



# Robotertechnik

THE KNOW-HOW FACTORY

**THE KNOW-HOW FACTORY**

# ZIMMER GROUP

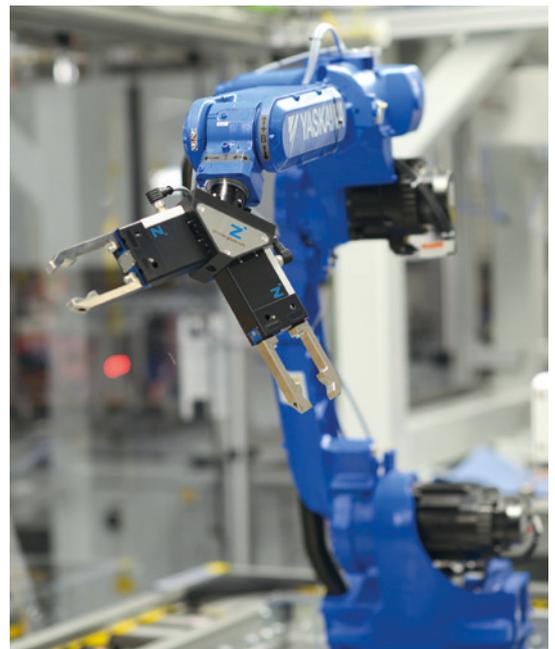
## KONSEQUENT KUNDENORIENTIERT

**MIT DEM ANSPRUCH, UNSEREN KUNDEN INNOVATIVE UND INDIVIDUELLE LÖSUNGEN ZU BIETEN, SIND WIR SEIT JAHREN ERFOLGREICH. ZIMMER WÄCHST KONTINUIERLICH UND IST HEUTE BEI EINEM NEUEN MEILENSTEIN ANGELANGT: DER ETABLIERUNG DER KNOW-HOW FACTORY. GIBT ES EIN GEHEIMNIS FÜR DIESEN ERFOLG?**

**Fundament.** Es sind die exzellenten Produkte und Dienstleistungen, die das Wachstum unseres Unternehmens seit jeher begründen. Ausgeklügelte Lösungen und wichtige technische Innovationen stammen aus dem Hause Zimmer. Daher finden vor allem Kunden mit technologischem Führungsanspruch den Weg zu uns. Gerade wenn es knifflig wird, läuft die Zimmer Group zur Bestform auf.

**Stil.** Unser Denken und unsere Herangehensweise sind interdisziplinär. Wir stehen für ausgefeilte Prozesslösungen in zwanzig Technologiebereichen, und das nicht nur in der Entwicklung, sondern auch in der Fertigung. Das Angebot der Zimmer Group richtet sich dabei an alle Branchen. Wir stehen für Lösungen zu jedem kundenindividuellen Problem. Weltweit.

**Motivation.** Die vielleicht wichtigste Größe unseres Erfolgs ist die Kundenorientierung. Wir sind Dienstleister im besten Sinne. Mit der Zimmer Group steht unseren Kunden ein zentraler Ansprechpartner für ihre Wünsche zur Verfügung. Mit hoher Lösungskompetenz und einem breiten Angebot aus einer Hand gehen wir individuell auf unsere Kunden ein.



# TECHNOLOGIEN

## KOMPONENTEN

Mehr als 45 Jahre Erfahrung und Branchenkenntnis: Wir sind einer der weltweit führenden Hersteller und Lieferanten von pneumatischen, hydraulischen und elektrischen Komponenten in den Bereichen Handhabung, Dämpfung und Maschinenbau.



**Handhabungstechnik.** Die Zimmer Group gilt als führender Hersteller und Lieferant von Komponenten.

**Robotertechnik.** Mit breitem Spektrum von Werkzeugwechslern über Kollisionsschutz bis hin zu Achsausgleich.

**Vakuumtechnik.** Das umfangreiche Sortiment an Vakuumkomponenten ist die materialschonende Lösung für praktisch jede Branche.

**Industrielle Kommunikation.** Roboterprogrammierung leicht gemacht mit ready-2-connect Kommunikationsmodulen – kabelgebunden oder drahtlos.

**Klemm- und Bremstechnik.** Innovative Komponenten für lineare und rotative Anwendungen jeglicher Art.

**Dämpfungstechnik.** Industrielle Strukturdämpfer und hydraulische Stoßdämpfung stehen für die Innovationskraft der KNOW-HOW FACTORY.

**SOFT CLOSE.** Einer der führenden Entwicklungspartner der Möbelindustrie und starker Systempartner im Bereich Einzugsmechanismen.

**Maschinentechnik.** Innovative Werkzeug- sowie Spannsysteme zur Bearbeitung von Metall, Holz und Verbundwerkstoffen.

## VERFAHRENSTECHNIK

Metall, Kunststoff oder Elastomer? Das technisch und wirtschaftlich optimierte Fertigen von Serienbauteilen für alle Branchen. Von der intelligenten Systementwicklung über eine Materialauswahl und Fertigungstechnologie bis zum kosteneffizienten Produkt.



**MIM-Technologie.** Als Lösung zur Herstellung komplex geformter Metallteile im Spritzgussverfahren.

**Kunststoffspritzguss.** Das passende Verfahren zur Serienfertigung vielfältiger Kunststoffbauteile.

**Elastomer.** Bestens geeignet zur Anfertigung anspruchsvoller, individueller Werkstücke aus verschiedenen Elastomeren.

## SYSTEMLÖSUNGEN

Schnellste Integration und Inbetriebnahme, höchste Produktverfügbarkeit und optimierte Produktivität – wir verbinden das Beste aus der Welt der Mechanik mit der neuesten Technologie aus dem IOT.



**Systemkomponenten.** Wir passen Ihre Komponenten wie Achsausgleiche, Greifer oder Servoschwunbäcken aus den Bereichen Handhabungs-, Dämpfungs-, Maschinen- sowie Klemm- und Bremstechnik an Ihre spezifische Anwendung an.

**End-of-Arm Tools und Greifsysteme.** Das Herzstück der Roboterautomation. Mit unseren EOATs werden branchenübergreifend die unterschiedlichsten Aufgaben gelöst: Schweißen, Greifen, Prüfen, Montieren und vieles mehr.

**Mobile Robotik und Transportsysteme.** Mit unseren AMRs, flexiblen Transportsystemen und mobilen Roboterzellen für kleine und mittlere Losgrößen erreichen Sie maximale Flexibilität und machen Ihre Produktion effizient und sicher.

**Module und Zellen.** Wir entwickeln marktübergreifend unabhängige Zellen und einbaufertige Module, die sich perfekt in Ihre Produktionsanlage einfügen. Präzise, individuelle Lösungen für optimierte Produktionsraten und höchste Qualitätsstandards.

**Maschinen und Anlagen.** Unsere Lösungen umfassen Turn-Key-Anlagen, Entkopplungs- und Montagezellen für die Möbelindustrie sowie hochflexible Anlagen für die Losgröße 1 und robotergestützte Bearbeitungslösungen inklusive Programmierung mit ready-2-connect Kommunikationsmodulen – kabelgebunden oder drahtlos.

**Engineering.** Das Ziel, Ihr individuelles System schneller in Betrieb zu nehmen, einfacher zu bedienen, effizienter und zuverlässiger zu betreiben, ist unser größter Ansporn.

**Sicherheit und Qualität.** Diese beiden Aspekte sind zentrale Bestandteile unserer Unternehmensphilosophie. Durch kontinuierliche Prüfungen durch TÜV Süd, Zertifizierungen von Underwriters Laboratories (UL) und der konsequenten Einhaltung von DGUV-Empfehlungen stellen wir sicher, dass unsere Produkte nicht nur den höchsten Standards entsprechen, sondern auch langfristige Zuverlässigkeit und Sicherheit bieten – für Lösungen, die überzeugen und dauerhaft bestehen.



# ROBOTERTECHNIK

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT

<b>1</b>	<b>WERKZEUGWECHSLER MANUELL</b>	<b>8 - 23</b>
	Serie HWR2000	10
	Serie HWR	18
<b>2</b>	<b>WERKZEUGWECHSLER PNEUMATISCH</b>	<b>24 - 47</b>
	Serie WPR5000	26
	Serie WWR1000	42
<b>3</b>	<b>WERKZEUGWECHSLER AUTOMATISCH</b>	<b>48 - 59</b>
	Serie FWR	50
<b>4</b>	<b>WERKZEUGWECHSLER MAGNETISCH</b>	<b>60 - 67</b>
	Serie WMR2000	62
<b>5</b>	<b>ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER</b>	<b>68 - 79</b>
	Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler	70
<b>6</b>	<b>DREHVERTEILER</b>	<b>80 - 101</b>
	Serie DVR	82
	Serie DVR1000	100
<b>7</b>	<b>ACHSAUSGLEICHE</b>	<b>102 - 161</b>
	Serie FGR	104
	Serie XYR1000	110
	Serie ZR1000	128
	Serie ARP	146
<b>8</b>	<b>KOLLISIONSSCHUTZ</b>	<b>162 - 185</b>
	Serie CSR	164
	Serie CRR	178
<b>9</b>	<b>MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM</b>	<b>186 - 319</b>
	MATCH - Robotermodul	188
	MATCH - Greifer	268
	MATCH - Winkelflansch	316
<b>10</b>	<b>WINKELFLANSCH</b>	<b>320 - 323</b>
	Serie WFR	322



# WERKZEUGWECHSLER MANUELL

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



1

### WERKZEUGWECHSLER MANUELL

8 - 23



Serie HWR2000

10



Serie HWR

18

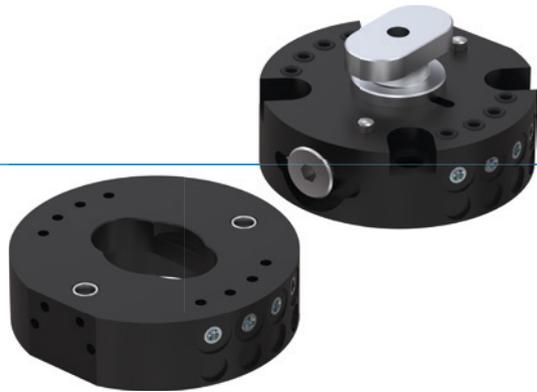
# WERKZEUGWECHSLER

## SERIE HWR2000

1

Serie HWR2000 / Werkzeugwechsler / manuell / Roboterzubehör

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ Wechseln im Sekundentakt

Senken Sie Ihre Rüstkosten und minimieren Sie die Stillstandszeiten durch einen sekundenschnellen Wechsel Ihres Werkzeuges

#### ▶ Integrierte Luftübertrager

Zur Versorgung von pneumatischen Aktoren. Über optional erhältliche Energieelemente können weitere Medien übertragen werden.

#### ▶ Verlierschutz inklusive

Ein ungewolltes Herabfallen des Werkstückes ist ausgeschlossen - das bedeutet höchste Sicherheit für Mensch und Maschine

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

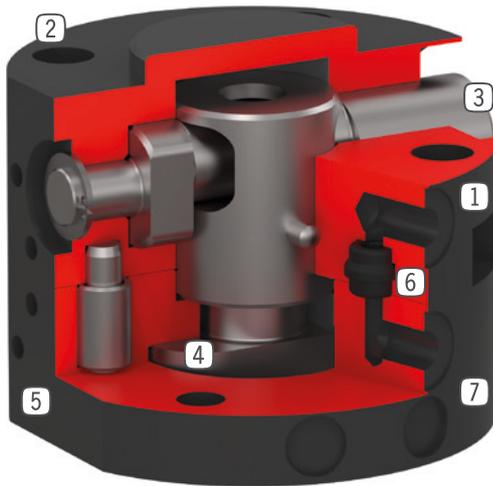


#### ▶ Unsere Produkte lieben die Herausforderung!

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Festteil**  
- Zur roboterseitigen Montage
- ② **Roboterflansch**  
- Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ③ **Excenterbolzen zur Verriegelung**  
- mit federunterstützter Einrastfunktion
- ④ **Verriegelungsbolzen**  
- der Verriegelungshülse angepasst
- ⑤ **Befestigung Energieelement**
- ⑥ **Integrierte Luftdurchführung**  
- Luft- / Vakuumdurchführung  
- Schlauchlose Ansteuerung möglich
- ⑦ **Losteil**  
- Zur werkzeugseitigen Montage

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	Energieübertragung elektrisch
HWR2031	TK 31,5	4	optional
HWR2040	TK 40	4	optional
HWR2050	TK 50	8	optional

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# WERKZEUGWECHSLER

## BAUGRÖSSE HWR2031

1

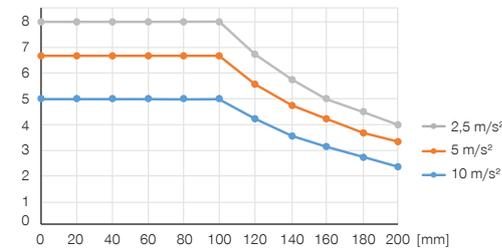
Baugröße HWR2031 / Werkzeugwechsler / manuell / Roboterzubehör

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



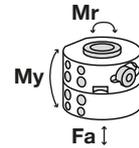
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler im verriegelten Zustand wirken können.



Mr [Nm]	30
My [Nm]	25
Fa [N]	1000

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung

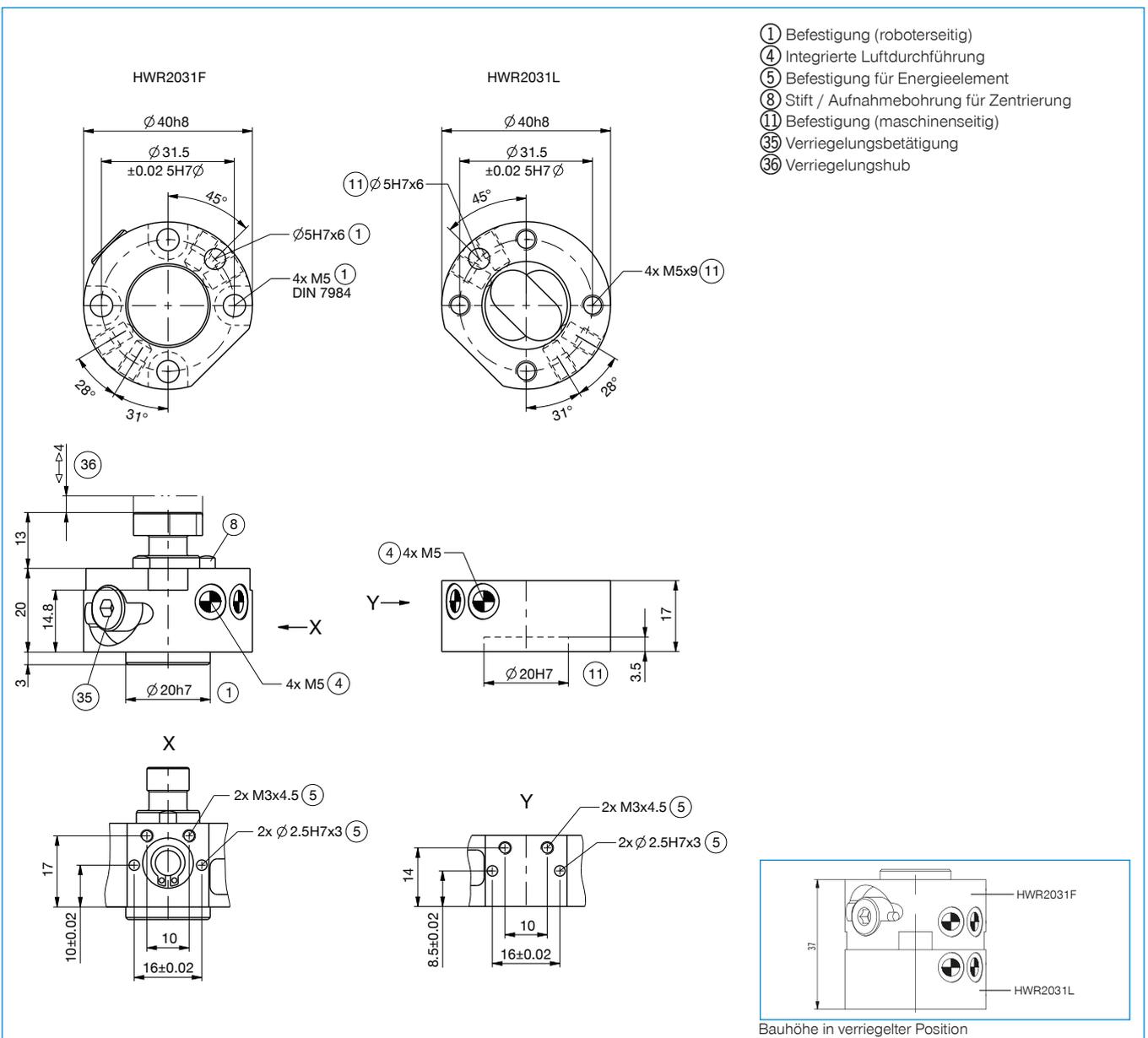


#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	HWR2031F	HWR2031L
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 31,5	TK 31,5
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Durchfluss je Überträger [l/min]	150	150
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	4	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	0,13	0,1
Gewicht [kg]	0,09	0,04



# WERKZEUGWECHSLER

## BAUGRÖSSE HWR2040

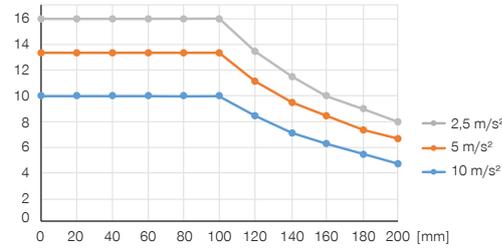
1 Baugröße HWR2040 / Werkzeugwechsler / manuell / Roboterzubehör

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



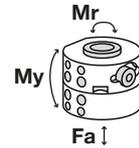
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler im verriegelten Zustand wirken können.



Mr [Nm]	55
My [Nm]	50
Fa [N]	1200

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung

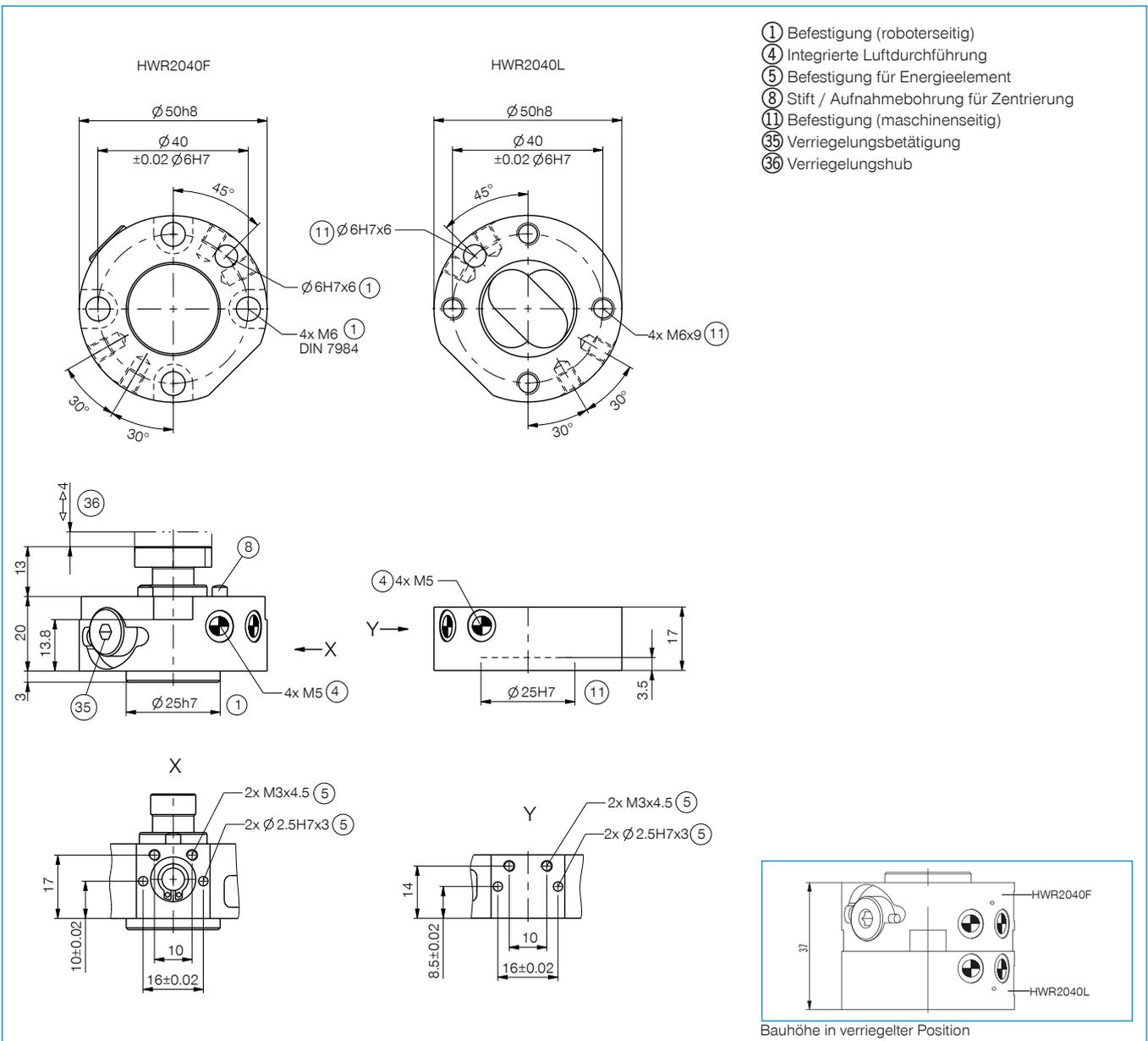


#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	HWR2040F	HWR2040L
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Durchfluss je Überträger [l/min]	150	150
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	4	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	0,33	0,26
Gewicht [kg]	0,15	0,071



# WERKZEUGWECHSLER

## BAUGRÖSSE HWR2050

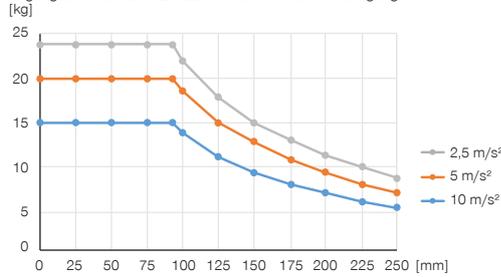
1 Baugröße HWR2050 / Werkzeugwechsler / manuell / Roboterzubehör

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



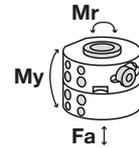
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler im verriegelten Zustand wirken können.



