba - M10x20 mm	214 108
13	Podkładka - M10	237 981
14	Countersunk Allen screw - M6x25 mm	241 598
15	Koło pasowe zębate <sup>1)</sup>	1003 814
16	Pierścień napinający - Ø 20/47x22 mm <sup>1)</sup>	257 583
17	Pierścień dystansowy - Ø 20/12.1x3.7 mm	1003 795
18	Łożysko - Ø 12/32x10 mm	245 720
19	Pierścień zaciskowy - A-32	235 741
20	Rolka prowadząca	1003 793
21	Pierścień dystansowy - Ø 20/12.1x25 mm	1003 812
22	Płyta mocująca do rolek - L=120 mm	1003 796
23	Podkładka - M12	237 973
24	Śruba - M12x80 mm	221 325

<sup>1)</sup>W przypadku wymiany tej części, należy usunąć smar przed montażem!



## Oś pozioma XT11 - jednostka napędowa

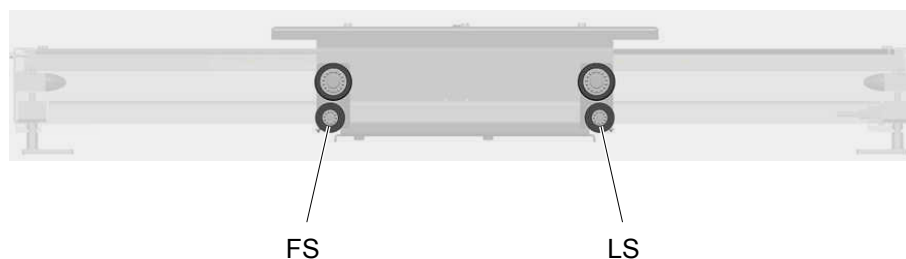


Oś pozioma XT11 - jednostka napędowa

## Oś pozioma XT11 - podstawa koła napędowego

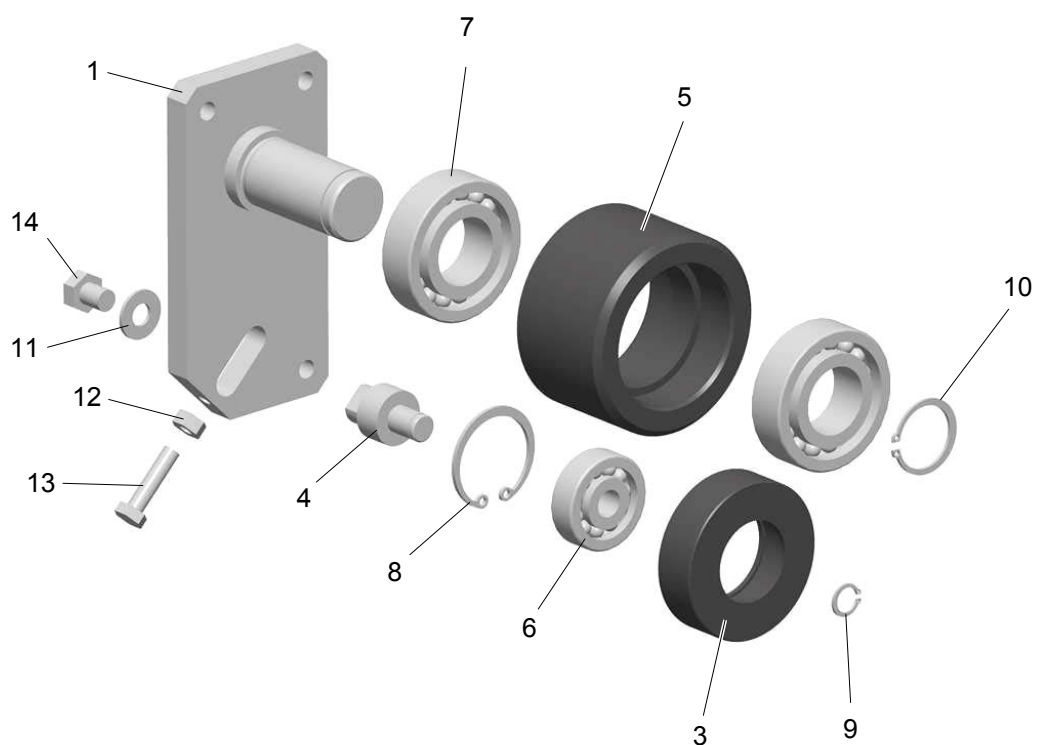
	Podstawa koła napędowego - komplet, FS	1003 808
	Podstawa koła napędowego - komplet, LS	1003 806
1	Podstawa koła napędowego (dodatek) - komplet, FS	1003 809#
1	Podstawa koła napędowego (dodatek) - komplet, LS	1003 807#
3	Rolka	390 658#
4	Wspornik	1003 813
5	Koło napędowe - Ø 73 mm	1003 805#
6	Łożysko - Ø 10/35x11 mm	201 359#
7	Łożysko - Ø 15/52x15 mm	258 415#
8	Pierścień - I-32	216 135
9	Pierścień zaciskowy - A-20	256 358
10	Pierścień zaciskowy - A-20	237 094
11	Podkładka - M8	242 870
12	Nakrętka - M6	205 095
13	Śruba - M6x25 mm	213 845
14	Śruba - M8x10 mm	213 900