Mr [Nm]	80
My [Nm]	70
Fa [N]	1600

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung

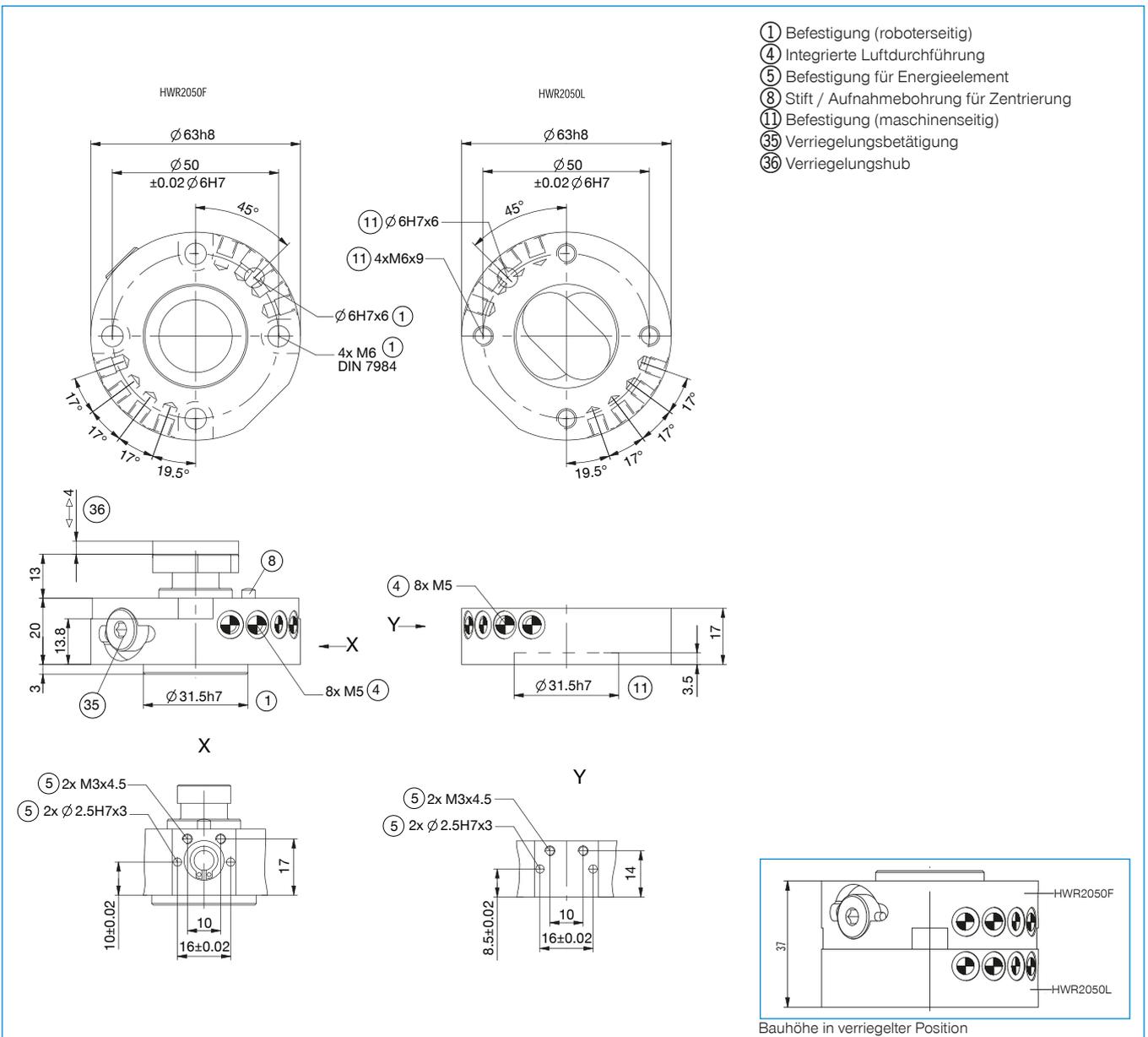


#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	HWR2050F	HWR2050L
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	8	8
Durchfluss je Überträger [l/min]	150	150
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	4	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	0,86	0,67
Gewicht [kg]	0,23	0,11



# WERKZEUGWECHSLER

## SERIE HWR

1

Serie HWR / Werkzeugwechsler / manuell / Roboterzubehör

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ Wechseln im Sekundentakt

Senken Sie Ihre Rüstkosten und minimieren Sie die Stillstandszeiten durch einen sekundenschnellen Wechsel Ihres Werkzeuges

#### ▶ Integrierte Luftübertrager

Zur Versorgung von pneumatischen Aktoren. Über optional erhältliche Energieelemente können weitere Medien übertragen werden.

#### ▶ Werkzeugloser Wechselvorgang

Der komplett im Gehäuse integrierte Verriegelungshebel ermöglicht Ihnen einen Werkzeugwechsel ohne Hilfsmittel

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

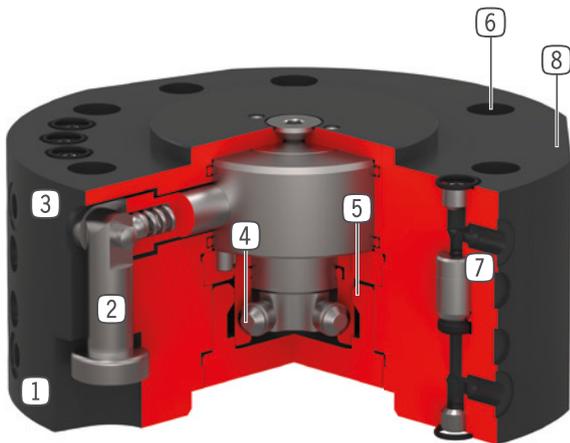


#### ▶ Unsere Produkte lieben die Herausforderung!

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Losteil**  
- Zur werkzeugseitigen Montage
- ② **Verriegelungshebel**  
- mit federunterstützter Einrastfunktion
- ③ **Festteil**  
- Zur roboterseitigen Montage
- ④ **Verriegelungsbolzen**  
- der Verriegelungshülse angepasst
- ⑤ **Verriegelungshub**  
- nachjustierbar über Verriegelungshülse
- ⑥ **Roboterflansch**  
- Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ⑦ **Integrierte Luftdurchführung**  
- Luft- / Vakuumdurchführung  
- Schlauchlose Ansteuerung möglich
- ⑧ **Befestigung Energieelement**

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	Energieübertragung elektrisch
HWR63	TK 63	6	optional
HWR80	TK 80	6	optional

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# WERKZEUGWECHSLER

## BAUGRÖSSE HWR63

1

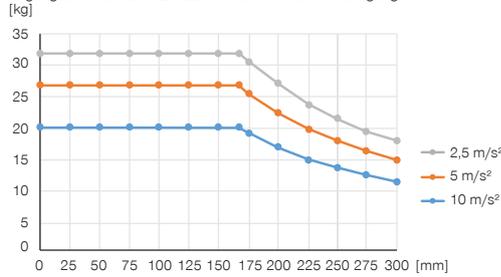
Baugröße HWR63 / Werkzeugwechsler / manuell / Roboterzubehör

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



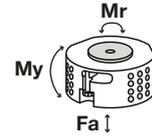
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler im verriegelten Zustand wirken können.



Mr [Nm]	200
My [Nm]	200
Fa [N]	1200

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
O-Ring  
COR0050100

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

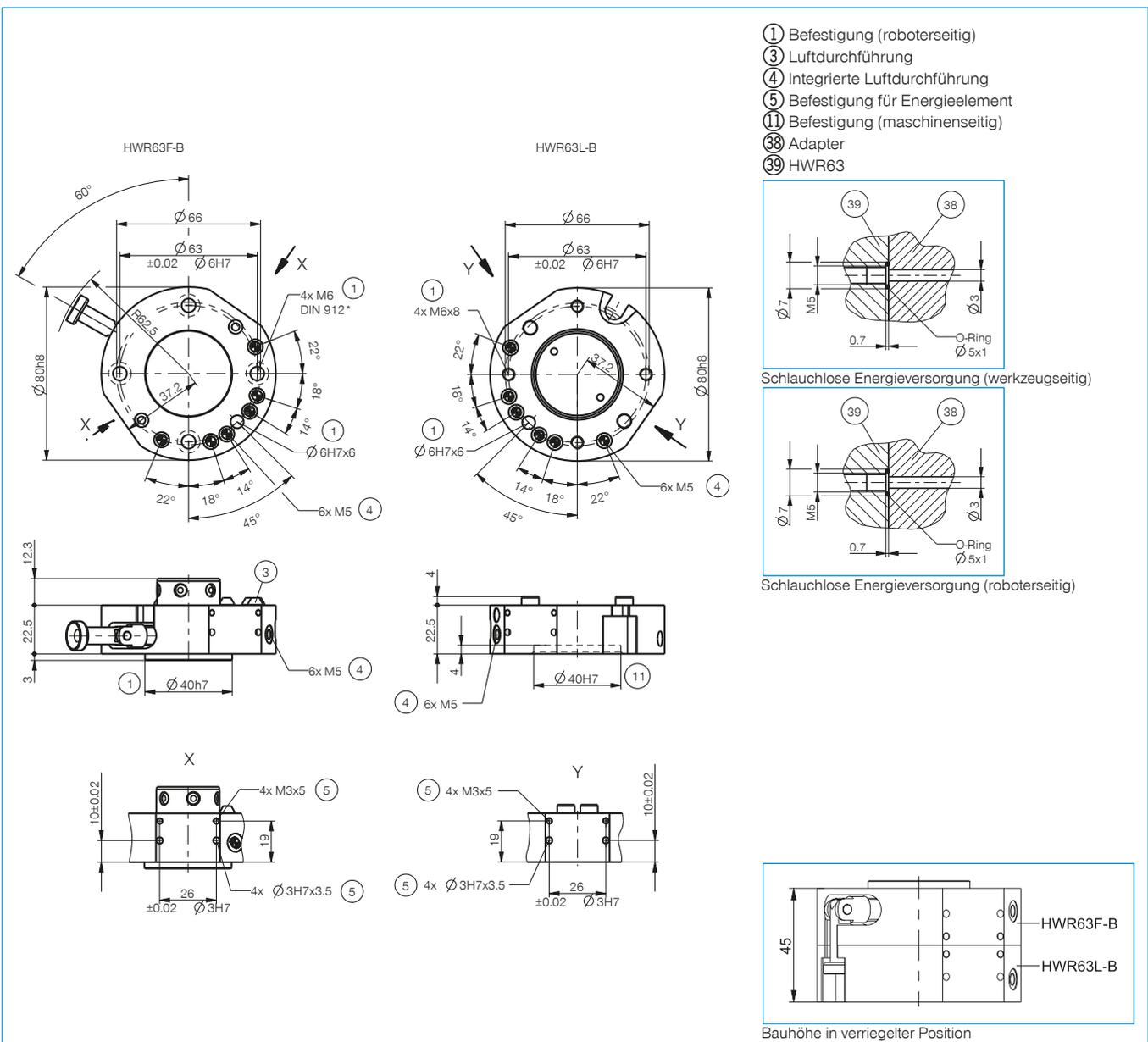


#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	HWR63F-B	HWR63L-B
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	6	6
Durchfluss je Überträger [l/min]	170	170
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	1	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	3,8	2,6
Gewicht [kg]	0,49	0,31



# WERKZEUGWECHSLER

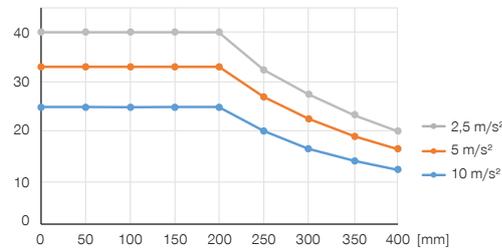
## BAUGRÖSSE HWR80

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



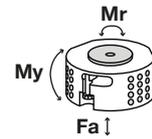
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler im verriegelten Zustand wirken können.



Mr [Nm]	300
My [Nm]	300
Fa [N]	1500

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
O-Ring  
COR0060100

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

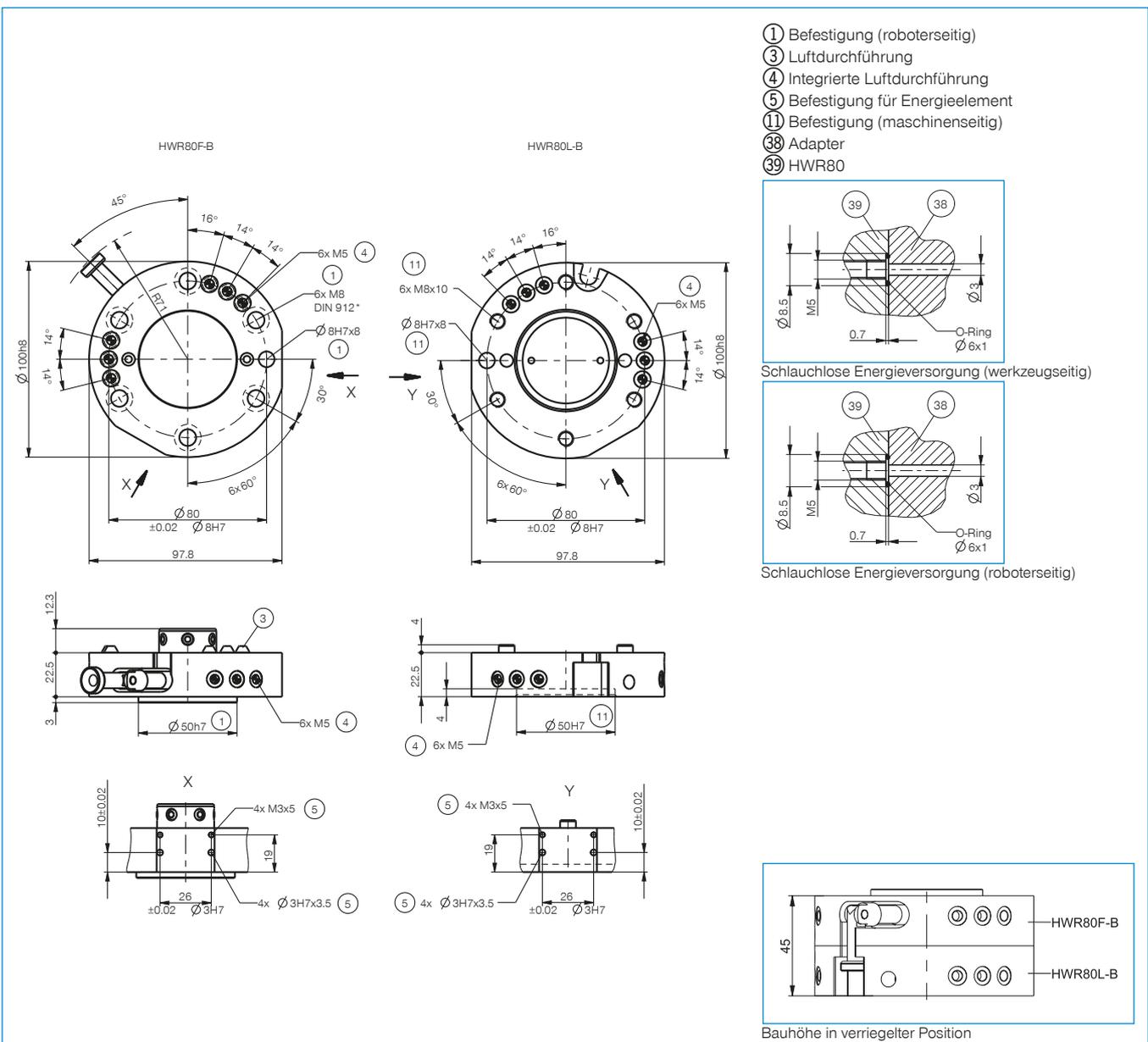


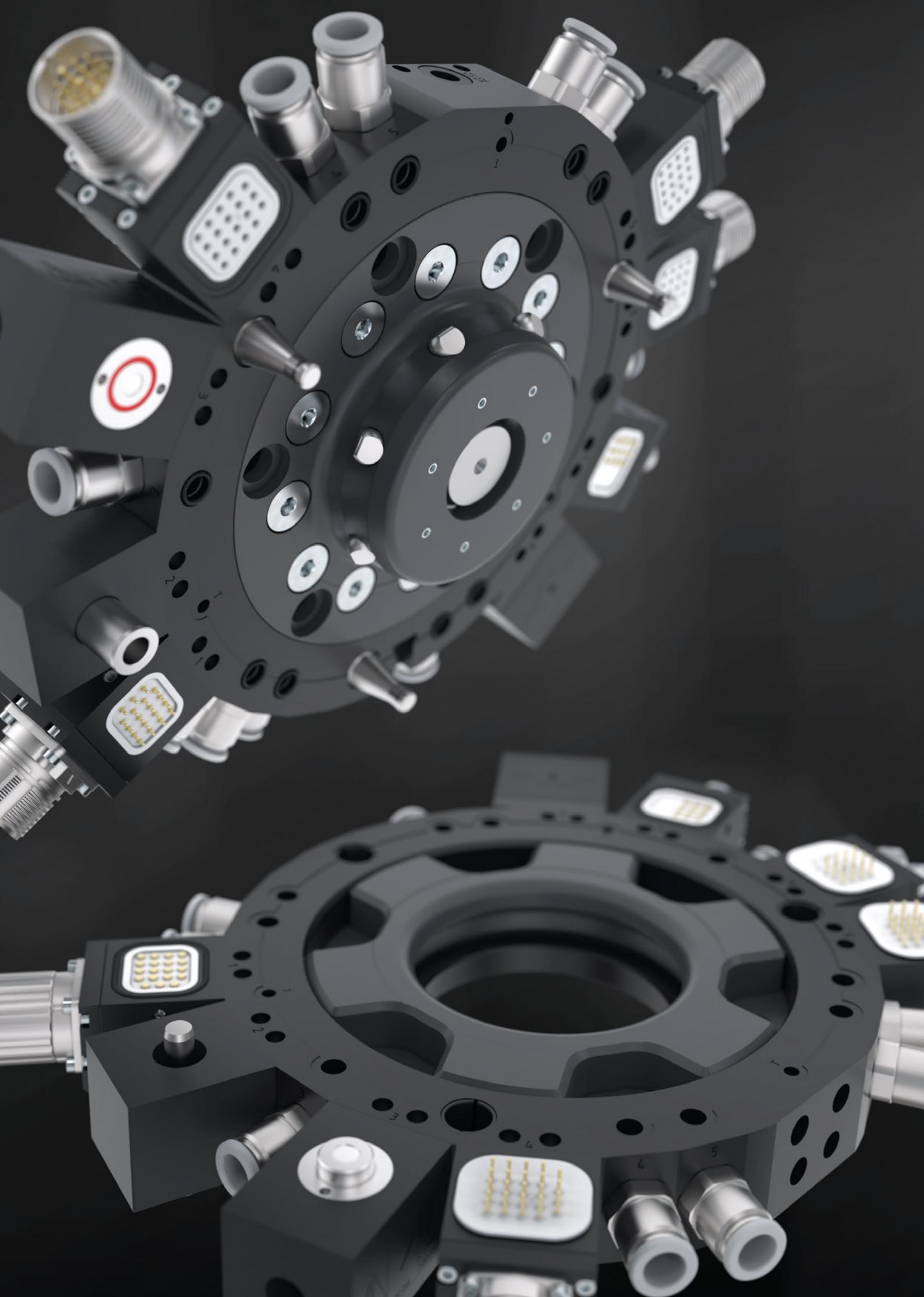
#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	HWR80F-B	HWR80L-B
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	6	6
Durchfluss je Überträger [l/min]	170	170
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	1	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	3,36	2,8
Gewicht [kg]	0,67	0,48





# WERKZEUGWECHSLER PNEUMATISCH

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



2

### WERKZEUGWECHSLER PNEUMATISCH

24 - 47



Serie WPR5000

26



Serie WWR1000

42

# WERKZEUGWECHSLER

## SERIE WPR5000

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ Sicherer Werkzeugwechsler

Durch federvorgespannten Kolben, selbsthemmende Verriegelung sowie optional verfügbaren Sensoren und weiterem Zubehör, maximale Sicherheit. Der Werkzeugwechsler der Zimmer Group erfüllt somit die hohen Anforderungen des Performance Level d, Steuerungskategorie 3.

#### ▶ Verriegelungskinematik

Durch innovative Verriegelungskinematik mit Verriegelungsbolzen extreme Steifigkeit und somit der neue Benchmark der Werkzeugwechsler. Durch extrem flache Bauweise zudem minimale Momentenbelastung auf den Roboter, was zum Einsatz kleinerer und kostengünstiger Roboter führen kann.

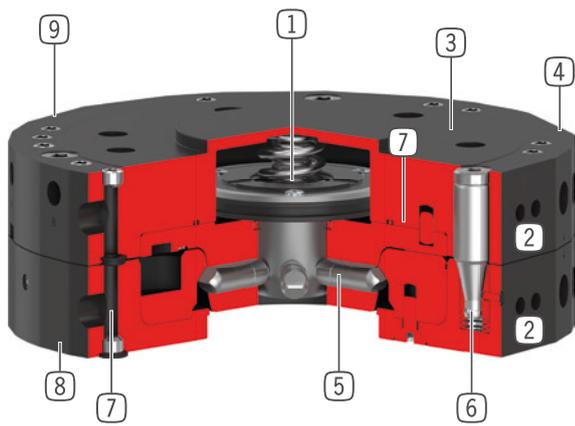
#### ▶ Unerschöpfliche Vielfalt

Egal welches Medium übertragen werden soll, mit den passenden Energieelementen der Serien WER1500 und WER3000 können neben Pneumatik, Fluidik, elektrischen Signale und Last auch Kommunikation und vieles mehr standardmäßig übertragen werden.

### ▶ SERIENMERKMALE

Baugröße	Varianten	
WPR5XXX	F-00-A	L-00-A
 Mechanische Selbsthemmung	●	●
 5 Mio. wartungsfreie Zyklen (max.)	●	●
 Magnetfeldsensor	●	●
 Korrosionsgeschützt	●	●
 IP54	●	●

► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Antrieb**
  - Federvorgespannter Kolben
  - Maximale Sicherheit durch Selbsthemmung
  - Hält Loseil und Werkzeug sicher auch bei Druckausfall oder Not-Aus
- ② **Befestigung Energieelement**
  - Seitliche Anbindung der optional verfügbaren Energieelemente zur Übertragung von Fluidik, elektrischen Signalen und Last, Kommunikation, Pneumatik und Vakuum und vielem mehr
- ③ **Roboterflansch**
  - Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ④ **Kolbenstellungsabfrage**
  - Integrierte Sensorik optional verfügbar
  - Direkt im Werkzeugwechsler integriert, spart Bauraum und reduziert Störkontur
- ⑤ **Verriegelungsbolzen**
  - Alle Verriegelungsteile aus gehärtetem Stahl
- ⑥ **Zentrierpins**
  - Vorgespannte Zentrierpins für maximale Torsionssteifigkeit
- ⑦ **Integrierte Luftdurchführung**
  - Luft- / Vakuumdurchführung
  - Schlauchlose Ansteuerung möglich
- ⑧ **Losteil**
  - Zur kundenseitigen Montage
- ⑨ **Festteil**
  - Zur roboterseitigen Montage

► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	Energieübertragung elektrisch
WPR5040	TK 40	4	optional
WPR5050	TK 50	4	optional
WPR5063	TK 63	6	optional
WPR5080	TK 80	6	optional
WPR5100	TK 100	8	optional
WPR5125	TK 125	10	optional
WPR5160	TK 160	10	optional

► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# WERKZEUGWECHSLER

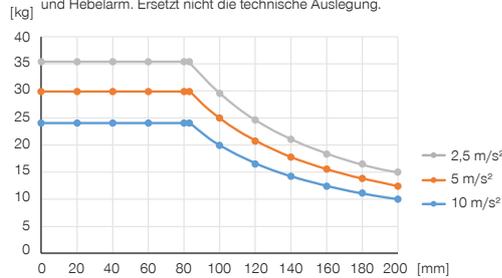
## BAUGRÖSSE WPR5040

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



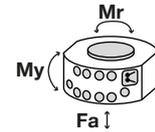
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	100
My [Nm]	100
Fa [N]	4000

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0040150

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### SENSORIK



**ZUB190815**  
Kolbenstellungsabfrage



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AWPR5040-00-A**  
Ablagestation



**AWPR5040-10-A**  
Ablagestation

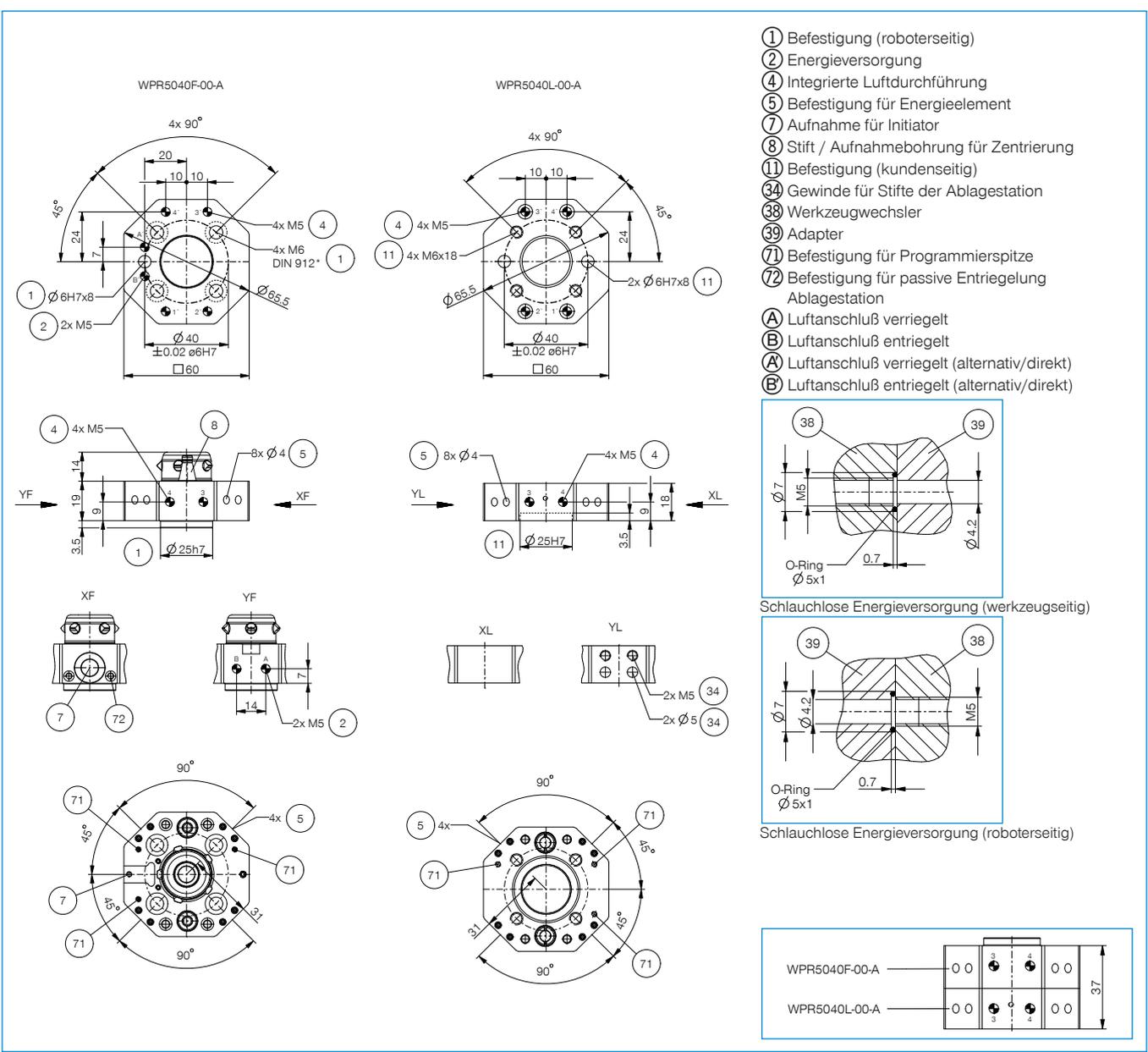


**ZUB189694**  
Programmierspitze



**ZUB192291**  
Entriegelungsklinke

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WPR5040F-00-A	WPR5040L-00-A
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Antriebsart	pneumatisch	pneumatisch
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Durchfluss je Überträger [l/min]	275	275
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	1,5	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Fügekraft [N]	10	
Lösekraft [N]	10	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,5	1,5
Betriebsdruck [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	6	
Massenträgheitsmoment [kgcm²]	0,84	0,72
Gewicht [kg]	0,21	0,13



# WERKZEUGWECHSLER

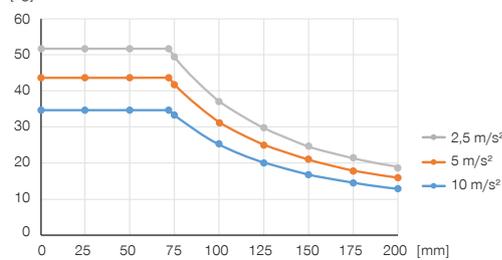
## BAUGRÖSSE WPR5050

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



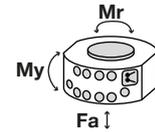
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	125
My [Nm]	125
Fa [N]	4500

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0040150

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X4**  
Gerade-Verschraubung



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X4**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### SENSORIK



**ZUB190816**  
Kolbenstellungsabfrage



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AWPR5050-00-A**  
Ablagestation



**AWPR5050-10-A**  
Ablagestation



**ZUB189694**  
Programmierspitze



**ZUB192291**  
Entriegelungsklinke

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WPR5050F-00-A	WPR5050L-00-A
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Antriebsart	pneumatisch	pneumatisch
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Durchfluss je Überträger [l/min]	275	275
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	1,5	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Fügekraft [N]	10	
Lösekraft [N]	10	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,5	1,5
Betriebsdruck [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	10	
Massenträgheitsmoment [kgcm²]	1,52	1,33
Gewicht [kg]	0,28	0,18

WPR5050F-00-A

WPR5050L-00-A

① Befestigung (roboterseitig)  
 ② Energieversorgung  
 ④ Integrierte Luftdurchführung  
 ⑤ Befestigung für Energieelement  
 ⑦ Aufnahme für Initiator  
 ⑧ Stift / Aufnahmebohrung für Zentrierung  
 ⑪ Befestigung (kundenseitig)  
 ⑭ Gewinde für Stifte der Ablagestation  
 ⑳ Werkzeugwechsler  
 ㉑ Adapter  
 ㉒ Befestigung für Programmierspitze  
 ㉓ Befestigung für passive Entriegelung Ablagestation  
 A Luftanschluß verriegelt  
 B Luftanschluß entriegelt  
 A' Luftanschluß verriegelt (alternativ/direkt)  
 B' Luftanschluß entriegelt (alternativ/direkt)

Schlauchlose Energieversorgung (werkzeugseitig)

Schlauchlose Energieversorgung (roboterseitig)

WPR5050F-00-A — 0 0 3 4 0 0

WPR5050L-00-A — 0 0 3 4 0 0



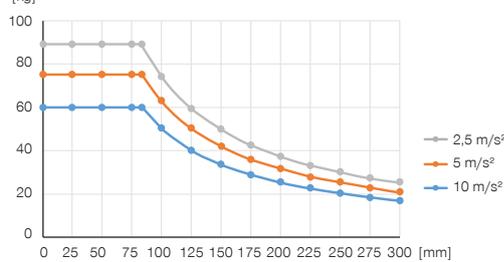
# WERKZEUGWECHSLER BAUGRÖSSE WPR5063

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



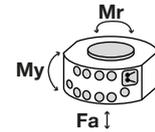
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	250
My [Nm]	350
Fa [N]	8500

## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
O-Ring  
COR0090150

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X6**  
Gerade-Verschraubung



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X6**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



### SENSORIK



**ZUB190817**  
Kolbenstellungsabfrage



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AWPR5063-00-A**  
Ablagestation



**AWPR5063-10-A**  
Ablagestation



**ZUB189694**  
Programmierspitze



**ZUB192299**  
Entriegelungsklinke



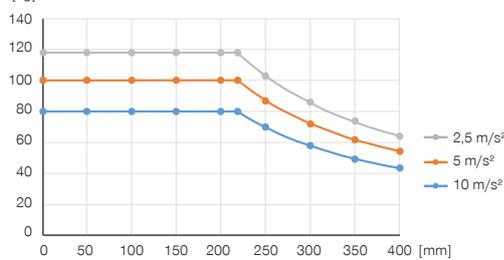
# WERKZEUGWECHSLER BAUGRÖSSE WPR5080

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



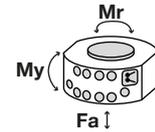
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	450
My [Nm]	700
Fa [N]	10000

## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
O-Ring  
COR0090150

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X6**  
Gerade-Verschraubung



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X6**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



### SENSORIK



**ZUB190818**  
Kolbenstellungsabfrage



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AWPR5080-00-A**  
Ablagestation



**AWPR5080-10-A**  
Ablagestation

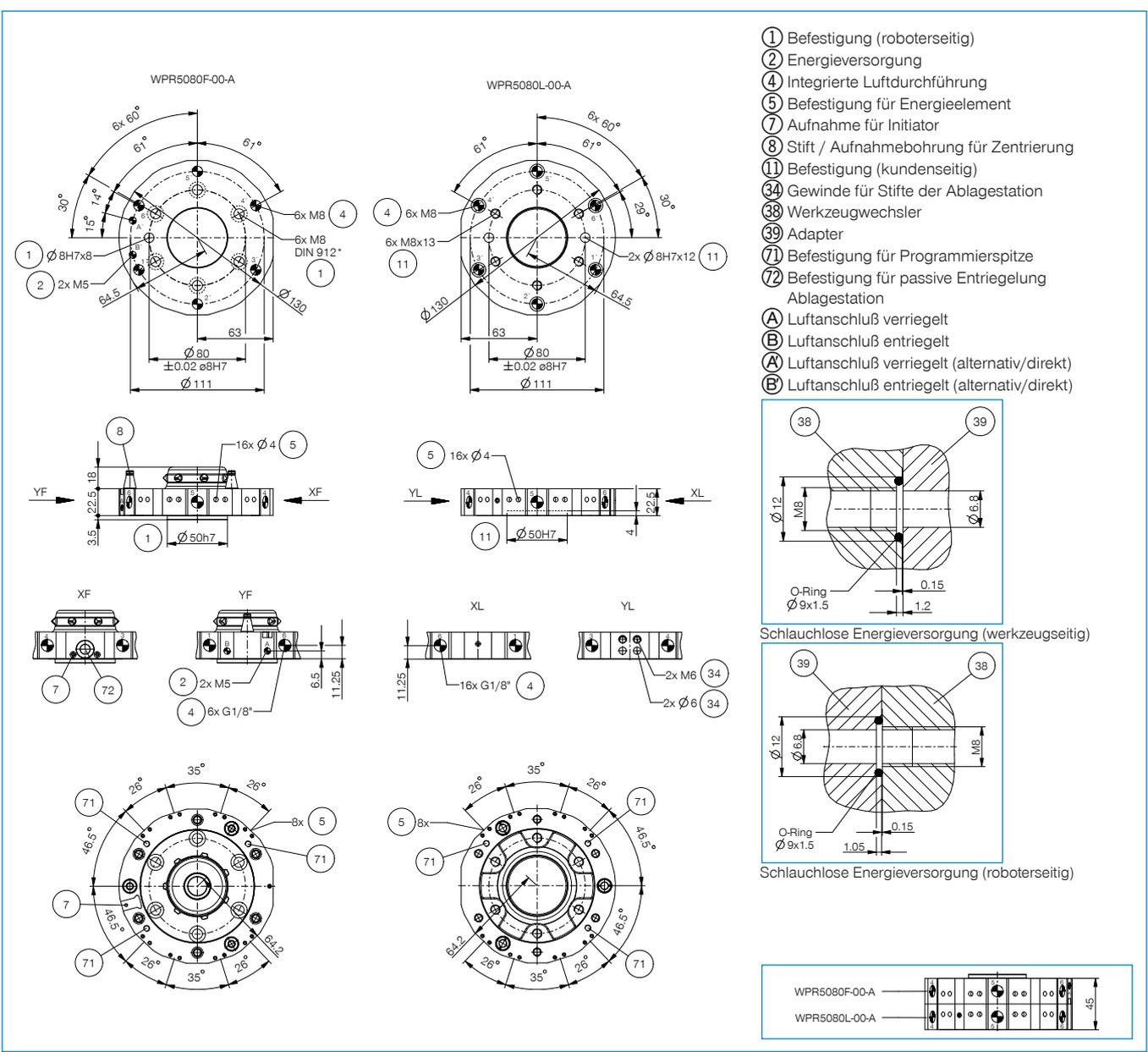


**ZUB189694**  
Programmierspitze



**ZUB192299**  
Entriegelungsklinke

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WPR5080F-00-A	WPR5080L-00-A
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Antriebsart	pneumatisch	pneumatisch
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	6	6
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Durchfluss je Überträger [l/min]	700	700
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	2	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Fügekraft [N]	10	
Lösekraft [N]	10	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	2,0	2,0
Betriebsdruck [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	37	
Massenträgheitsmoment [kgcm²]	20,2	18,3
Gewicht [kg]	1,2	0,93



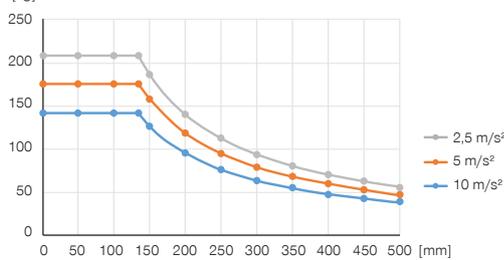
# WERKZEUGWECHSLER BAUGRÖSSE WPR5100

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



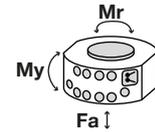
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	750
My [Nm]	1000
Fa [N]	17500

## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



8 [Stück]  
O-Ring  
COR0090150

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-4X8**  
Gerade-Verschraubung



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-4X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



### SENSORIK



**ZUB190819**  
Kolbenstellungsabfrage



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AWPR5100-00-A**  
Ablagestation



**AWPR5100-10-A**  
Ablagestation

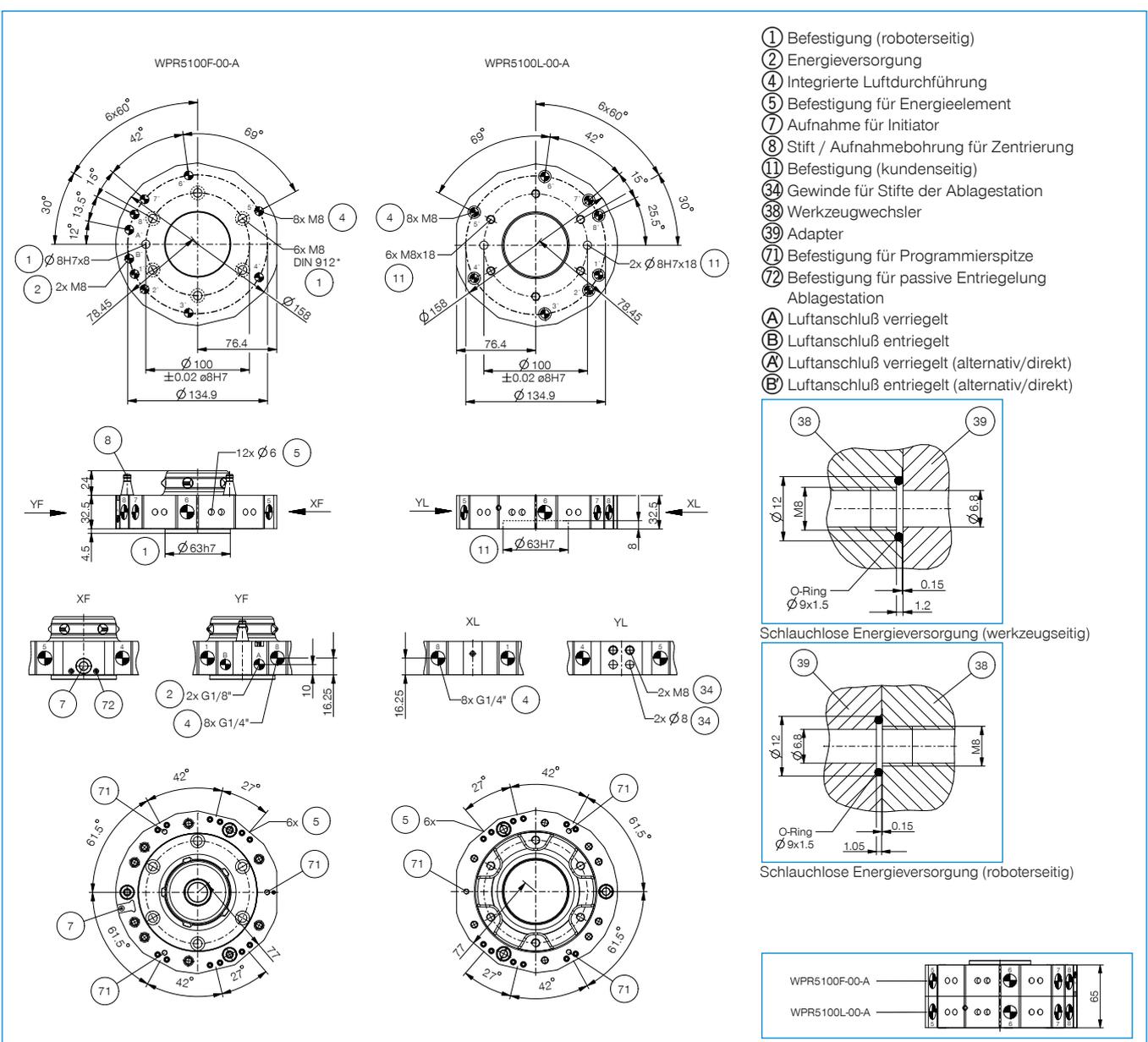


**ZUB190938**  
Programmierspitze



**ZUB192304**  
Entriegelungsklinke

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WPR5100F-00-A	WPR5100L-00-A
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Antriebsart	pneumatisch	pneumatisch
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	8	8
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Durchfluss je Überträger [l/min]	900	900
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	2,5	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Fügekraft [N]	10	
Lösekraft [N]	10	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	2,0	2,0
Betriebsdruck [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	85	
Massenträgheitsmoment [kgcm²]	61,1	53,8
Gewicht [kg]	2,6	1,9



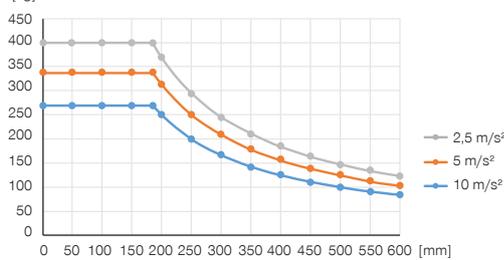
# WERKZEUGWECHSLER BAUGRÖSSE WPR5125

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



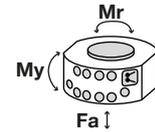
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	2000
My [Nm]	2000
Fa [N]	30000

## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



10 [Stück]  
O-Ring  
COR0090150

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-4X8**  
Gerade-Verschraubung



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-4X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



### SENSORIK



**ZUB190820**  
Kolbenstellungsabfrage



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AWPR5125-00-A**  
Ablagestation



**AWPR5125-10-A**  
Ablagestation

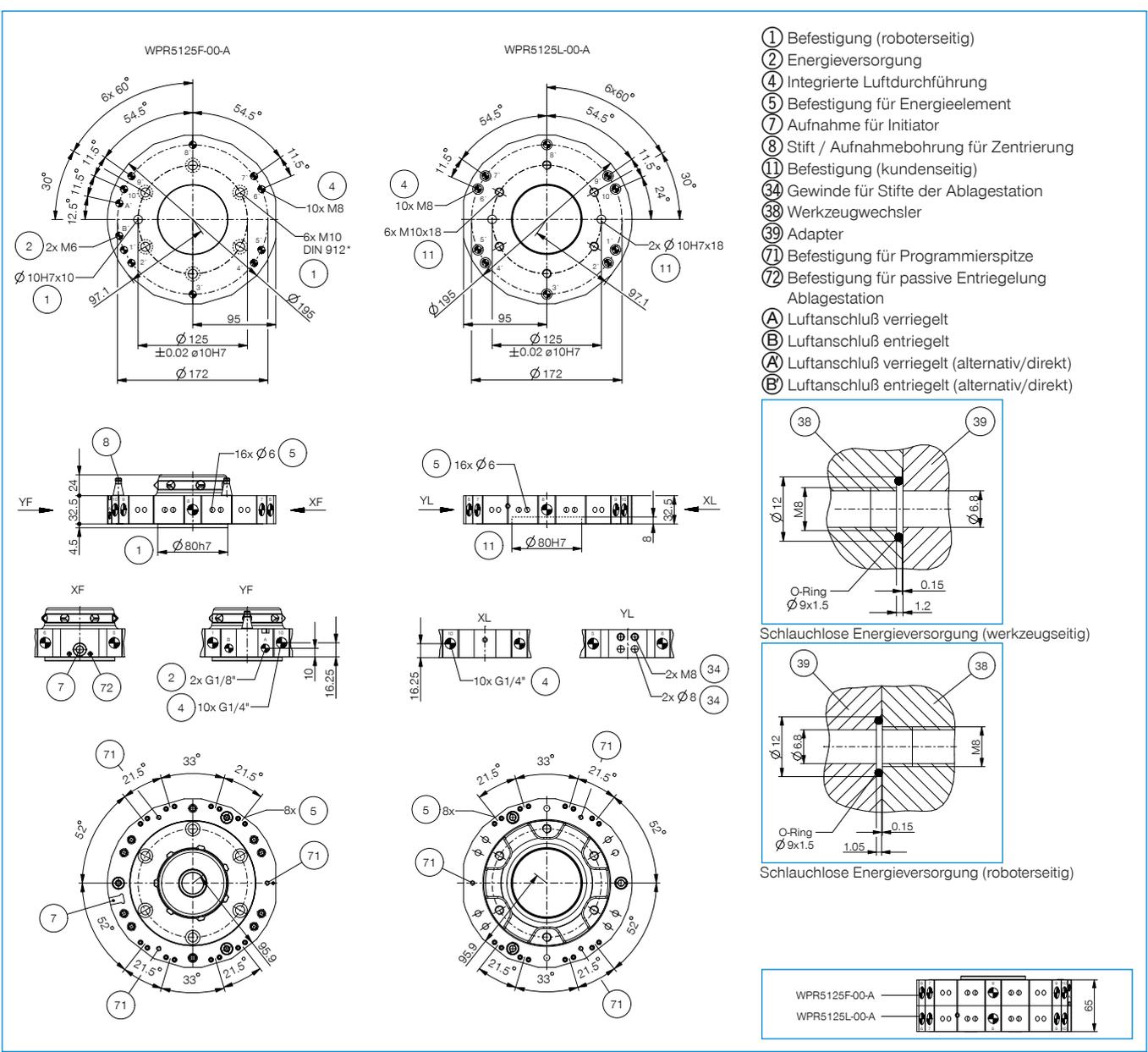


**ZUB190938**  
Programmierspitze

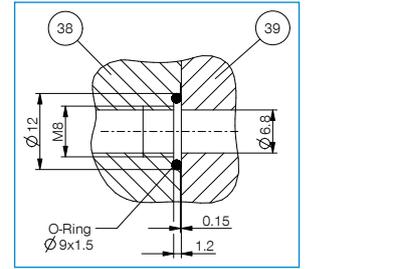


**ZUB192304**  
Entriegelungsklinke

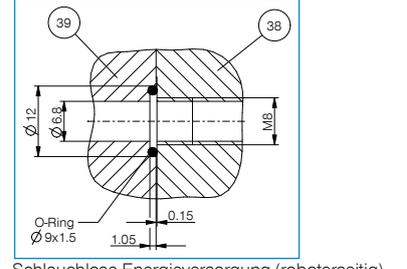
Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	WPR5125F-00-A	WPR5125L-00-A
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Antriebsart	pneumatisch	pneumatisch
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	10	10
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Durchfluss je Überträger [l/min]	900	900
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	2,5	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Fügekraft [N]	10	
Lösekraft [N]	10	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	2,5	2,5
Betriebsdruck [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	130	
Massenträgheitsmoment [kgcm²]	146	142
Gewicht [kg]	4	2,9



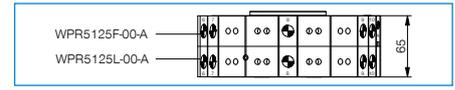
- ① Befestigung (roboterseitig)
- ② Energieversorgung
- ④ Integrierte Luftdurchführung
- ⑤ Befestigung für Energieelement
- ⑦ Aufnahme für Initiator
- ⑧ Stift / Aufnahmebohrung für Zentrierung
- ⑪ Befestigung (kundenseitig)
- ⑭ Gewinde für Stifte der Ablagestation
- ⑳ Werkzeugwechsler
- ㉑ Adapter
- ㉒ Befestigung für Programmspitze
- ㉓ Befestigung für passive Entriegelung Ablagestation
- Ⓐ Luftanschluß verriegelt
- Ⓑ Luftanschluß entriegelt
- Ⓐ Luftanschluß verriegelt (alternativ/direkt)
- Ⓑ Luftanschluß entriegelt (alternativ/direkt)



Schlauchlose Energieversorgung (werkzeugseitig)



Schlauchlose Energieversorgung (roboterseitig)



# WERKZEUGWECHSLER

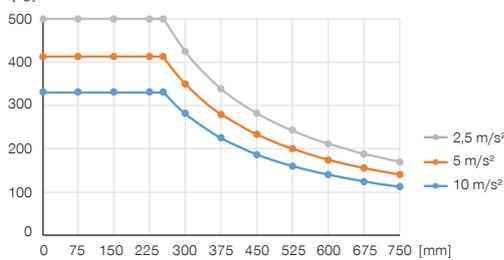
## BAUGRÖSSE WPR5160

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



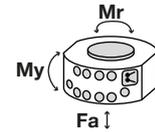
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	2500
My [Nm]	2500
Fa [N]	35000

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



10 [Stück]  
O-Ring  
COR0130150

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



**GV3-8X13ID**  
Einschraub-Tülle



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AWPR5160-00-A**  
Ablagestation