# Części zużywające się



Oś pozioma XT11 - podstawa koła napędowego

## Oś pozioma XT11 - podstawa koła napędowego

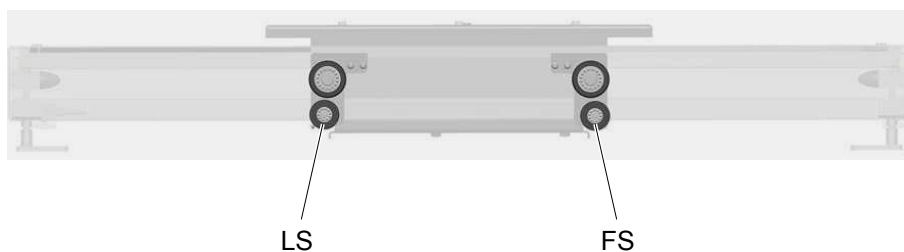


*Podstawa koła napędowego - FS*

## Oś pozioma XT11 - podstawa koła prowadzącego

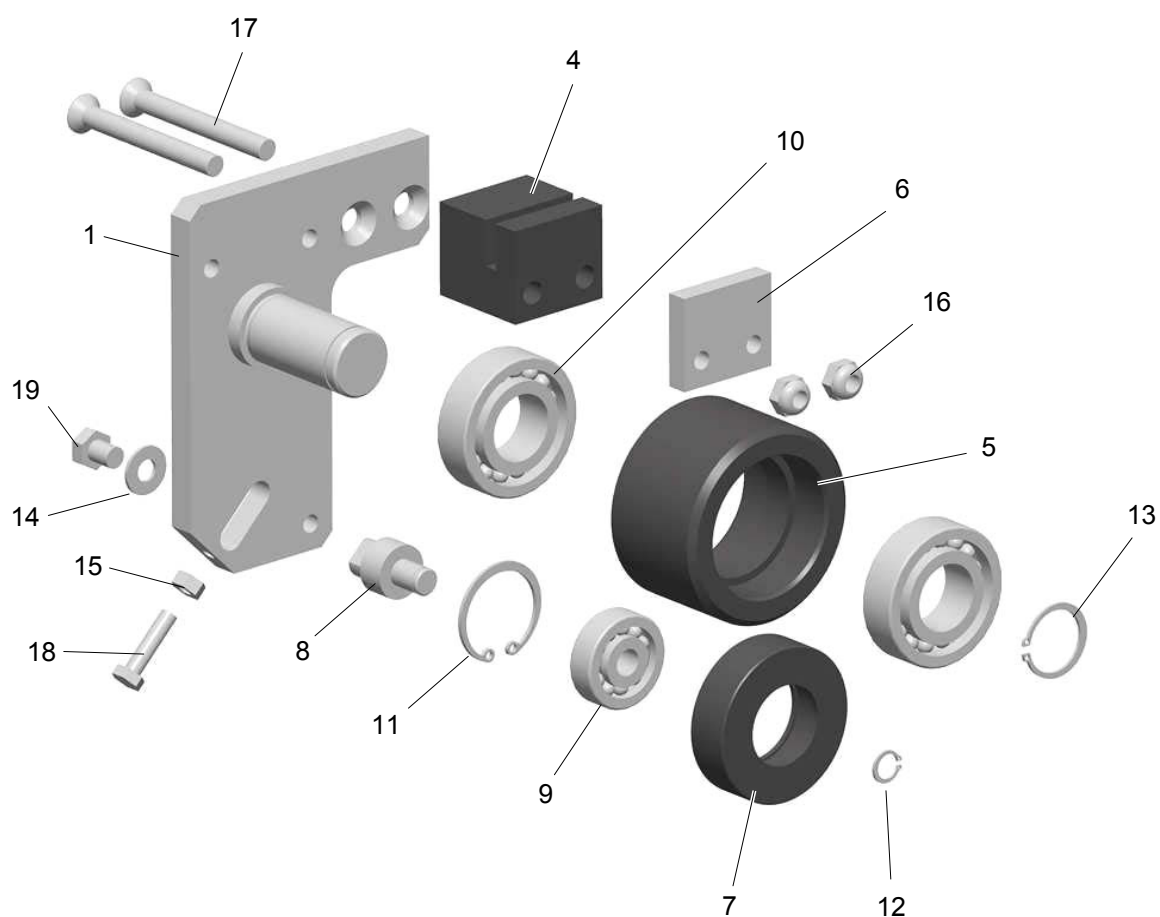
	Podstawa koła prowadzącego - komplet, LS	1003 803
	Podstawa koła prowadzącego - komplet, FS	1003 811
1	Podstawa koła prowadzącego (dodatek) - LS	1003 804#
1	Podstawa koła prowadzącego (dodatek) - FS	1003 810#
4	Profil prowadzący	372 374#
5	Koło prowadzące - Ø 73 mm	1003 805#
6	Płyta	372 382
7	Rolka	390 658#
8	Wspornik	1003 813
9	Łożysko - Ø 10/35x11 mm	201 359
10	Łożysko - Ø 15/52x15 mm	258 415
11	Pierścień - I-35	216 135
12	Pierścień zaciskowy - A-10	256 358
13	Pierścień zaciskowy - A-25	237 094
14	Podkładka - M8	242 870
15	Nakrętka - M6	205 095
16	Nakrętka blokująca - M8	221 317
17	Śruba - M8x70 mm	258 440
18	Śruba - M6x25 mm	213 845
19	Śruba - M8x10 mm	213 900