**AWPR5160-10-A**  
Ablagestation



#### SENSORIK



**ZUB190821**  
Kolbenstellungsabfrage



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

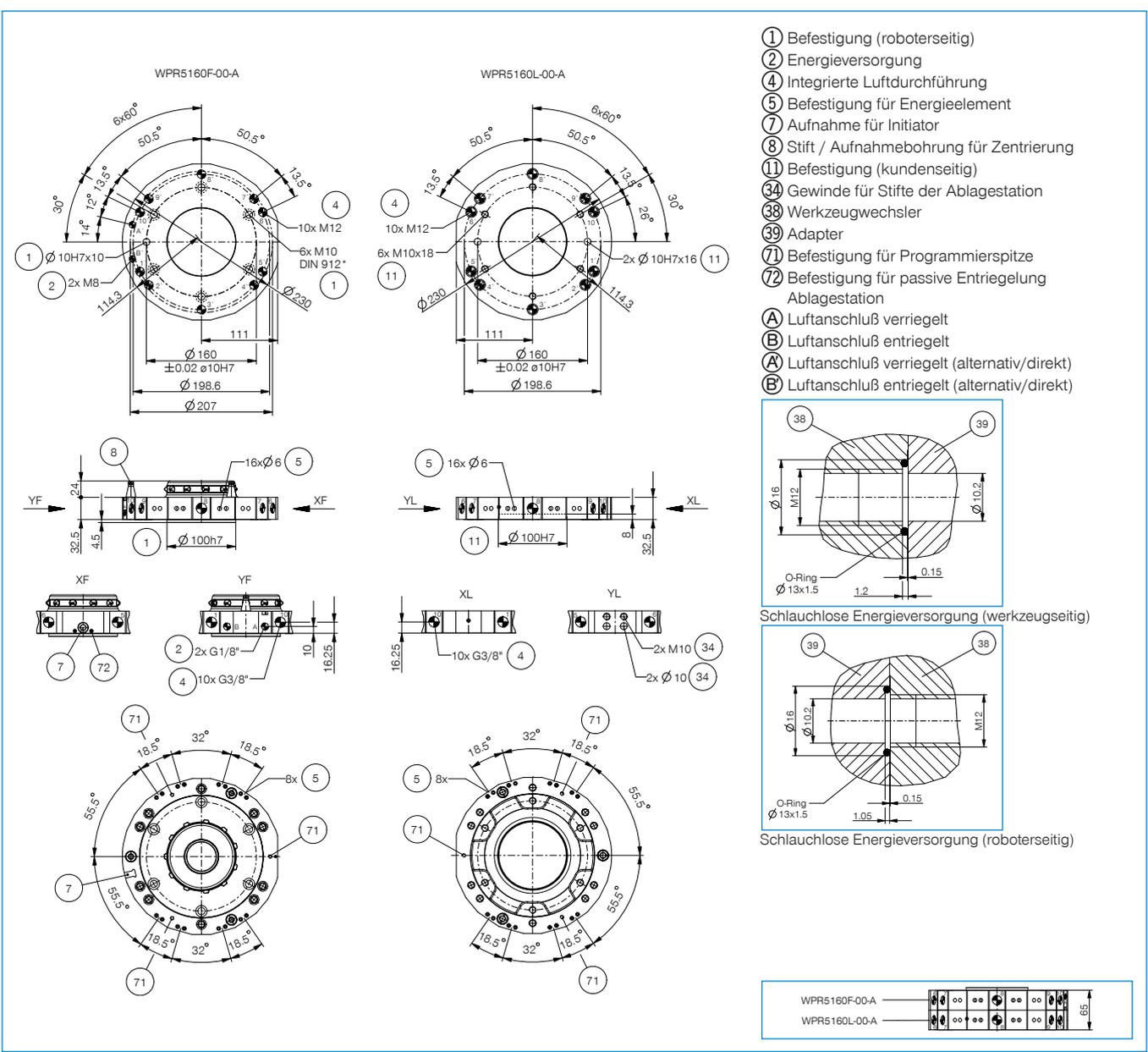


**ZUB190938**  
Programmierspitze



**ZUB192664**  
Entriegelungsklinke

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WPR5160F-00-A	WPR5160L-00-A
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Antriebsart	pneumatisch	pneumatisch
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	10	10
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Durchfluss je Überträger [l/min]	1400	1400
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	2,5	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,01	0,01
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,02	0,02
Fügekraft [N]	10	
Lösekraft [N]	10	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	2,5	2,5
Betriebsdruck [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	204	
Massenträgheitsmoment [kgcm²]	298	269
Gewicht [kg]	5,8	4,3



# WERKZEUGWECHSLER

## SERIE WWR1000

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ **Sicherer Halt bei Druckabfall**

Die Kombination aus Federspeicher und mechanischer Kraftübersetzung sorgt für einen sicheren Halt des Werkzeugs – selbst bei plötzlichem Druckverlust im System.

#### ▶ **Hohe Traglasten für große Herausforderungen**

Mit Tragfähigkeiten von über 1.000 kg eignet sich der Werkzeugwechsler ideal für den Einsatz an Schwerlastrobotern und ermöglicht stabile, automatisierte Wechselvorgänge auch unter anspruchsvollsten Bedingungen.

#### ▶ **Unerschöpfliche Vielfalt an Medienüberträgern**

Ob Pneumatik, Vakuum, Hydraulik, Kühlmittel, elektrische Signale oder Last – unser modulares System erlaubt die Integration verschiedenster Medienüberträger - flexibel anpassbar an unterschiedlichste Prozessanforderungen.

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

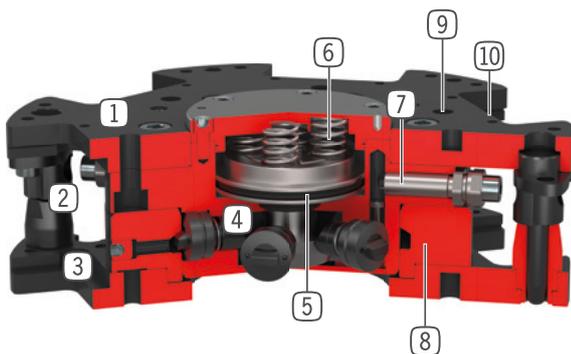


#### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Festteil**  
- Zur roboterseitigen Montage
- ② **Zentrierbolzen**  
- Verdrehsicherung und Positionierung für Loseil
- ③ **Losteil**  
- Zur werkzeugseitigen Montage
- ④ **Verriegelungsbolzen**  
- der Verriegelungshülse angepasst
- ⑤ **Antrieb**  
- doppelwirkender Pneumatikzylinder
- ⑥ **Integrierte Feder**  
- Energiespeicher bei Druckabfall
- ⑦ **Kolbenstellungsabfrage**  
- Über induktiven Näherungsschalter
- ⑧ **Verriegelungshülse**
- ⑨ **Roboterflansch**  
- Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ⑩ **Befestigung Energieelement**

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Energieübertragung elektrisch	Energieübertragung fluidisch
WWR1160	TK 160	optional	optional
WWR1200	TK 200	optional	optional

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# WERKZEUGWECHSLER

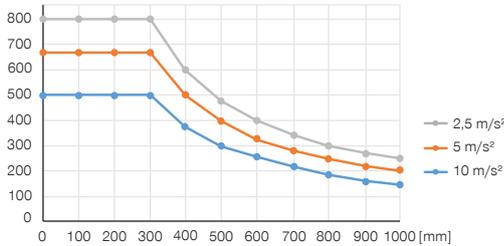
## BAUGRÖSSE WWR1160

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



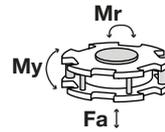
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler im verriegelten Zustand wirken können.



Mr [Nm]	6000
My [Nm]	6000
Fa [N]	35000

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



2 [Stück]  
Klemmhalter für Näherungsschalter  
**ZUB0014**

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



#### SENSORIK



**NJ8-E2S-17**  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8

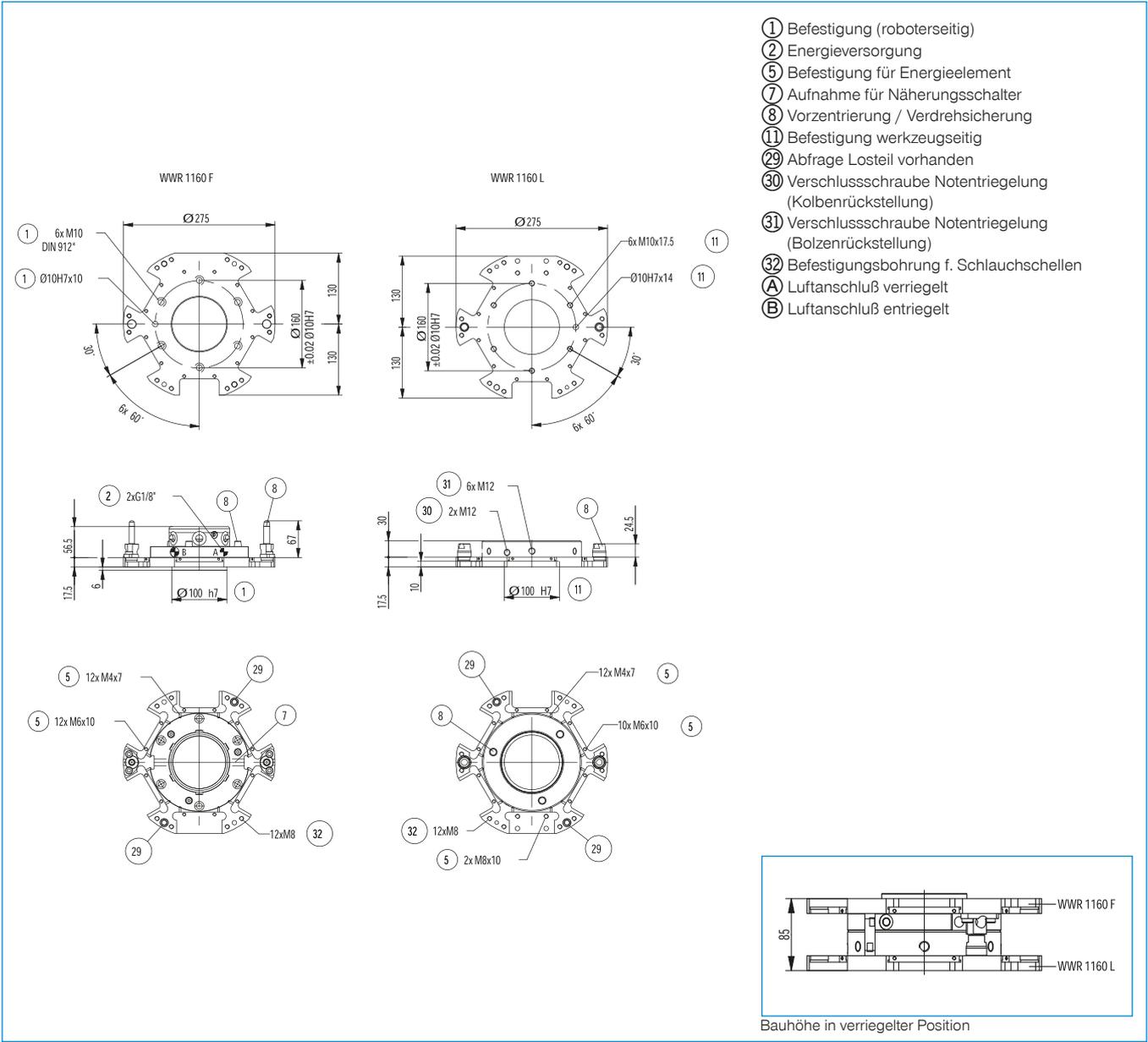


**ZUB0022**  
Programmierspitze



**ALSR1-1200**  
Ablagestation

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WWR1160F	WWR1160L
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Energieübertragung fluidisch	optional	optional
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	1	
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02	0,02
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	3,0	3,0
Betriebsdruck [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	48	
Gewicht [kg]	8,7	5,3



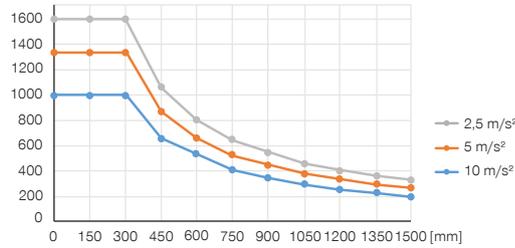
# WERKZEUGWECHSLER BAUGRÖSSE WWR1200

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



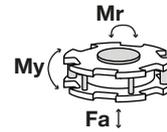
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung. [kg]



### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler im verriegelten Zustand wirken können.



Mr [Nm]	12000
My [Nm]	12000
Fa [N]	75000

## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



2 [Stück]  
Klemmhalter für Näherungsschalter  
**ZUB0014**

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



### SENSORIK



**NJ8-E2S-17**  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8

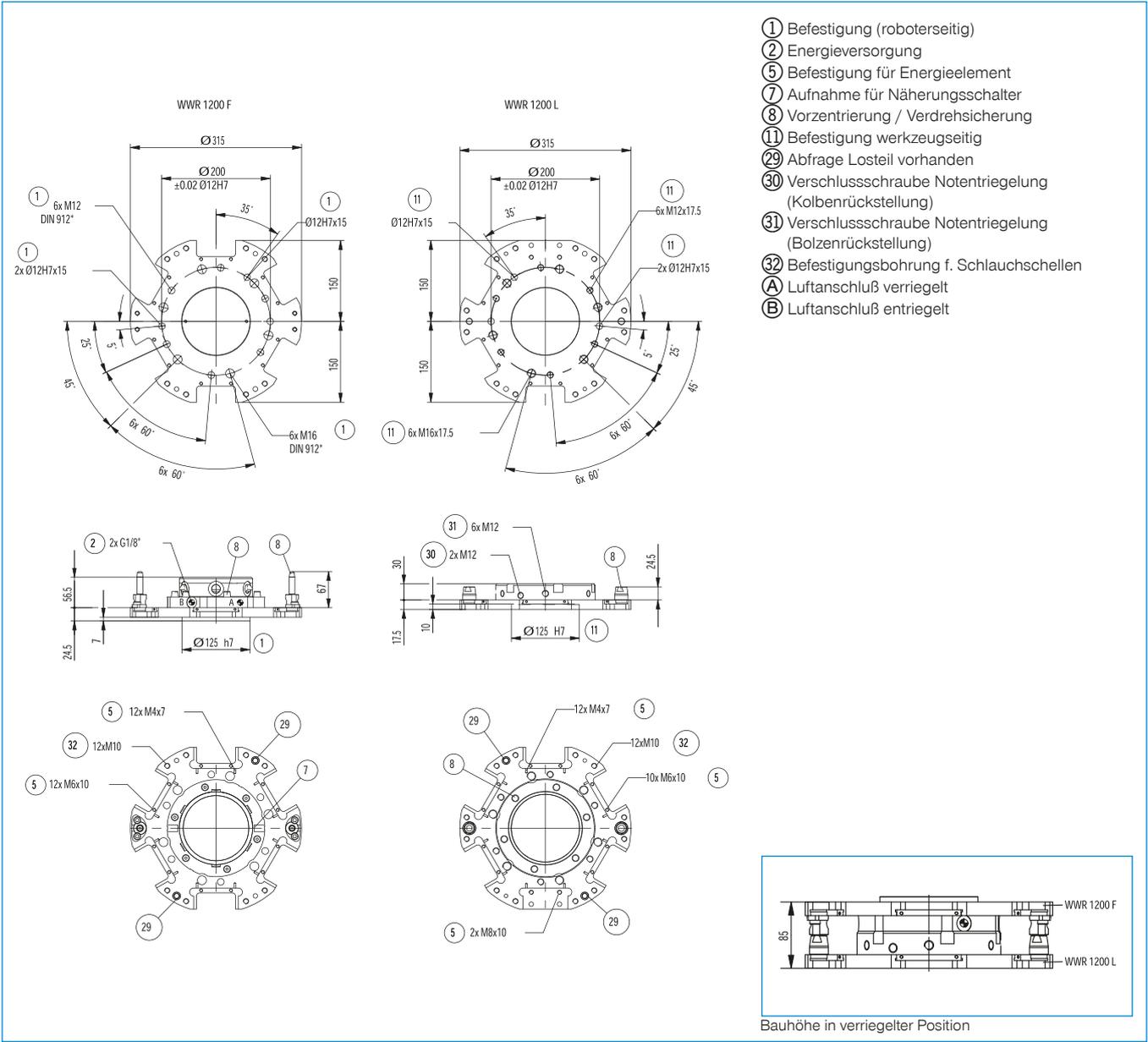


**ZUB0022**  
Programmierspitze



**ALSR1-1200**  
Ablagestation

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WWR1200F	WWR1200L
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 200	TK 200
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Energieübertragung fluidisch	optional	optional
Selbsthemmung beim Verriegeln	mechanisch	mechanisch
Verriegelungshub [mm]	1	
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02	0,02
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	3,0	3,0
Betriebsdruck [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	83	
Gewicht [kg]	15	8,6





# WERKZEUGWECHSLER AUTOMATISCH

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



3

WERKZEUGWECHSLER AUTOMATISCH

48 - 59



Serie FWR

50

3

Die Serien in der Übersicht / Werkzeugwechsler automatisch

# WERKZEUGWECHSLER

## SERIE FWR

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ **Automatisierter Werkzeugwechsel ohne externe Ansteuerung**

Im Zusammenspiel mit der Ablagestation wird der Wechsler beim Einfahren mechanisch betätigt, sodass für den Wechsellvorgang keine zusätzliche Energieversorgung benötigt wird.

#### ▶ **Manueller Werkzeugwechsel**

Die Größen FWR40 und FWR50 können mit nur einer Hand geöffnet werden. Ist dies nicht gewünscht, können Sie das Betätigen von Hand sperren.

#### ▶ **Optionale Medienübertragung**

Passen Sie den Werkzeugwechsler an Ihre Anwendung an. Mit den Energieelementen der Serie WER1500 können Sie unterschiedliche Medien mit Standardanschlüssen übertragen!

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG



#### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Festteil**  
- Zur roboterseitigen Montage
- ② **Anschlussflansch**  
- Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ③ **Losteil-vorhanden-Abfrage**  
- Über induktiven Näherungsschalter
- ④ **Befestigung Energieelement**  
- Direkte Anbindung, ohne Adapterplatten
- ⑤ **Losteil**  
- Zur werkzeugseitigen Montage
- ⑥ **Verriegelung**  
- Manuelle Betätigung  
- Automatische Betätigung mittels Ablagestation
- ⑦ **Sperre für manuelle Betätigung (wahlweise)**  
- Sicherheit gegen ungewünschtes Lösen
- ⑧ **Integrierte Luftdurchführung**  
- Luft- / Vakuumdurchführung  
- Schlauchlose Ansteuerung möglich

► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Handlingsgewicht max.* [kg]	Werkzeuggewicht max.** [kg]	Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]
FWR40	TK 40	13	5	4
FWR50	TK 50	16	7	4
FWR63	TK 63	20	10	4
FWR80	TK 80	29	12	4

\*Das **Handlingsgewicht** ist das maximale Gewicht, welches sich am Werkzeugwechsler befinden darf.

Handlingsgewicht = Endeffektor + Werkstück

\*\*Das **Werkzeuggewicht** ist das maximale Gewicht des Endeffektors, welches sich in der Ablagestation (ohne Werkstück) befinden darf.

Werkzeuggewicht= Endeffektor + Losteil

► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# WERKZEUGWECHSLER

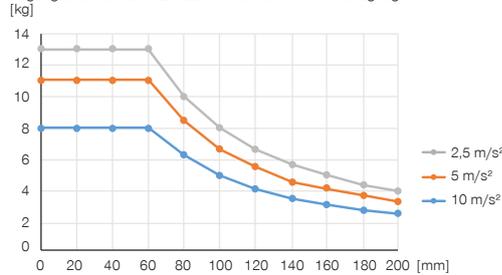
## BAUGRÖSSE FWR40

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



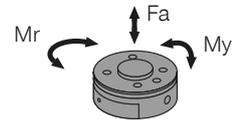
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	40
My [Nm]	40
Fa [N]	1000

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0050100

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



GVM5  
Gerade-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



#### SENSORIK



NJR04-E2SK  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



AFWR1-40-A  
Ablagestation

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION

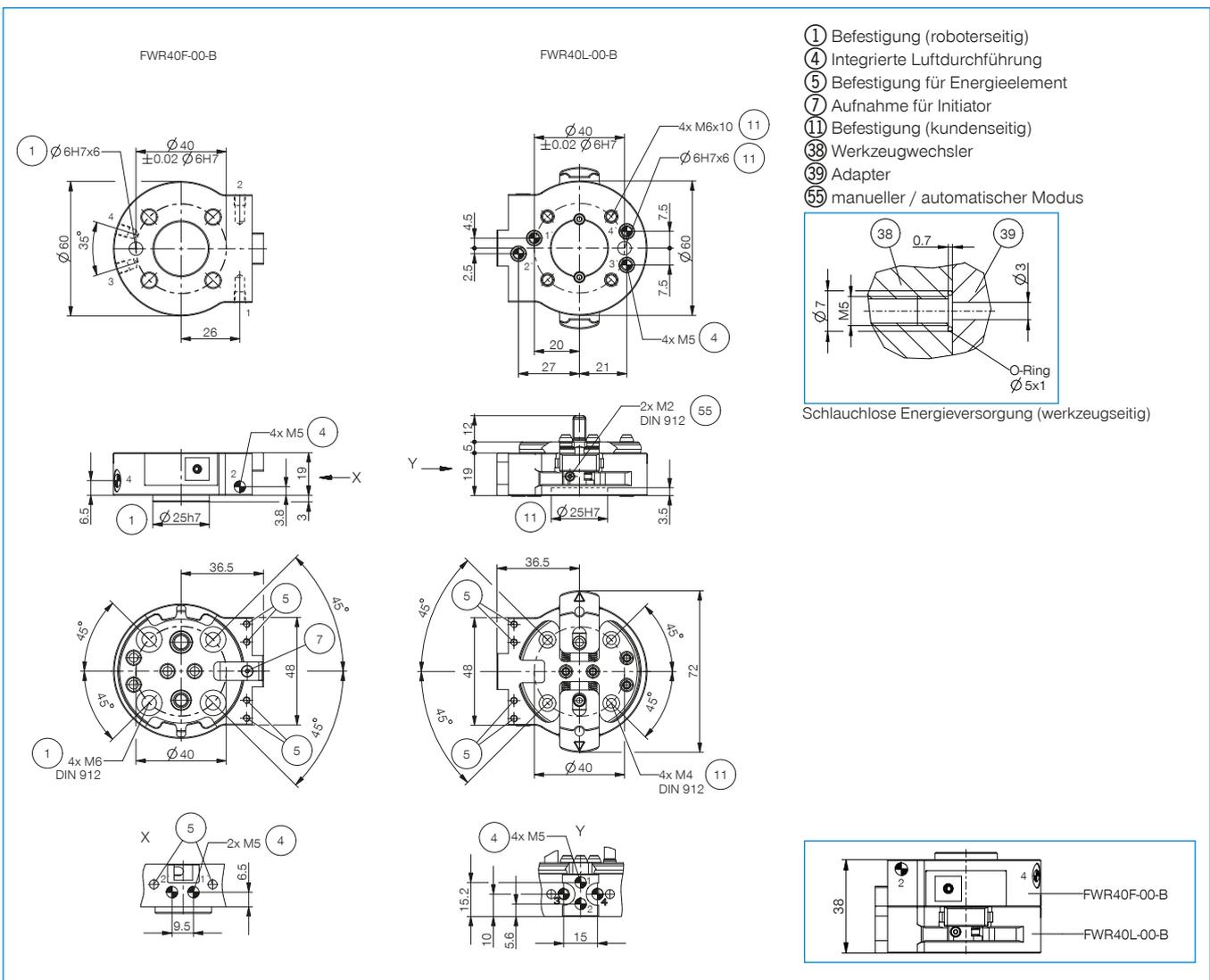


NJ5-E2SK-01  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	FWR40F-00-B	FWR40L-00-B
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Handlingsgewicht max. [kg]	13	13
Werkzeuggewicht max. [kg]	5	5
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Durchfluss je Überträger M5 [l/min]	170	170
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Verriegelungshub [mm]	0,6	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,02	
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,03	
Fügekraft [N]	0	0
Lösekraft [N]	0	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,8	1,8
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [°]	1,3	1,3
Anzugskraft [N]*	50	
Anzugsmoment [Nm]*	3	
Betriebsdruck für Energieübertragung [bar]	-0,6 ... 6	-0,6 ... 6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	0,95	1,19
Schutzart nach IEC 60529	IP44**	IP44**
Gewicht [kg]	0,14	0,21

\*Fügekraft Energieelemente beachten!

\*\* nur im gekoppelten Zustand



# WERKZEUGWECHSLER

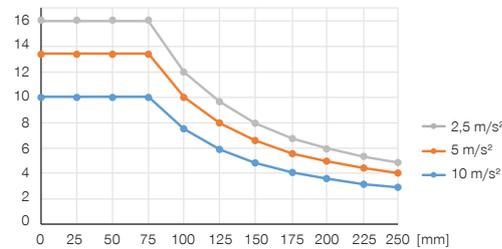
## BAUGRÖSSE FWR50

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



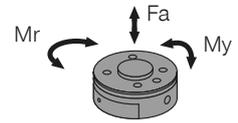
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	1200

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



2 [Stück]  
O-Ring  
COR0060100



2 [Stück]  
O-Ring  
COR0100100

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AFWR1-50-A**  
Ablagestation



#### SENSORIK



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	FWR50F-00-B	FWR50L-00-B
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	16	16
Werkzeuggewicht max. [kg]	7	7
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Durchfluss je Überträger M5 [l/min]	170	170
Durchfluss je Überträger G1/8" [l/min]	650	650
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Verriegelungshub [mm]	0,6	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,02	
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,03	
Fügekraft [N]	0	0
Lösekraft [N]	0	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	2,0	2,0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [°]	1,5	1,5
Anzugskraft [N]*	70	
Anzugsmoment [Nm]*	4	
Betriebsdruck für Energieübertragung [bar]	-0,6 ... 6	-0,6 ... 6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	2,41	2,67
Schutzart nach IEC 60529	IP44**	IP44**
Gewicht [kg]	0,25	0,32

\*Fügekraft Energieelemente beachten!  
 \*\* nur im gekoppelten Zustand

**FWR50F-00-B**

**FWR50L-00-B**

- ① Befestigung (roboterseitig)
- ④ Integrierte Luftdurchführung
- ⑤ Befestigung für Energieelement
- ⑦ Aufnahme für Initiator
- ⑪ Befestigung (kunderseitig)
- ⑳ Werkzeugwechsler
- ㉑ Adapter
- ㉕ manueller / automatischer Modus

Schlauchlose Energieversorgung (werkzeugseitig)

Schlauchlose Energieversorgung (werkzeugseitig)



# WERKZEUGWECHSLER

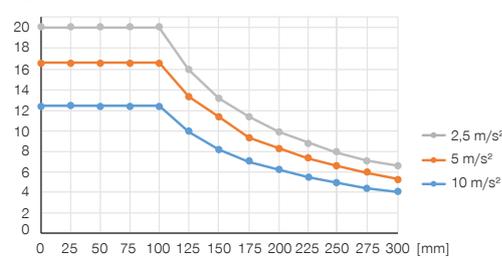
## BAUGRÖSSE FWR63

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



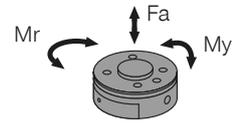
#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	100
My [Nm]	100
Fa [N]	1900

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



2 [Stück]  
O-Ring  
COR0060100



2 [Stück]  
O-Ring  
COR0120100

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AFWR1-63-A**  
Ablagestation



#### SENSORIK



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION

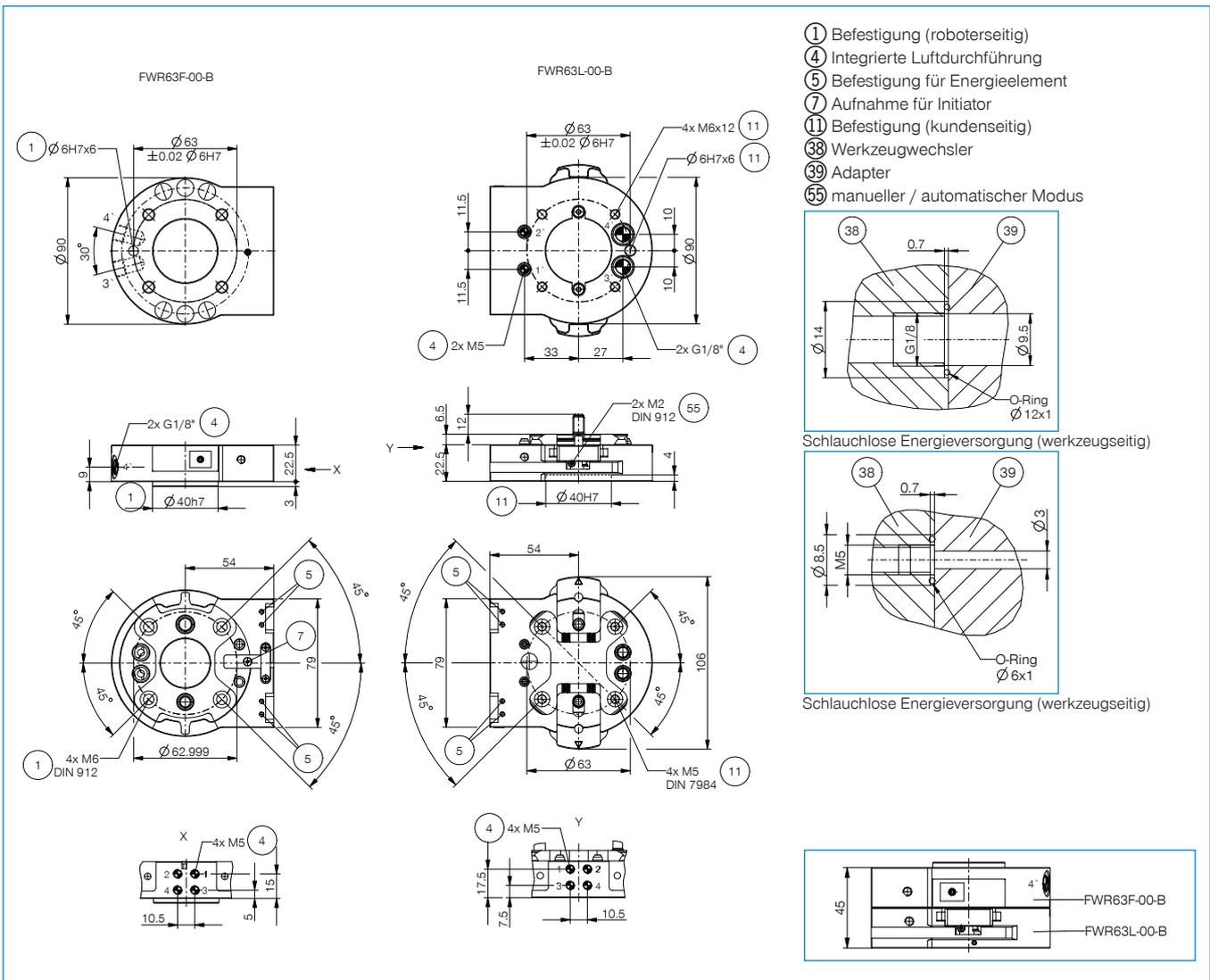


**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	FWR63F-00-B	FWR63L-00-B
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Handlingsgewicht max. [kg]	20	20
Werkzeuggewicht max. [kg]	10	10
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Durchfluss je Überträger M5 [l/min]	170	170
Durchfluss je Überträger G1/8" [l/min]	650	650
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Verriegelungshub [mm]	1	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,02	
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,03	
Fügekraft [N]	0	0
Lösekraft [N]	0	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	2,2	2,2
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [°]	1,5	1,5
Anzugskraft [N]*	100	
Anzugsmoment [Nm]*	5	
Betriebsdruck für Energieübertragung [bar]	-0,6 ... 6	-0,6 ... 6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	5,98	7,25
Schutzart nach IEC 60529	IP44**	IP44**
Gewicht [kg]	0,42	0,56

\*Fügekraft Energieelemente beachten!

\*\* nur im gekoppelten Zustand



# WERKZEUGWECHSLER

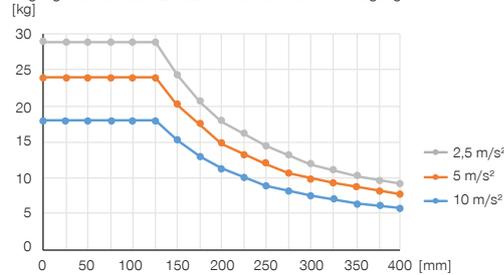
## BAUGRÖSSE FWR80

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



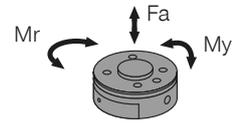
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	160
My [Nm]	160
Fa [N]	3200

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



2 [Stück]  
O-Ring  
COR0060100



2 [Stück]  
O-Ring  
COR0120100

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler finden Sie ab Seite 70



**AFWR1-80-A**  
Ablagestation



#### SENSORIK



**NJR04-E2SK**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	FWR80F-00-B	FWR80L-00-B
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Handlingsgewicht max. [kg]	29	29
Werkzeuggewicht max. [kg]	12	12
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Durchfluss je Überträger M5 [l/min]	170	170
Durchfluss je Überträger G1/8" [l/min]	650	650
Energieübertragung elektrisch	optional	optional
Verriegelungshub [mm]	1	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,02	
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,03	
Fügekraft [N]	0	0
Lösekraft [N]	0	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	2,2	2,2
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [°]	1,5	1,5
Anzugskraft [N]*	120	
Anzugsmoment [Nm]*	6	
Betriebsdruck für Energieübertragung [bar]	-0,6 ... 6	-0,6 ... 6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	8,38	9,97
Schutzart nach IEC 60529	IP44**	IP44**
Gewicht [kg]	0,51	0,67

\*Fügekraft Energieelemente beachten!  
 \*\* nur im gekoppelten Zustand

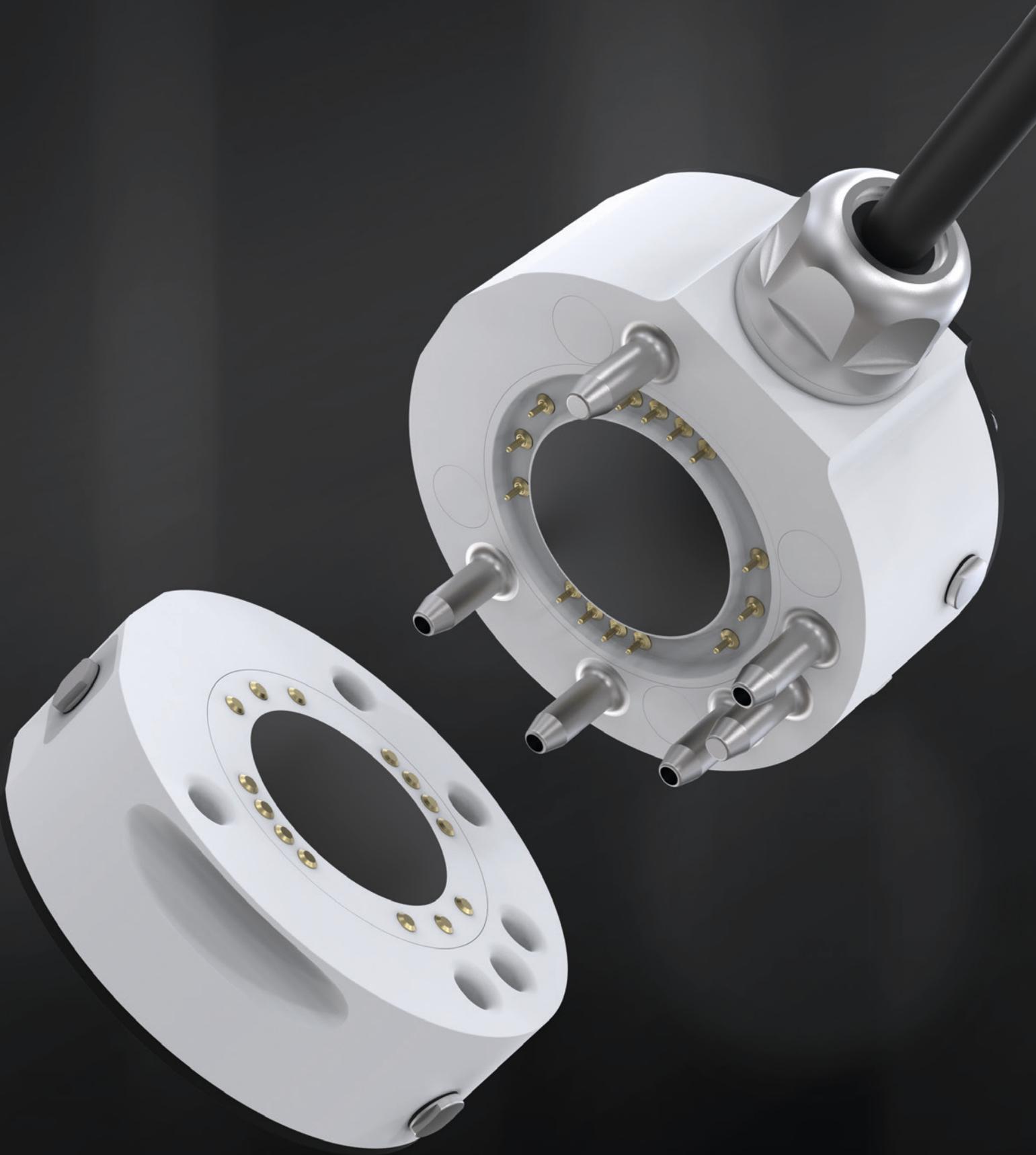
**Legend:**

- ① Befestigung (roboterseitig)
- ④ Integrierte Luftdurchführung
- ⑤ Befestigung für Energieelement
- ⑦ Aufnahme für Initiator
- ⑪ Befestigung (kundenseitig)
- ⑳ Werkzeugwechsler
- ㉑ Adapter
- ㉒ manueller / automatischer Modus

**Schlauchlose Energieversorgung (werkzeugseitig)**

**Schlauchlose Energieversorgung (werkzeugseitig)**





# WERKZEUGWECHSLER MAGNETISCH

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



4

WERKZEUGWECHSLER MAGNETISCH

60 - 67



Serie WMR2000

62

4

Die Serien in der Übersicht / Werkzeugwechsler magnetisch

# WERKZEUGWECHSLER

## SERIE WMR2000

### ► PRODUKTVORTEILE



IO-Link

#### ► Permanent-Elektromagnet

Der Permanent-Elektromagnet in NC-Ausführung gewährleistet einen sicheren Halt, auch im Falle eines Stromausfalls.

#### ► Integrierte Medienübertragung

Bis zu vier integrierte Druckluft-/Vakuum-Überträger möglich. Außerdem wird die sichere Signalübertragung durch speziell entwickelte und abgedichtete Feder-Pin-Kontakte sichergestellt.

#### ► Resistente Materialien

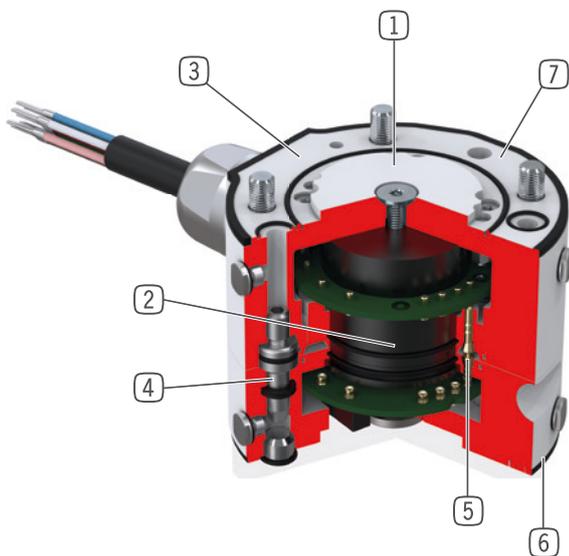
Der Werkzeugwechsler wurde nach GMP (Good Manufacturing Practice) und ISO 14644 konstruiert und setzt ausschließlich auf FDA-konforme Materialien, sodass ein reduzierter Partikelaustritt gewährleistet ist. Beständige Oberflächen und Materialien garantieren eine Resistenz gegen aggressive Reiniger wie Wasserstoffperoxid (H<sub>2</sub>O<sub>2</sub>) und viele weitere.



### ► SERIENMERKMALE

Baugröße	Varianten	
	WMR20XX	F-00-A
IO-Link	•	•
Digital I/O	•	•
FDA-konforme Materialien	•	•
H <sub>2</sub> O <sub>2</sub> -beständige Materialien	•	•
Korrosionsschutz	•	•
Reinraumzertifiziert	•	•
IP68	•	•

► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Zertifizierungen**
  - Nach GMP Klasse A entwickelt und konstruiert
  - H<sub>2</sub>O<sub>2</sub>-beständige Materialien
  - TÜV-zertifizierte Reinraumklasse
- ② **Antrieb**
  - Permanent-Elektromagnet (NC-Ausführung)
  - Sicherer Halt auch bei Stromausfall
- ③ **Roboterflansch**
  - Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ④ **Integrierte Luftdurchführung**
  - Luft- / Vakuumdurchführung
  - Schlauchlose Ansteuerung möglich
- ⑤ **Integrierte Strom- und Signalübertragung**
  - Abgedichtete FDA-konforme Federkontakte
  - Losteil-Codierung integriert
- ⑥ **Losteil**
  - Zur werkzeugseitigen Montage
  - Abgedichteter Flansch
- ⑦ **Festteil**
  - Zur roboterseitigen Montage
  - Abgedichteter Flansch

► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	Energieübertragung elektrisch [Anzahl]
WMR2063	TK 63	4	10

► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR

# WERKZEUGWECHSLER BAUGRÖSSE WMR2063

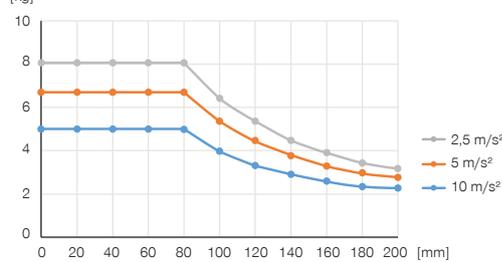
## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

### IO-Link



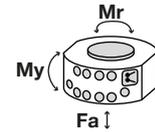
### Beliebige Einbaurage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Werkzeugwechsler wirken können.



Mr [Nm]	20
My [Nm]	13
Fa [N]	265

## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Kunststoffabdeckung für Schrauben  
173835

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



CPNEU02498  
Gerader Anschluss



CPNEU02497  
Winkelanschluss



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



AWMR2063-00-A  
Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



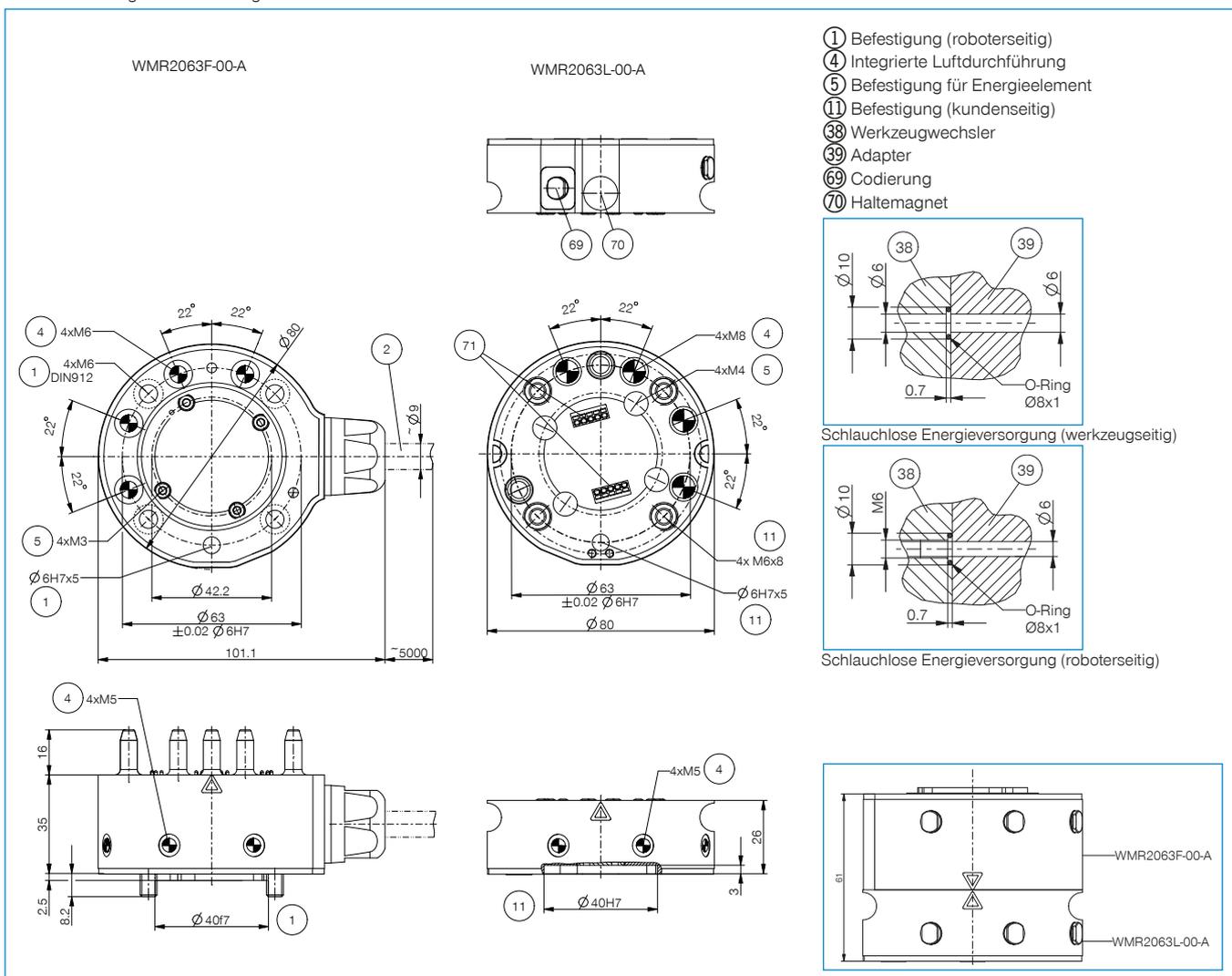
NJ5-E2SK  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	WMR2063F-00-A	WMR2063L-00-A
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Antriebsart	magnetisch	magnetisch
Betriebsspannung [V]*	24	
Nennstrom [A]*	1.5	
Einschaltdauer **	10% ED S3 5min	
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	4	4
Energieübertragung elektrisch [Anzahl]	10	10
Durchfluss je Überträger [l/min]	360	360
Betriebsspannung Energieelement [V]	24	24
Nennstrom Energieelement [A]	5	5
Datenübertragung	Digital I/O, IO-Link	Digital I/O, IO-Link
Haltekraft [N]	265	
Fügekraft [N]	60	60
Lösekraft [N]	120	120
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,1	0,1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,1	0,1
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60	5 ... +60
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	4,3	1,6
Reinraumklasse nach DIN EN ISO 14644-1	2	2
Schutzart nach IEC 60529	IP68***	IP68***
Gewicht [kg]	0,5	0,21

\*Wird nur zum Lösen benötigt.

\*\*Bezieht sich auf den Permanent-Elektromagnet (zum Lösen).

\*\*\*Bei vollflächiger Anschraubung.