# Części zużywające się



Oś pozioma XT11 - podstawa koła prowadzącego

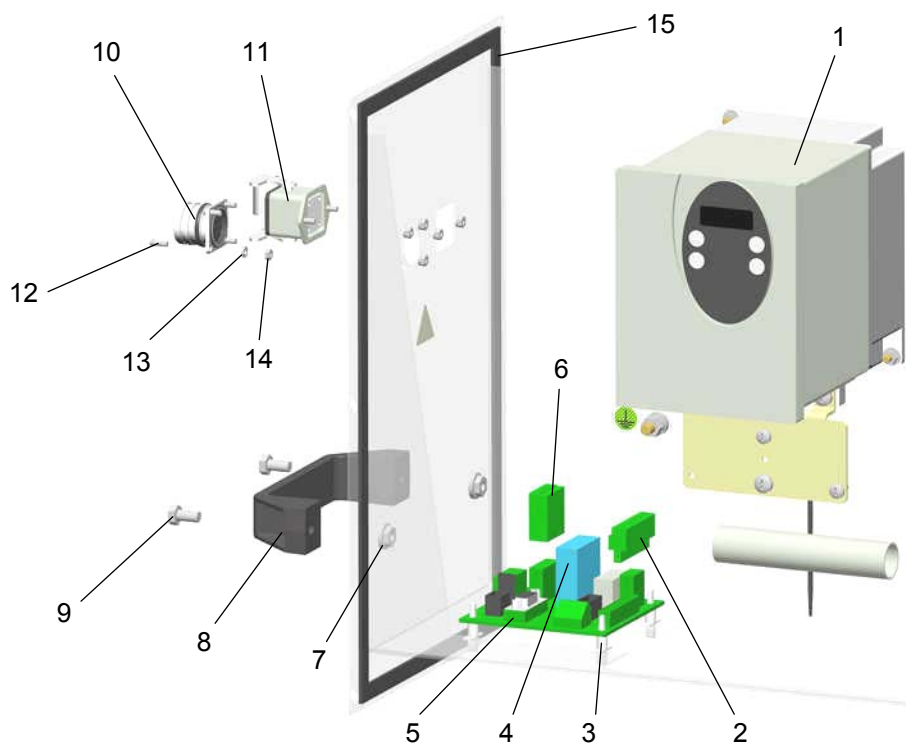
## Oś pozioma XT11 - podstawa koła prowadzącego



Podstawa koła prowadzącego - LS

## Oś pozioma XT11 - moduł elektryczny

1	Przeмиennik częstotliwości - XT11	269 158
2	Łącze sygnałowe do przeмиennika częstotliwości	1000 314
3	Spacer - Ø 4 / Ø 4,8/9,4 mm	266 833
4	Przeказnik - 24 VDC, do hamulca silnika	250 961
5	Płyta przyłączeniowa - komplet	1000 247
6	Przyłącze kabla do przeмиennika częstotliwości	1000 312
7	Nakrętka - M6	244 430
8	Uchwyt	244 864
9	Śruba - M6x12 mm	213 810
10	Przyłącze napędu I/O - komplet	1004 105
11	Zasilanie	1003 990
12	Śruba - M3x8 mm	268 801
13	Podkładka - Typ A, M3	205 885
14	Nakrętka - M3	202 142
15	Uszczelka przylepna - 9x2 mm	100 250
	Przewód zasilający XT11-OptiMove - L=20 m (nie pokazany)	1000 280
	Przewód sygnałowy XT11-OptiMove - L=20 m (nie pokazany)	1000 281



XT11 Horizontal axis - electrical module in the ZA06 Reciprocator