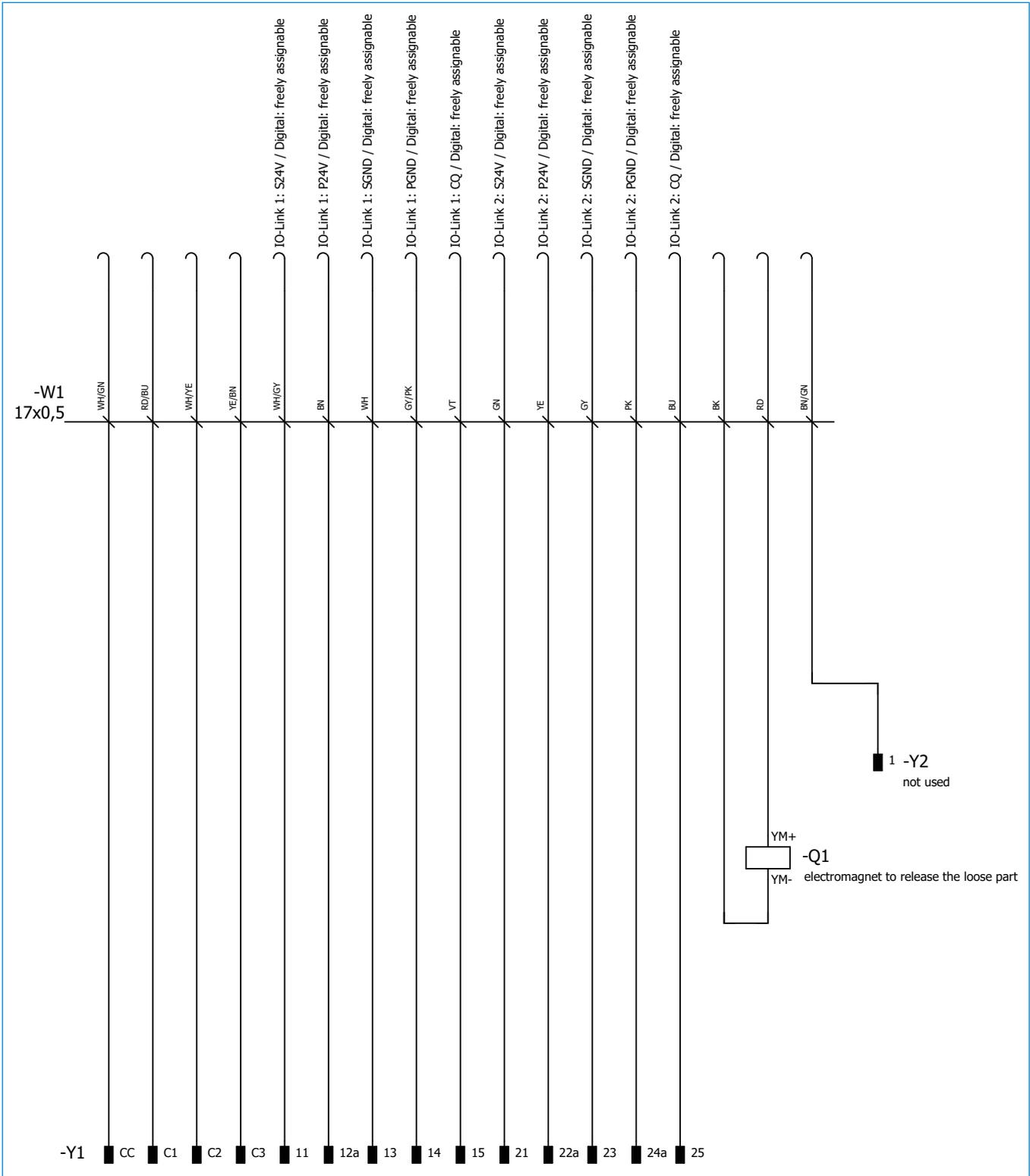
# SCHALTPLÄNE

## WMR2063

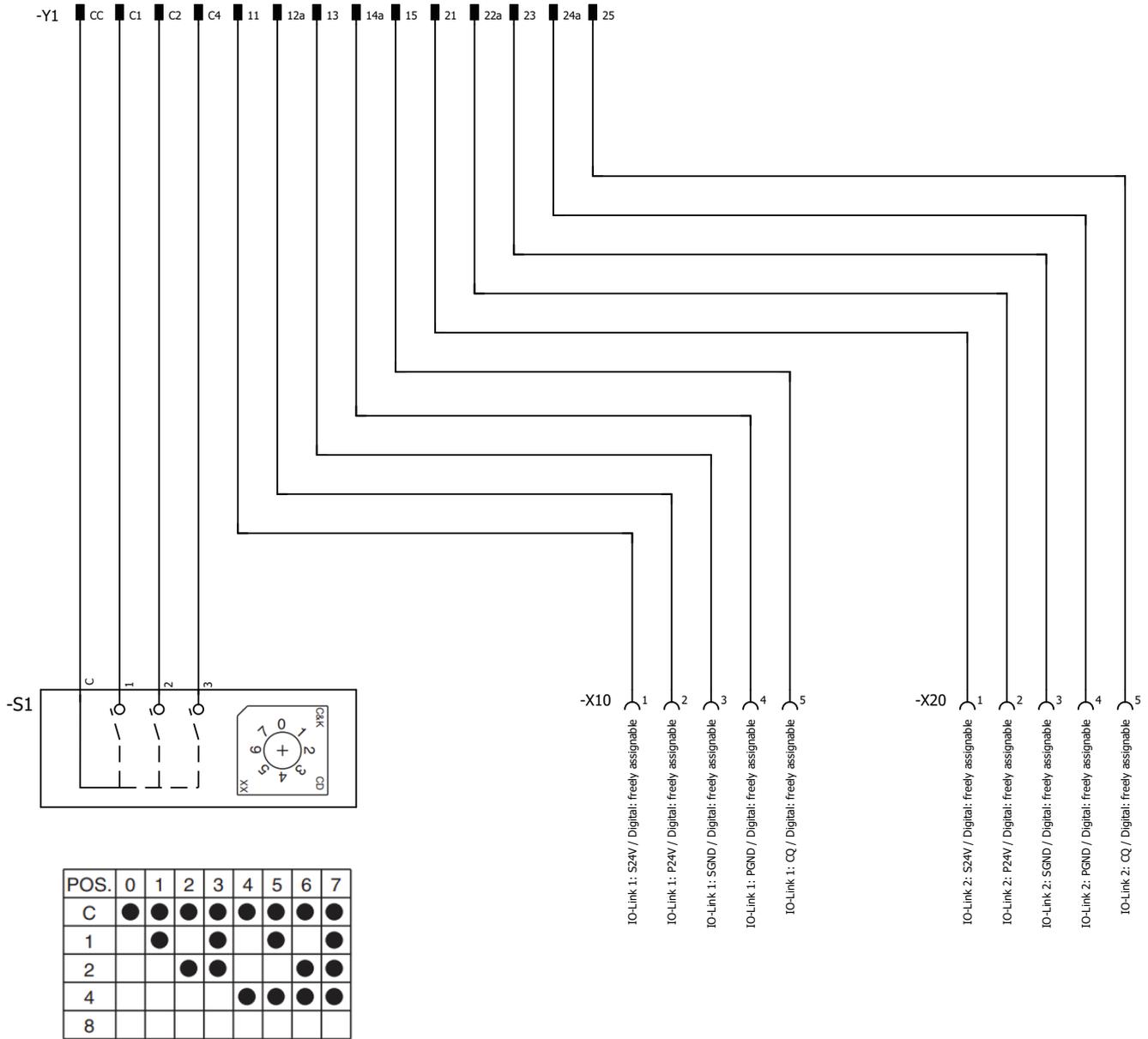
### ▶ WMR2063F-00-A

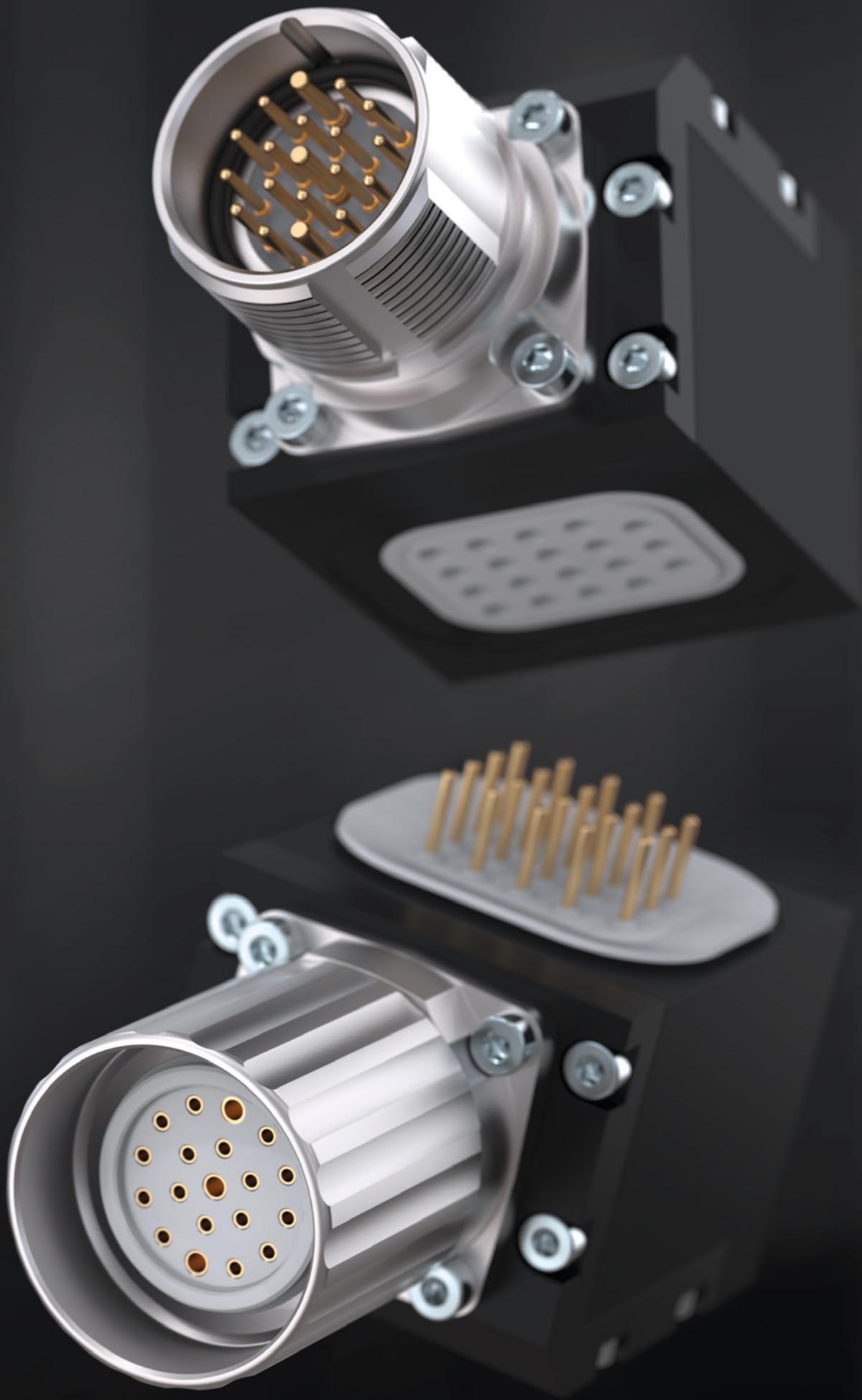
4

Baugröße WMR2063 / Werkzeugwechsler / magnetisch / Roboterzubehör



▶ WMR2063L-00-A





# ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER



## 5 ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER

68 - 79

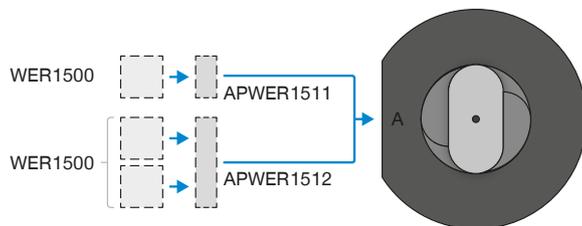


Energieelemente und Zubehör für Werkzeugwechsler

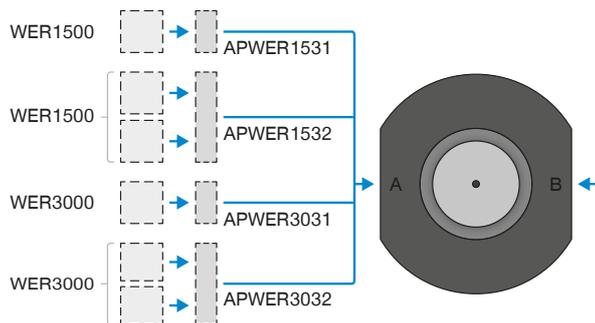
70

# ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER

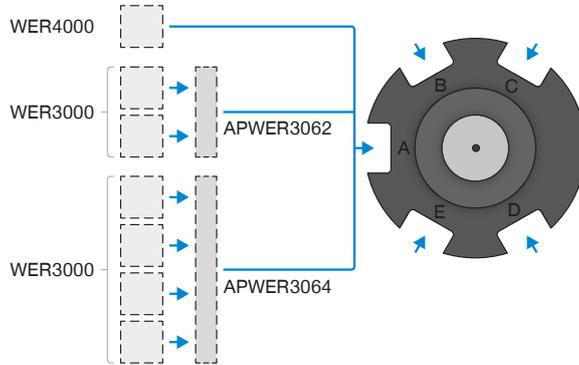
## ▶ ANSCHLUSSSCHEMA HWR2031 / HWR2040 / HWR2050



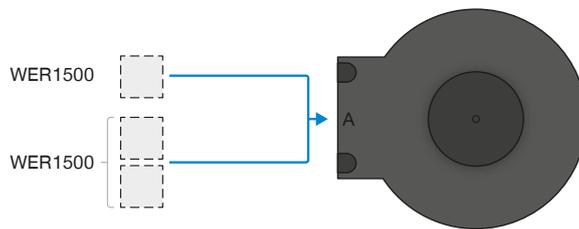
## ▶ ANSCHLUSSSCHEMA HWR63 / HWR80



▶ ANSCHLUSSSCHEMA WWR1160 / WWR1200



▶ ANSCHLUSSSCHEMA FWR



Ausnahme: WER1500FSI36-05-A bzw. WER1500LSI36-05-A können nicht verwendet werden!

# ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER

## ► WER1500 – ENERGIEELEMENTE

### ► Technische Daten - Pneumatisch

Bestell-Nr.	WER1500FPL01-03-A	WER1500LPL01-03-A	WER1500FPL01-06-A	WER1500LPL01-06-A	WER1500FPL02-12-A	WER1500LPL02-12-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Fluidkupplungen	1	1	2	2	2	2
Anschlussgewinde	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Betriebsdruck [bar]	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10
Durchfluss je Überträger [l/min]	500	500	500	500	150	150
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Technische Daten - Signalstrom

Bestell-Nr.	WER1500FSI04-00-A	WER1500LSI04-00-A	WER1500FSI08-00-A	WER1500LSI08-00-A	WER1500FSI12-00-A	WER1500LSI12-00-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	4	4	8	8	12	12
Verbindungsart	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	3	3	2	2	1,5	1,5
Betriebsspannung [V]	60	60	30	30	30	30
Anschlussgewinde	M8	M8	M12	M12	M12	M12
Anschlusstyp	Stift	Buchse	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Bestell-Nr.	WER1500FSI24-05-A	WER1500LSI24-05-A	WER1500FSI36-05-A	WER1500LSI36-05-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	24	24	36	36
Verbindungsart	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	3	3	3	3
Betriebsspannung [V]	60	60	60	60
Anschlussgewinde				
Anschlusstyp	Konfektionierbar	Konfektionierbar	Konfektionierbar	Konfektionierbar
Anschlussart	Freies Litzenende	Freies Litzenende	Freies Litzenende	Freies Litzenende
Schutzart nach IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40

### ► Technische Daten - Signalstrom mit werkzeugseitigem Sensoranschluss

Bestell-Nr.	WER1500LSI04-15-A
Passend für	Losteil
Anzahl Kontakte	2x4
Verbindungsart	Federkontakte
Nennstrom [A]	3
Betriebsspannung [V]	60
Anschlussgewinde	M8
Anschlusstyp	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54

### ► Technische Daten - Signalstrom mit direktem Anschluss an UR

Bestell-Nr.	WER1500FSI08-10-A	WER1500LSI08-10-A
Passend für	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	8	8
Verbindungsart	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	1,5	1,5
Betriebsspannung [V]	30	30
Anschlussgewinde	M8	M8
Anschlusstyp	Buchse	Stift
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54

Bestell-Nr.	► Technische Daten - Hot-Plug			
	WER1500FSI04-19-A	WER1500LSI04-19-A	WER1500FSI08-19-A	WER1500LSI08-19-A
Passend für	Festteil	Festteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	4	4	8	8
Verbindungsart	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	2	2	2	2
Betriebsspannung [V]	30	30	30	30
Anschlussgewinde	M8	M8	M8	M8
Anschlussstyp	Stift	Buchse	Buchse	Stift
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Bestell-Nr.	► Technische Daten - Kommunikation			
	WER1500FIL01-00-A	WER1500LIL01-00-A	WER1500FIL01-19-A	WER1500LIL01-19-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Datenübertragung	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Verbindungsart	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte	Federkontakte
Anschlussgewinde	M12	M12	M12	M12
Anschlussstyp	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Bestell-Nr.	► Technische Daten - Schutz für das Festteil	
	WER1500LLN00-00-A	WER1500LLN00-19-A
Passend für	Losteil	Losteil
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54

## ► WER1500 – ADAPTERPLATTEN

Bestell-Nr.	► Technische Daten			
	APWER1511F	APWER1511L	APWER1512F	APWER1512L
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anschlussseite 1	HWR2031 /	HWR2031 /	HWR2031 /	HWR2031 /
	HWR2040 /	HWR2040 /	HWR2040 /	HWR2040 /
	HWR2050	HWR2050	HWR2050	HWR2050
Anschlussseite 2	WER1500	WER1500	WER1500	WER1500
Anzahl Energieelemente	1	1	2	2
Gewicht [kg]	0,006	0,006	0,013	0,012

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	APWER1531	APWER1532
Passend für	Festteil / Losteil	Festteil / Losteil
Anschlussseite 1	HWR63-B /	HWR63-B /
	HWR80-B	HWR80-B
Anschlussseite 2	WER1500	WER1500
Anzahl Energieelemente	1	2
Gewicht [kg]	0,01	0,035

# ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER

## ► WER1500 – KABEL PASSEND FÜR FESTTEIL

Bestell-Nr.	► Technische Daten			
	KAG500B4	CSTE01757	KAW500B4	CSTE01758
Anzahl Kontakte	4	8	4	8
Anschlussgewinde	M8	M8	M8	M8
Anschlussstyp	Buchse	Stift / Leitungsende	Buchse	Stift / Leitungsende
Ausführung	Gerade	Gerade	Winkel	Winkel
Kabellänge [m]	5	5	5	5
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Bestell-Nr.	► Technische Daten				
	KAG500IL	CSTE01751	CSTE01752	CSTE01753	CSTE01754
Anzahl Kontakte	5	8	12	8	12
Anschlussgewinde	M12-M12	M12	M12	M12	M12
Anschlussstyp	Stift / Buchse	Buchse / Leitungsende	Buchse / Leitungsende	Buchse / Leitungsende	Buchse / Leitungsende
Ausführung	Gerade/gerade	Gerade	Gerade	Winkel	Winkel
Kabellänge [m]	5	5	5	5	5
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER1500 – KABEL PASSEND FÜR LOSTEIL

Bestell-Nr.	► Technische Daten			
	CSTE01745	CSTE01755	CSTE01748	CSTE01756
Anzahl Kontakte	4	8	4	8
Anschlussgewinde	M8	M8	M8	M8
Anschlussstyp	Stift / Leitungsende	Buchse / Leitungsende	Stift / Leitungsende	Buchse / Leitungsende
Ausführung	Gerade	Gerade	Winkel	Winkel
Kabellänge [m]	2	2	2	2
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Bestell-Nr.	► Technische Daten				
	CSTE01746	CSTE01747	KAG500IL	CSTE01749	CSTE01750
Anzahl Kontakte	8	12	5	8	12
Anschlussgewinde	M12	M12	M12-M12	M12	M12
Anschlussstyp	Stift / Leitungsende	Stift / Leitungsende	Stift / Buchse	Stift / Leitungsende	Stift / Leitungsende
Ausführung	Gerade	Gerade	Gerade/gerade	Winkel	Winkel
Kabellänge [m]	2	2	5	2	2
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER1500 – RUNDSTECKVERBINDER PASSEND FÜR FESTTEIL

Bestell-Nr.	► Technische Daten			
	B8-G-4	CSTE01048	B8-W-4	CSTE01765
Anzahl Kontakte	4	8	4	8
Anschlussgewinde	M8	M12	M8	M12
Anschlussstyp	Buchse	Buchse	Lötanschluss	Buchse
Ausführung	Gerade	Gerade	Winkel	Winkel
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER1500 – RUNDSTECKVERBINDER PASSEND FÜR LOSTEIL

Bestell-Nr.	► Technische Daten			
	S8-G-4	S12-G-8	S8-W-4	S12-W-8
Anzahl Kontakte	4	8	4	8
Anschlussgewinde	M8	M12	M8	M12
Anschlussstyp	Schneid-Klemm-Anschluss	Schneid-Klemm-Anschluss	Lötanschluss	Schraub-Klemm-Anschluss
Ausführung	Gerade	Gerade	Winkel	Winkel
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER3000 – ENERGIEELEMENTE

### ► Technische Daten - Pneumatisch

Bestell-Nr.	WER3000FPL01-04	WER3000LPL01-04	WER3000FPL02-03	WER3000LPL02-03	WER3000FPL04-06-A	WER3000LPL04-06-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Fluidkupplungen	1	1	2	2	4	4
Anschlussgewinde	G3/8"	G3/8"	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"
Betriebsdruck [bar]	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10
Durchfluss je Überträger [l/min]	1100	1100	750	750	270	270
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Technische Daten - Laststrom

Bestell-Nr.	WER3000FLA01-00-A	WER3000LLA01-00-A	WER3000FLA06-00	WER3000LLA06-00	WER3000FLA08-00	WER3000LLA08-00
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	1	1	5+PE	5+PE	(3+PE) / 4	(3+PE) / 4
Verbindungsart	Steckverbindung	Steckverbindung	Steckverbindung	Steckverbindung	Steckverbindung	Steckverbindung
Nennstrom [A]	140	140	15	15	15/6	15/6
Betriebsspannung [V]	58	58	630	630	630/125	630/125
Anschlussgewinde	M8	M8	M23	M23	M23	M23
Anschlussstyp	Stift	Stift	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Kabelschuh	Kabelschuh	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529			IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Technische Daten - Signalstrom

Bestell-Nr.	WER3000FSI08-18-A	WER3000LSI08-18-A	WER3000FSI12-00	WER3000LSI12-00	WER3000FSI12-09-A	WER3000LSI12-09-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	8+2	8+2	12	12	12	12
Verbindungsart	kontaktlos	kontaktlos	Steckverbindung	Steckverbindung	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	0.2	0.2	6	6	3	3
Betriebsspannung [V]	24	24	150	150	60	60
Anschlussgewinde	M12	M12	M23	M23	M23	M23
Anschlussstyp	Stift	Buchse	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54

Bestell-Nr.	WER3000FSI19-00	WER3000LSI19-00	WER3000FSI19-09-A	WER3000LSI19-09-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	19	19	19	19
Verbindungsart	Steckverbindung	Steckverbindung	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	6	6	3	3
Betriebsspannung [V]	63	63	60	60
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23
Anschlussstyp	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

# ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER

5

Werkzeugwechsler / manuell / Roboterzubehör

## ► Technische Daten - Signalstrom mit Schirmung

Bestell-Nr.	WER3000FSI11-20-A	WER3000LSI11-20-A	WER3000FSI11-21-A	WER3000LSI11-21-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	11+1	11+1	11+1	11+1
Verbindungsart	Steckverbindung	Steckverbindung	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	6	6	3	3
Betriebsspannung [V]	150	150	60	60
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23
Anschlussstyp	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Bestell-Nr.	WER3000FSI18-20-A	WER3000LSI18-20-A	WER3000FSI18-21-A	WER3000LSI18-21-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	18+1	18+1	18+1	18+1
Verbindungsart	Steckverbindung	Steckverbindung	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	6	6	3	3
Betriebsspannung [V]	63	63	60	60
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23
Anschlussstyp	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

## ► Technische Daten - Signalstrom und Anschlussmöglichkeiten für Sensorik des WWR / Werkzeugcodierung

Bestell-Nr.	WER3000LSI13-11-A	WER3000LSI13-26-A	WER3000FSI14-01-A	WER3000FSI14-02-A	WER3000FSI14-16-A	WER3000FSI14-17-A
Passend für	Losteil	Losteil	Festteil	Festteil	Festteil	Festteil
Anzahl Kontakte	13+6	13+6	14+5 Sensorik	14+5 Sensorik	14+5 Sensorik	14+5 Sensorik
Verbindungsart	Steckverbindung	Federkontakte	Steckverbindung	Steckverbindung	Federkontakte	Federkontakte
Nennstrom [A]	6	3	6	6	3	3
Betriebsspannung [V]	63	60	63	63	60	60
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23	M23	M23
Anschlussstyp	Buchse	Buchse	Stift	Stift	Stift	Stift
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Sensorenanbindung			Links	Rechts	Links	Rechts
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

## ► Technische Daten - Signalstrom mit werkzeugseitigem Sensoranschluss

Bestell-Nr.	WER3000LSI04-14-A	WER3000LSI04-15-A	WER3000LSI08-14-A	WER3000LSI08-15-A
Passend für	Losteil	Losteil	Losteil	Losteil
Anzahl Kontakte	4x3	4x3	4x4	4x4
Verbindungsart	Steckverbindung	Federkontakte	Steckverbindung	Federkontakte
Nennstrom [A]	3	3	3	3
Betriebsspannung [V]	60	60	60	60
Anschlussgewinde	M8	M8	M8	M8
Anschlussstyp	Buchse	Buchse	Buchse	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

## ► Technische Daten - Ultraschallschweißen

Bestell-Nr.	WER3000FLA01-27-A	WER3000LLA01-27-A
Passend für	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	1	1
Verbindungsart	Steckverbindung	Steckverbindung
Nennstrom [A]	6	6
Betriebsspannung [V]	2000	2000
Anschlussgewinde		
Anschlussstyp	Stift	Stift
Anschlussart	BNC High Voltage	BNC High Voltage
Schutzart nach IEC 60529		

Bestell-Nr.	► Technische Daten - Kommunikation					
	WER3000FIL01-00	WER3000LIL01-00	WER3000FIL01-09-A	WER3000LIL01-09-A	WER3000FIL01-18-A	WER3000LIL01-18-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Datenübertragung	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Verbindungsart	Steckverbindung	Steckverbindung	Federkontakte	Federkontakte	kontaktlos	kontaktlos
Anschlussgewinde	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Anschlusstyp	Stift	Buchse	Stift	Buchse	Stift	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67

Bestell-Nr.	► Technische Daten - Kommunikation					
	WER3000FPB01-00	WER3000LPB01-00	WER3000FPN01-00	WER3000LPN01-00	WER3000FPN01-09-A	WER3000LPN01-09-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Datenrate [Mbit/s]	12	12	100	100	100	100
Datenübertragung	Profibus	Profibus	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet
Verbindungsart	Steckverbindung	Steckverbindung	Steckverbindung	Steckverbindung	Federkontakte	Federkontakte
Anschlussgewinde	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Anschlusstyp	Stift	Buchse	Buchse	Buchse	Buchse	Buchse
Anschlussart	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder	Rundsteckverbinder
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Bestell-Nr.	► Technische Daten - Fluidisch	
	WER3000FFL01-03-A	WER3000LFL01-03-A
Passend für	Festteil	Losteil
Anzahl Fluidkupplungen	1	1
Anschlussgewinde	G1/4"	G1/4"
Betriebsdruck max. [bar]	150	150
Durchfluss je Überträger max. [l/min]	12	12
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54

Bestell-Nr.	► Technische Daten - Schutz für das Festteil
	WER3000LLN00-00-A
Passend für	Losteil
Schutzart nach IEC 60529	IP54

## ► WER3000 – ADAPTERPLATTEN

Bestell-Nr.	► Technische Daten			
	APWER3031F	APWER3031L	APWER3032F	APWER3032L
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anschlussseite 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Anschlussseite 2	WER3000	WER3000	WER3000	WER3000
Anzahl Energieelemente	1	1	2	2
Gewicht [kg]	0,054	0,055	0,09	0,091

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	APWER3062	APWER3064
Passend für	Festteil / Losteil	Festteil / Losteil
Anschlussseite 1	WWR1160 / WWR1200	WWR1160 / WWR1200
Anschlussseite 2	WER3000	WER3000
Anzahl Energieelemente	2	4
Gewicht [kg]	0,15	0,42

# ENERGIEELEMENTE UND ZUBEHÖR FÜR WERKZEUGWECHSLER

## ► WER3000 – KABEL PASSEND FÜR FESTTEIL

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>KAG500IL</b>
Anzahl Kontakte	5
Anschlussgewinde	M12-M12
Anschlusstyp	Stift / Buchse
Ausführung	Gerade/gerade
Kabellänge [m]	5
Schutzart nach IEC 60529	IP67

## ► WER3000 – KABEL PASSEND FÜR LOSTEIL

► Technische Daten			
Bestell-Nr.	CSTE01745	KAG500IL	CSTE01748
Anzahl Kontakte	4	5	4
Anschlussgewinde	M8	M12-M12	M8
Anschlusstyp	Stift / Leitungsende	Stift / Buchse	Stift / Leitungsende
Ausführung	Gerade	Gerade/gerade	Winkel
Kabellänge [m]	2	5	2
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67

## ► WER3000 – RUNDSTECKVERBINDER PASSEND FÜR FESTTEIL

► Technische Daten						
Bestell-Nr.	RSTVLM23G06B-B	RSTVLM23W06B-B	RSTVLM23G08B-B	RSTVLM23W08B-B		
Anzahl Kontakte	6	6	8	8		
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23		
Anschlusstyp	Buchse	Buchse	Buchse	Buchse		
Ausführung	Gerade	Winkel	Gerade	Winkel		
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67		

Bestell-Nr.	RSTVSM23G12B-B	RSTVSM23W12B-B	RSTVSM23G19B-B	RSTVSM23W19B-B	CSTE01156	CSTE01157
Anzahl Kontakte	12	12	19	19	4	4
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Anschlusstyp	Buchse	Buchse	Buchse	Buchse	Stift	Stift
Ausführung	Gerade	Winkel	Gerade	Winkel	Gerade	Winkel
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER3000 – RUNDSTECKVERBINDER PASSEND FÜR LOSTEIL

► Technische Daten						
Bestell-Nr.	RSTVLM23G06S-B	RSTVLM23W06S-B	RSTVLM23G08S-B	RSTVLM23W08S-B		
Anzahl Kontakte	6	6	8	8		
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23		
Anschlusstyp	Stift	Stift	Stift	Stift		
Ausführung	Gerade	Winkel	Gerade	Winkel		
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67		

Bestell-Nr.	RSTVSM23G12S-B	RSTVSM23W12S-B	RSTVSM23G19S-B	RSTVSM23W19S-B	CSTE01156	CSTE01157
Anzahl Kontakte	12	12	19	19	4	4
Anschlussgewinde	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Anschlusstyp	Stift	Stift	Stift	Stift	Stift	Stift
Ausführung	Gerade	Winkel	Gerade	Winkel	Gerade	Winkel
Schutzart nach IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER4000 – ENERGIEELEMENTE

### ► Technische Daten - Pneumatisch

Bestell-Nr.	WER4000FPL06-06-A	WER4000LPL06-06-A	WER4000FPL15-12-A	WER4000LPL15-12-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Fluidkupplungen	6	6	15	15
Anschlussgewinde	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Betriebsdruck [bar]	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10	-0,6 ... 10
Durchfluss je Überträger [l/min]	500	500	150	150
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Technische Daten - Laststrom

Bestell-Nr.	WER4000FLA03-05-A	WER4000LLA03-05-A
Passend für	Festteil	Losteil
Anzahl Kontakte	3	3
Verbindungsart	Steckverbind- ung	Steckverbind- ung
Nennstrom [A]	150	150
Betriebsspannung [V]	630	630
Anschlussgewinde		
Anschlussstyp	Konfektion- ierbar	Konfektion- ierbar
Anschlussart	Freies Litzenende	Freies Litzenende
Schutzart nach IEC 60529	IP65	IP65

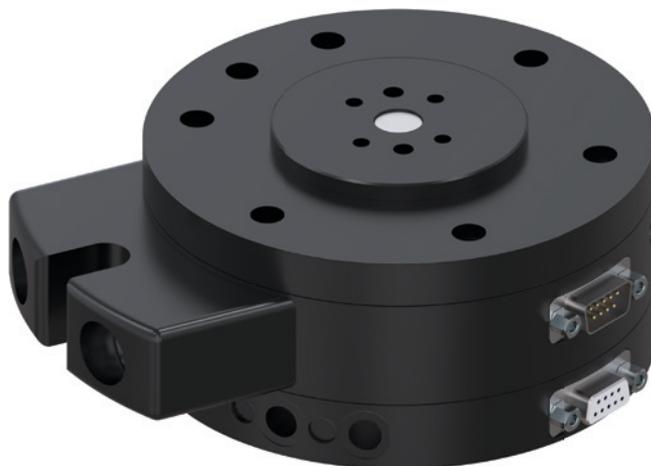
### ► Technische Daten - Fluidisch

Bestell-Nr.	WER4000FFL01-13-A	WER4000LFL01-13-A	WER4000FFL02-13-A	WER4000LFL02-13-A	WER4000FFL04-13-A	WER4000LFL04-13-A
Passend für	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil	Festteil	Losteil
Anzahl Fluidkupplungen	1	1	2	2	4	4
Anschlussgewinde	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"
Betriebsdruck max. [bar]	250	250	250	250	250	250
Durchfluss je Überträger max. [l/min]	25	25	25	25	25	25
Schutzart nach IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



# DREHVERTEILER

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



### 6 DREHVERTEILER

80 - 101



Serie DVR

82



Serie DVR1000

100

6

Die Serien in der Übersicht / Drehverteiler

# DREHVERTEILER

## SERIE DVR

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ **Kompakte Medienübertragung**

Mit diesem Medienüberträger sind Kabelbruch und nicht definierte Störkonturen durch die Versorgungsleitungen kein Thema mehr

#### ▶ **Flach bauend**

Diese Bauweise reduziert die Momentenbelastung für Ihren Roboter auf ein Minimum und ermöglicht den Einsatz kleinerer, kostengünstigerer Baugrößen

#### ▶ **Goldkontakte**

Ermöglichen Ihnen Flexibilität in der Übertragung, denn von Feinstströmen bis hin zu 250 Volt und 6 Ampere können Sie alles prozesssicher übertragen

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

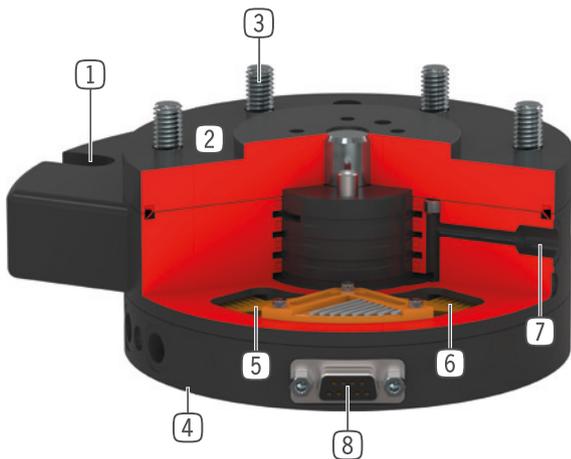


#### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Drehmoment-Abstützung**  
- Abstützen des Rotors bei der Drehbewegung
- ② **Robustes, leichtes Gehäuse**  
- hartbeschichtete Aluminiumlegierung  
- nitrierter Stahl
- ③ **Roboterflansch**  
- Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ④ **Direkte Luftanbindung**  
- an Baureihe WWR
- ⑤ **Federsystem**  
- ab DVR63 doppelt anliegend
- ⑥ **Schleifring**  
- Hartgold beschichtet  
- Feinströme übertragbar
- ⑦ **bis zu 8-fach integrierte Luftdurchführung**  
- zur schlauchlosen Übertragung von Druckluft  
- Schlauchpaket muss nicht mitgedreht werden
- ⑧ **bis zu 12-polige Energieübertragung**  
- zur kabellosen Übertragung von Signalen  
- es werden keine Kabel auf Torsion beansprucht

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	Energieübertragung elektrisch
DVR40	TK 40	4	4-polig
DVR50	TK 50	4	4-polig
DVR63	TK 63	6	6-polig
DVR80	TK 80	6	6-polig
DVR100	TK 100	4 / 8	8-polig
DVR125	TK 125	4 / 8	12-polig
DVR160	TK 160	4 / 8	12-polig

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# DREHVERTEILER

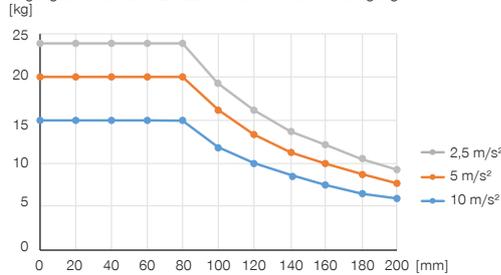
## BAUGRÖSSE DVR40

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



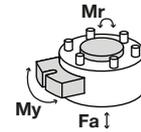
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984060129



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0025100

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500S4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Stecker M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500S4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Stecker M8



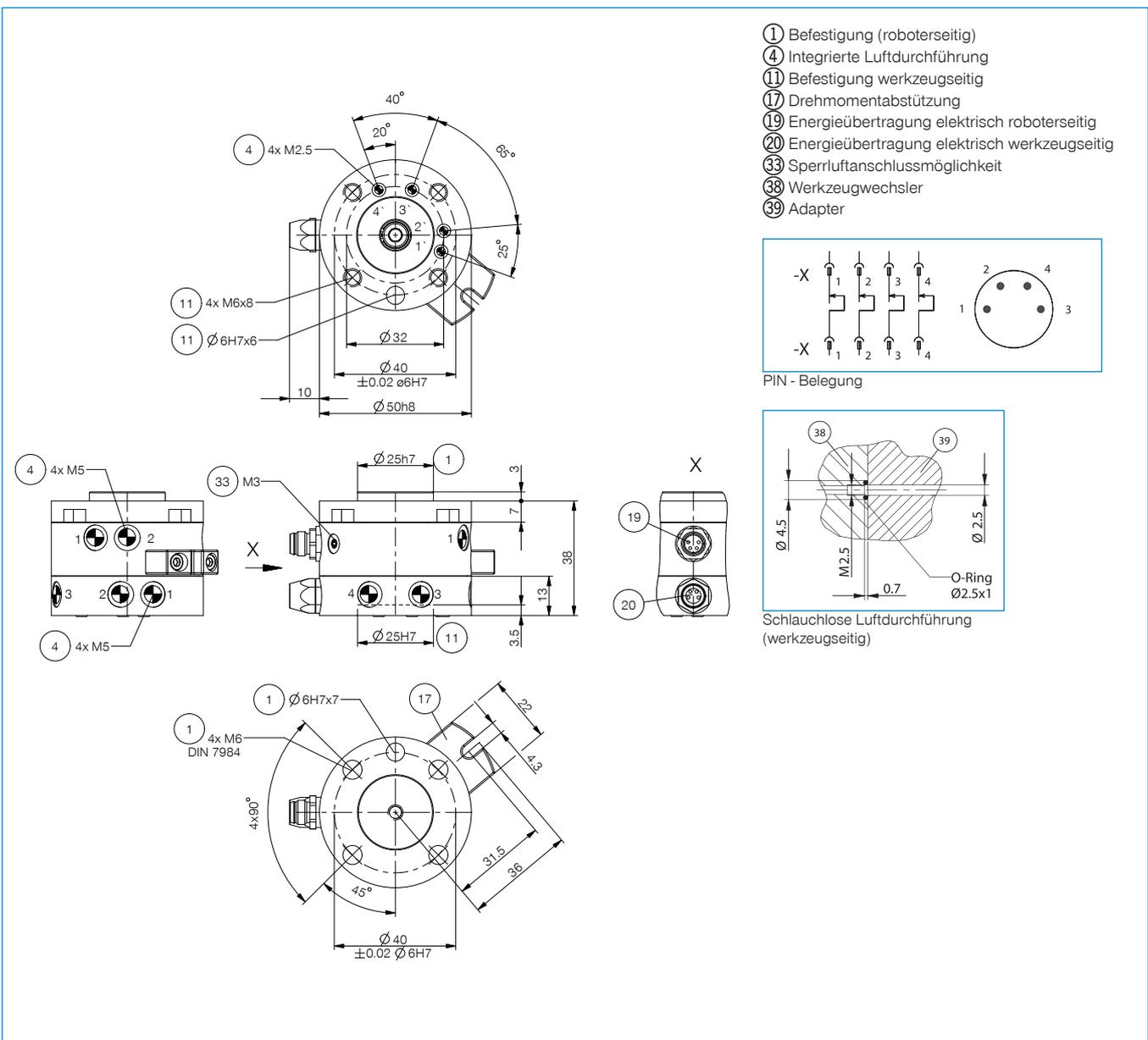
#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>DVR40I4</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]*	4
Energieübertragung elektrisch	4-polig
Stromstärke max. [A]	3
Spannung max. [V]	24
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Maximale Drehzahl [1/min.]	120
Maximale Drehzahl [°/s]	720
Rundlauf +/- [mm]	0,02
Planlauf +/- [mm]	0,02
Dauerdrehmoment [Nm]	1
Losdrehmoment [Nm]	1,5
Betriebsdruck max. [bar]	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	0,7
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,39

\*Vakuum möglich



# DREHVERTEILER

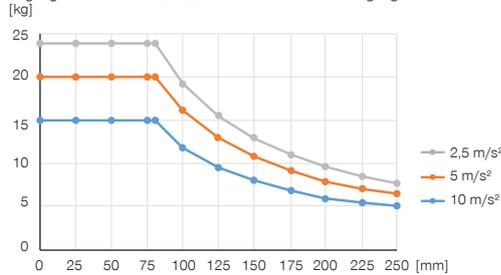
## BAUGRÖSSE DVR50

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



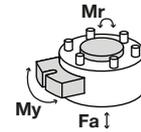
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984060129



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0025100

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500S4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Stecker M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



**KAG500S4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Stecker M8



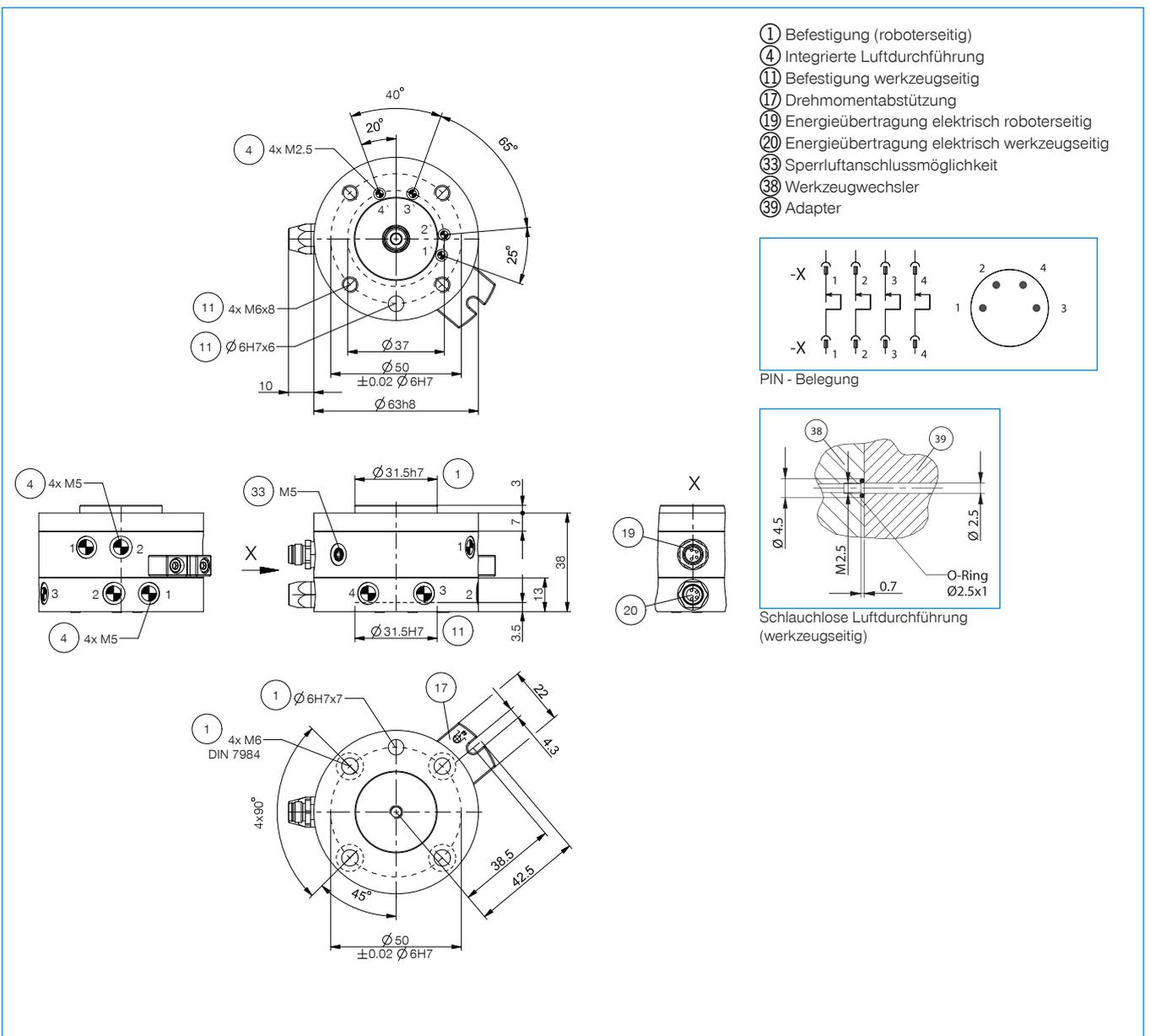
#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>DVR50I4</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]*	4
Energieübertragung elektrisch	4-polig
Stromstärke max. [A]	3
Spannung max. [V]	24
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Maximale Drehzahl [1/min.]	120
Maximale Drehzahl [°/s]	720
Rundlauf +/- [mm]	0,02
Planlauf +/- [mm]	0,02
Dauerdrehmoment [Nm]	1
Losdrehmoment [Nm]	1,5
Betriebsdruck max. [bar]	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	8,1
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,62

\*Vakuum möglich



# DREHVERTEILER

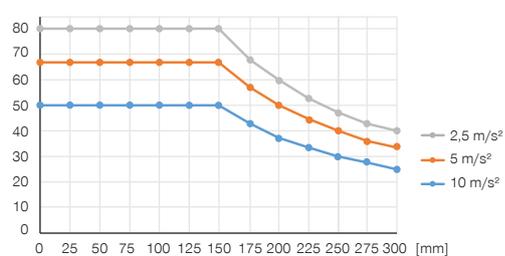
## BAUGRÖSSE DVR63

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



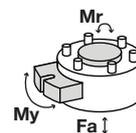
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	300
My [Nm]	300
Fa [N]	1500

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984060129



6 [Stück]  
O-Ring  
COR0030100

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



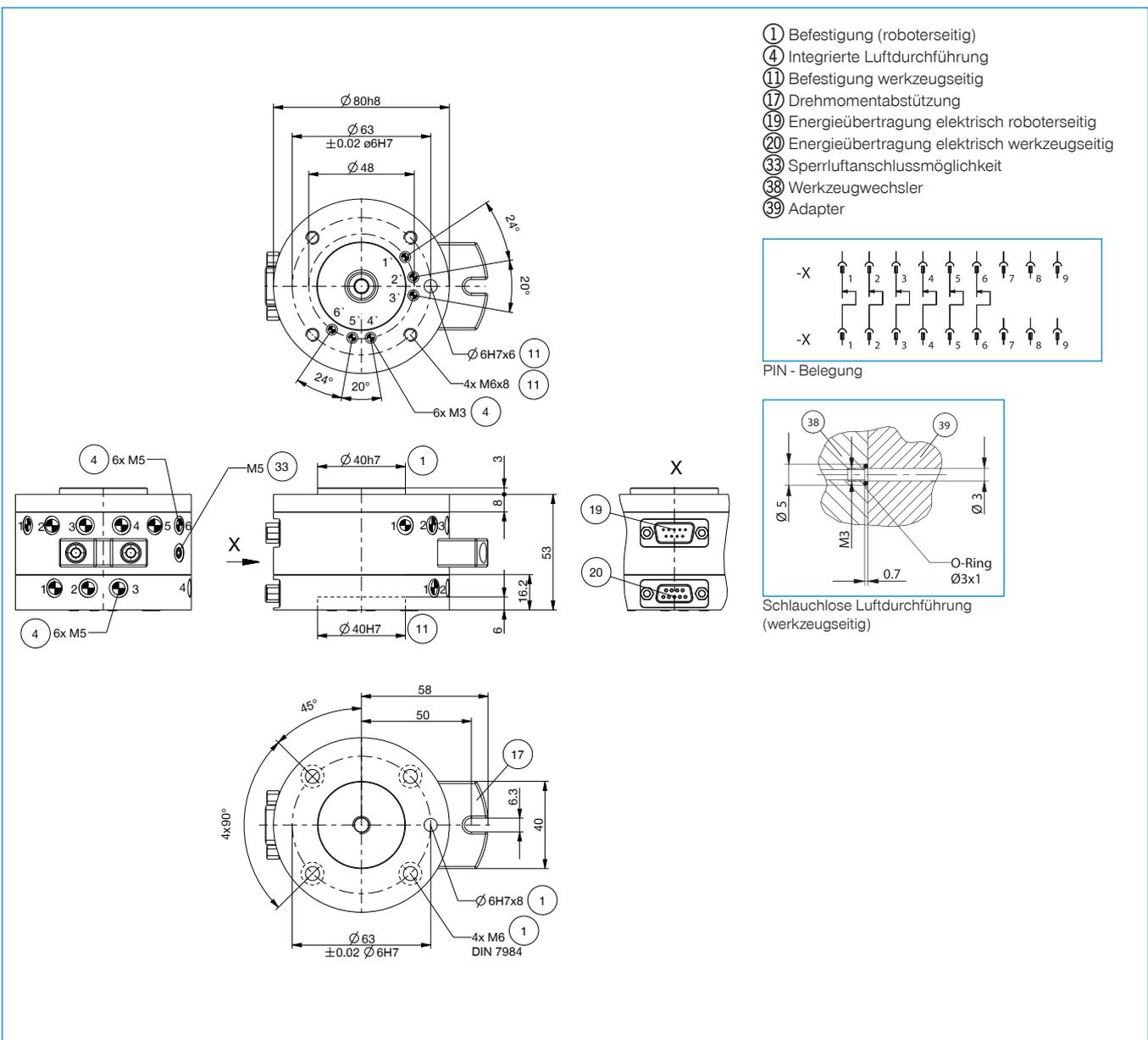
#### ENERGIEVERSORGUNG



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>DVR6316</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]*	6
Energieübertragung elektrisch	6-polig
Stromstärke max. [A]	6
Spannung max. [V]	250
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Maximale Drehzahl [1/min.]	120
Maximale Drehzahl [°/s]	720
Rundlauf +/- [mm]	0,03
Planlauf +/- [mm]	0,03
Dauerdrehmoment [Nm]	2
Losdrehmoment [Nm]	3
Betriebsdruck max. [bar]	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	10,5
Schutzart nach IEC 60529	IP64
Gewicht [kg]	1,3

\*Vakuum möglich



# DREHVERTEILER

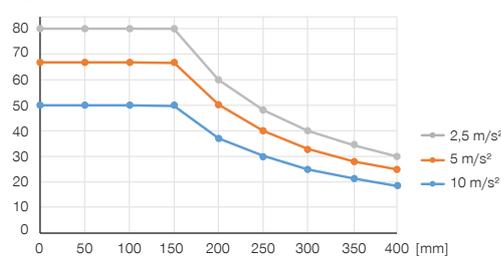
## BAUGRÖSSE DVR80

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



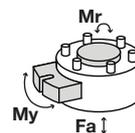
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	300
My [Nm]	300
Fa [N]	1500

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984080169



6 [Stück]  
O-Ring  
COR0030100

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



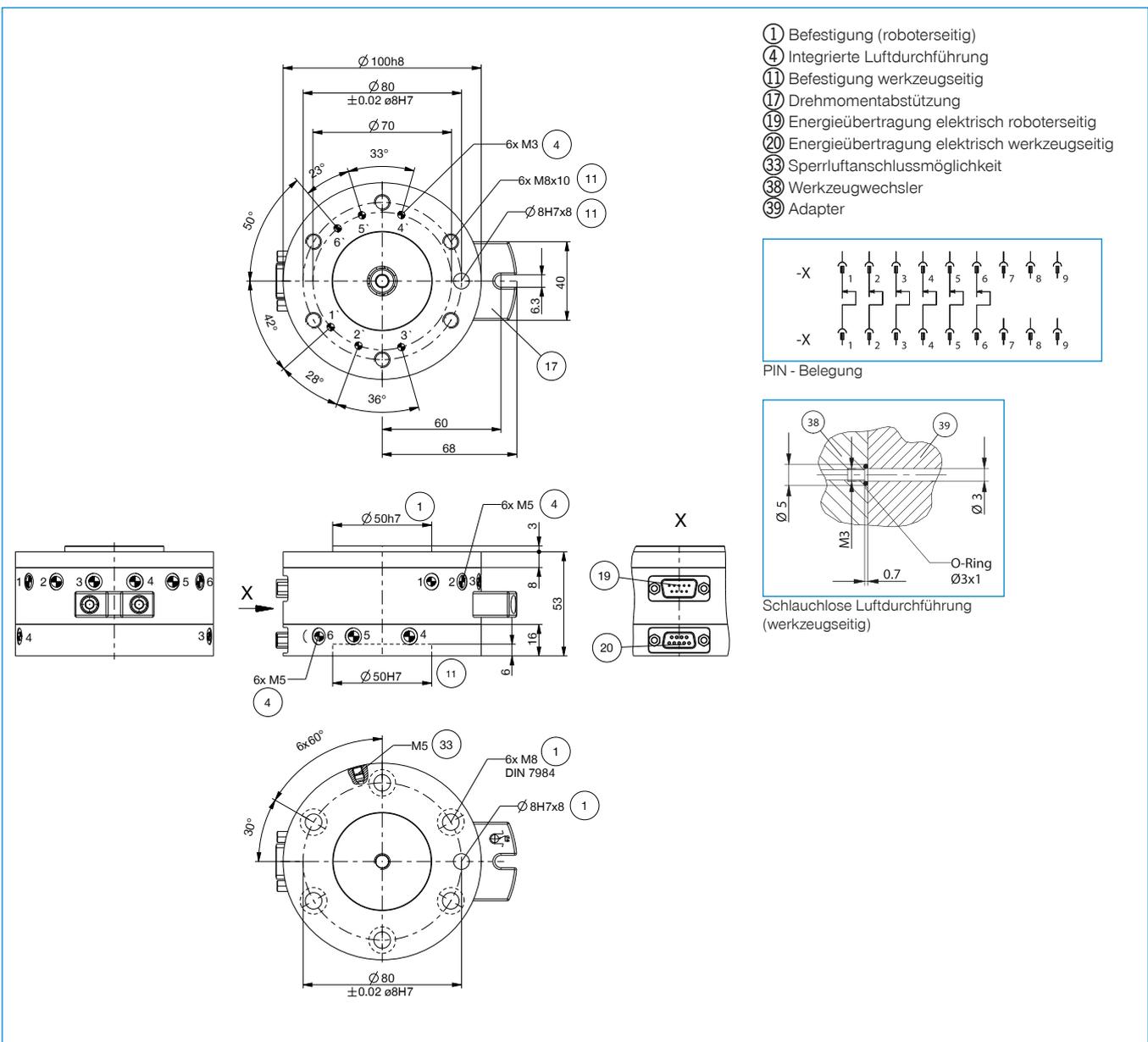
#### ENERGIEVERSORGUNG



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>DVR8016</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]*	6
Energieübertragung elektrisch	6-polig
Stromstärke max. [A]	6
Spannung max. [V]	250
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Maximale Drehzahl [1/min.]	120
Maximale Drehzahl [°/s]	720
Rundlauf +/- [mm]	0,03
Planlauf +/- [mm]	0,03
Dauerdrehmoment [Nm]	2
Losdrehmoment [Nm]	3
Betriebsdruck max. [bar]	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	27
Schutzart nach IEC 60529	IP64
Gewicht [kg]	2

\*Vakuum möglich



# DREHVERTEILER

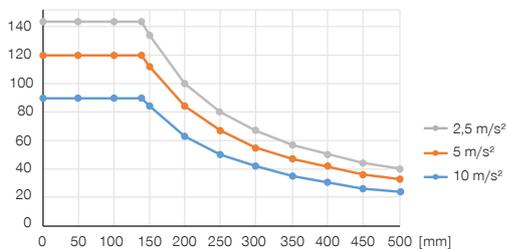
## BAUGRÖSSE DVR100

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



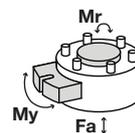
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	500
My [Nm]	500
Fa [N]	2100

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C0912080169



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0070150

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



GV1-8X8  
Gerade-Verschraubung



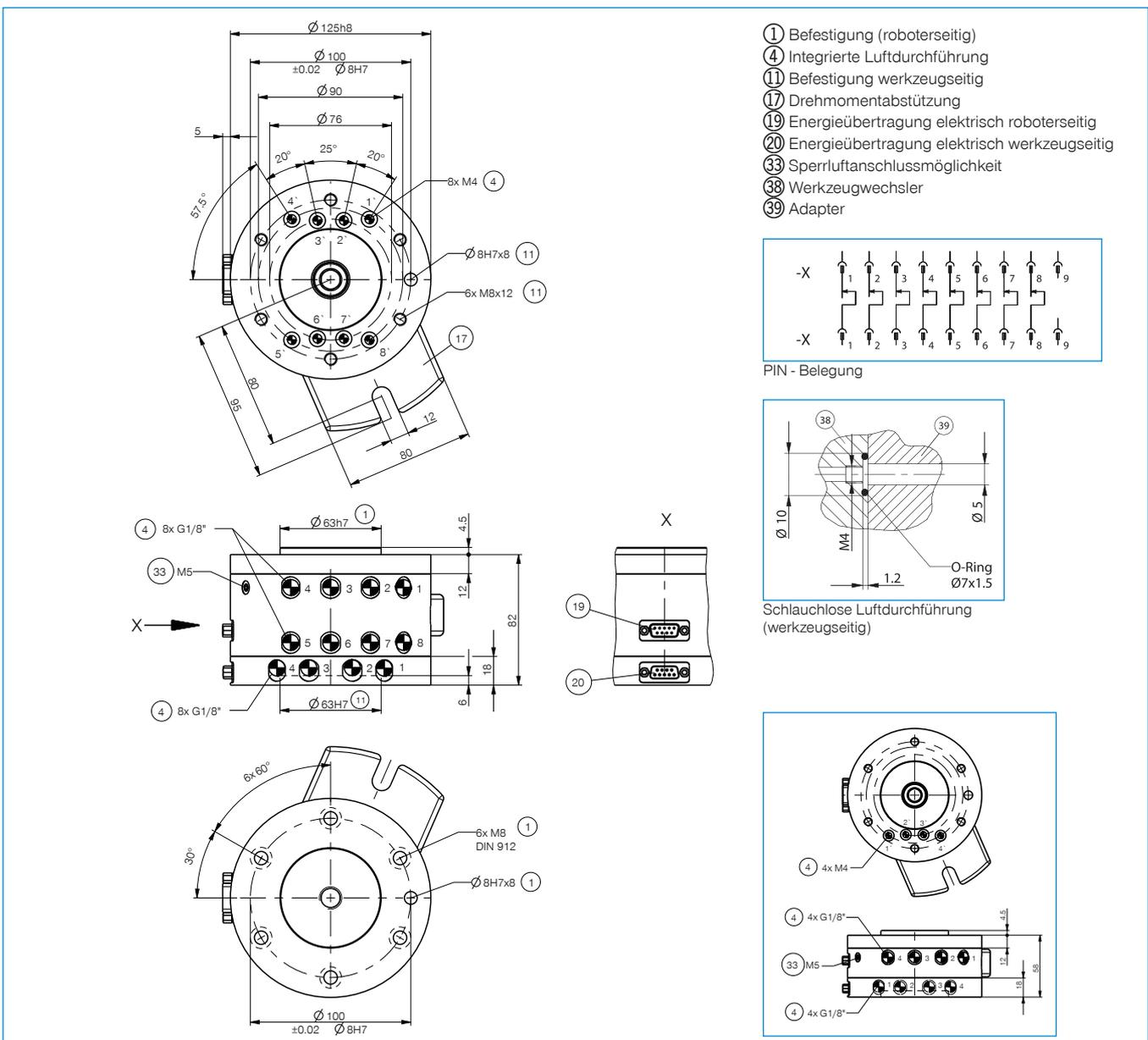
#### ENERGIEVERSORGUNG



WV1-8X8  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	DVR100I4	DVR100I8
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]*	4	8
Energieübertragung elektrisch	8-polig	8-polig
Stromstärke max. [A]	6	6
Spannung max. [V]	250	250
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Maximale Drehzahl [1/min.]	100	100
Maximale Drehzahl [°/s]	600	600
Rundlauf +/- [mm]	0,04	0,04
Planlauf +/- [mm]	0,04	0,04
Dauerdrehmoment [Nm]	2	4
Losdrehmoment [Nm]	4	6
Betriebsdruck max. [bar]	10	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	86	100
Schutzart nach IEC 60529	IP64	IP64
Gewicht [kg]	3,8	4,5

\*Vakuum möglich



# DREHVERTEILER

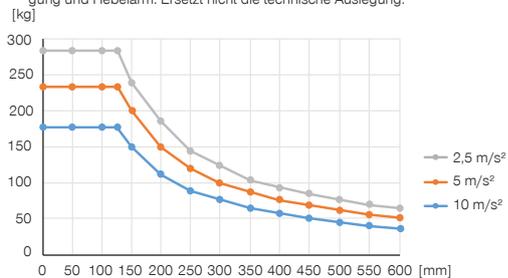
## BAUGRÖSSE DVR125

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



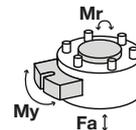
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	900
My [Nm]	900
Fa [N]	7000

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984100209



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0070150

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



GV1-8X8  
Gerade-Verschraubung



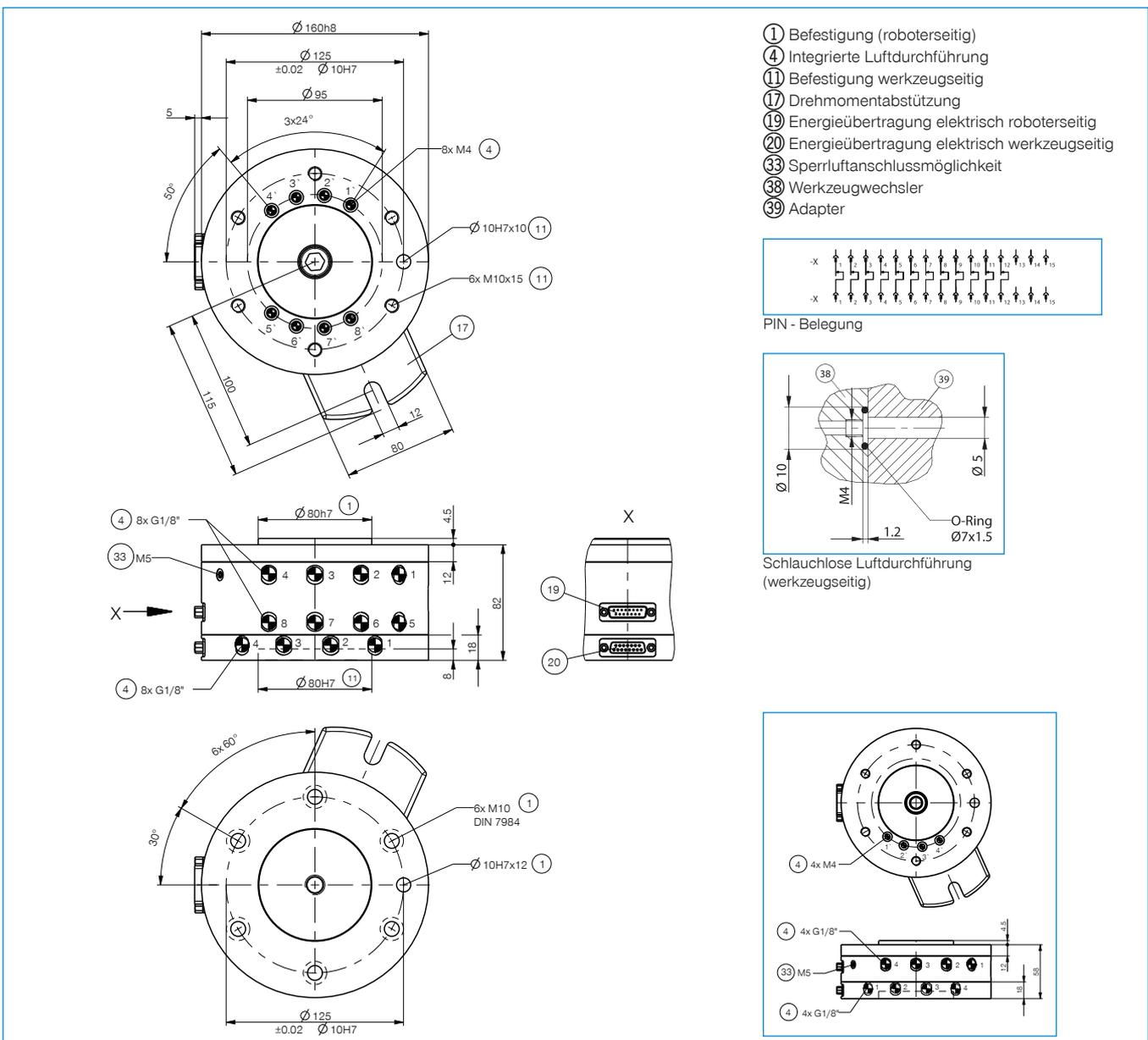
#### ENERGIEVERSORGUNG



WV1-8X8  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	DVR125I4	DVR125I8
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]*	4	8
Energieübertragung elektrisch	12-polig	12-polig
Stromstärke max. [A]	6	6
Spannung max. [V]	250	250
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Maximale Drehzahl [1/min.]	100	100
Maximale Drehzahl [°/s]	600	600
Rundlauf +/- [mm]	0,05	0,05
Planlauf +/- [mm]	0,05	0,05
Dauerdrehmoment [Nm]	4	5
Losdrehmoment [Nm]	5	6
Betriebsdruck max. [bar]	10	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	220	225
Schutzart nach IEC 60529	IP64	IP64
Gewicht [kg]	5,9	7,1

\*Vakuum möglich



# DREHVERTEILER

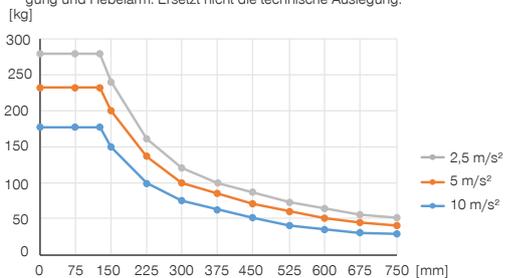
## BAUGRÖSSE DVR160

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



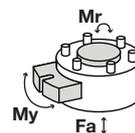
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	900
My [Nm]	900
Fa [N]	7000

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984100209



4 [Stück]  
O-Ring  
COR0070150

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



GV1-8X8  
Gerade-Verschraubung



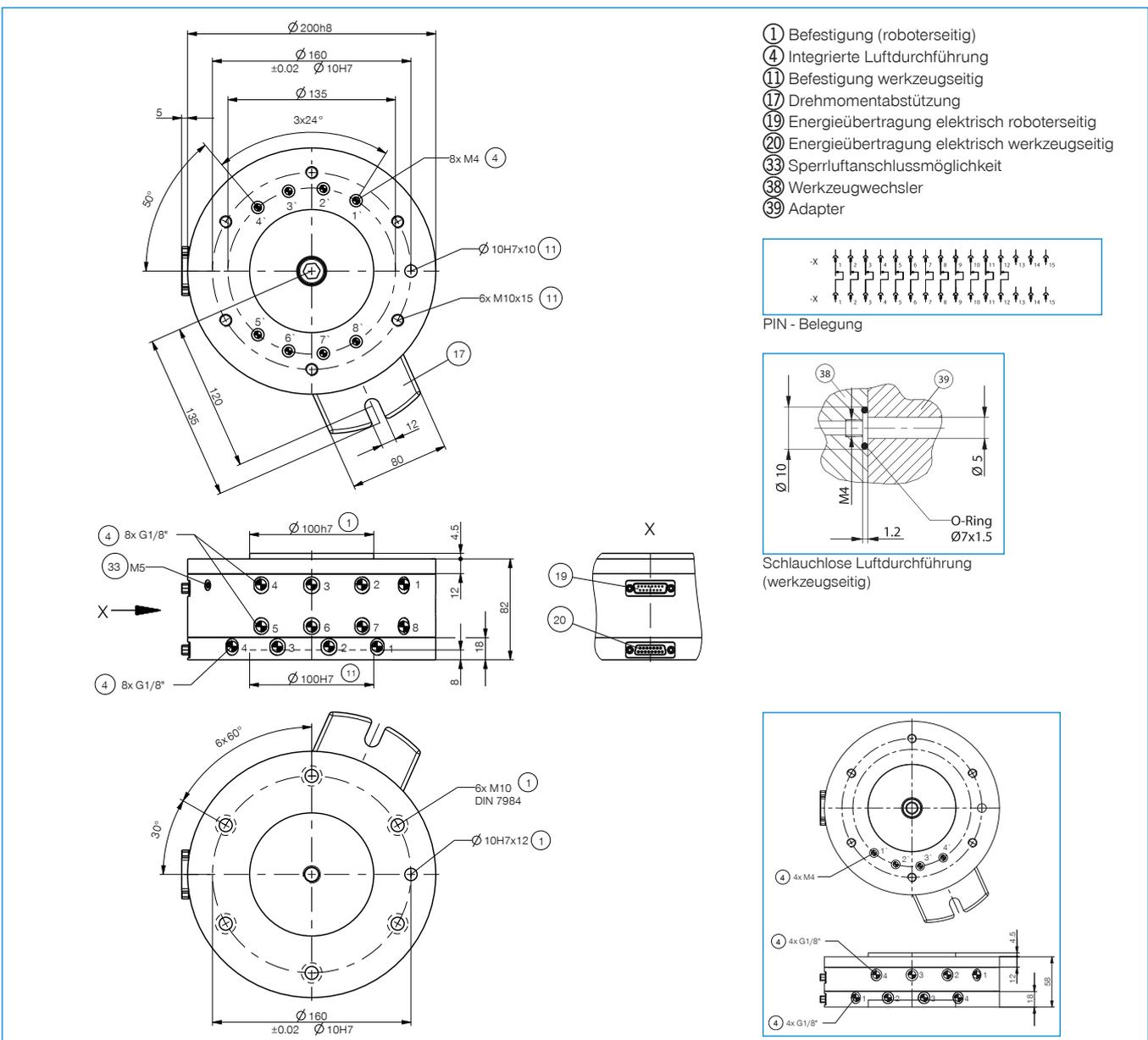
#### ENERGIEVERSORGUNG



WV1-8X8  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	DVR160I4	DVR160I8
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]*	4	8
Energieübertragung elektrisch	12-polig	12-polig
Stromstärke max. [A]	6	6
Spannung max. [V]	250	250
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Maximale Drehzahl [1/min.]	100	100
Maximale Drehzahl [°/s]	600	600
Rundlauf +/- [mm]	0,05	0,05
Planlauf +/- [mm]	0,05	0,05
Dauerdrehmoment [Nm]	4	5
Losdrehmoment [Nm]	5	6
Betriebsdruck max. [bar]	10	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	480	580
Schutzart nach IEC 60529	IP64	IP64
Gewicht [kg]	9,1	11

\*Vakuum möglich



# DREHVERTEILER

## SERIE DVR1000

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ Drehverteiler mit Industrial Ethernet

Der integrierte Schleifring ermöglicht Ihnen als erster das zukunftsichere Industrial Ethernet in Ihrer Maschine prozesssicher zu übertragen

#### ▶ 8 - fach integrierte Luftdurchführung

Reduzieren Sie den Verschleiß auf ein Minimum und eliminieren Sie die undefinierten Störkonturen Ihres Schlauchpaketes um effektiver den Bauraum Ihrer Maschine zu nutzen

#### ▶ 2 - fach gelagert

Die integrierten Wälzlager sorgen für eine hohe Steifigkeit und ermöglichen Ihnen Ihren Roboter bei höchster Dynamik zu betreiben und somit Ihre Taktzeiten zu erhöhen

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG



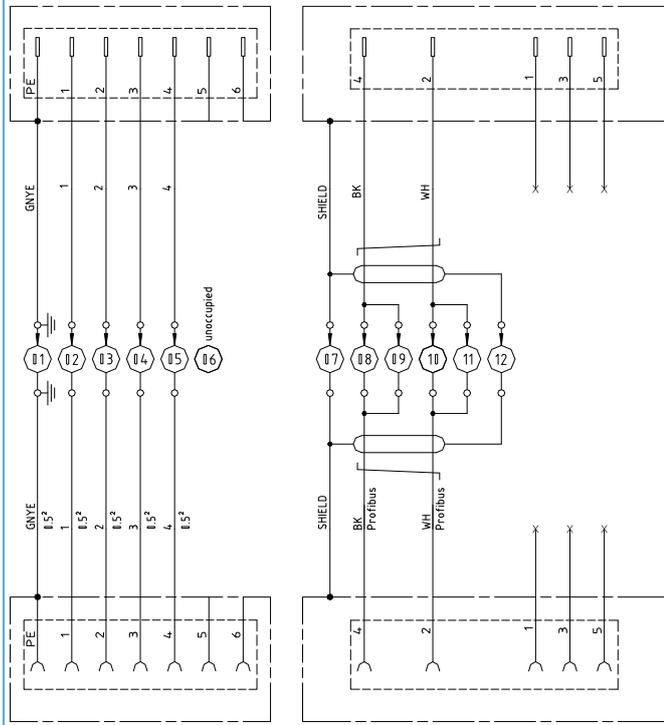
#### ▶ Unsere Produkte lieben die Herausforderung!

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

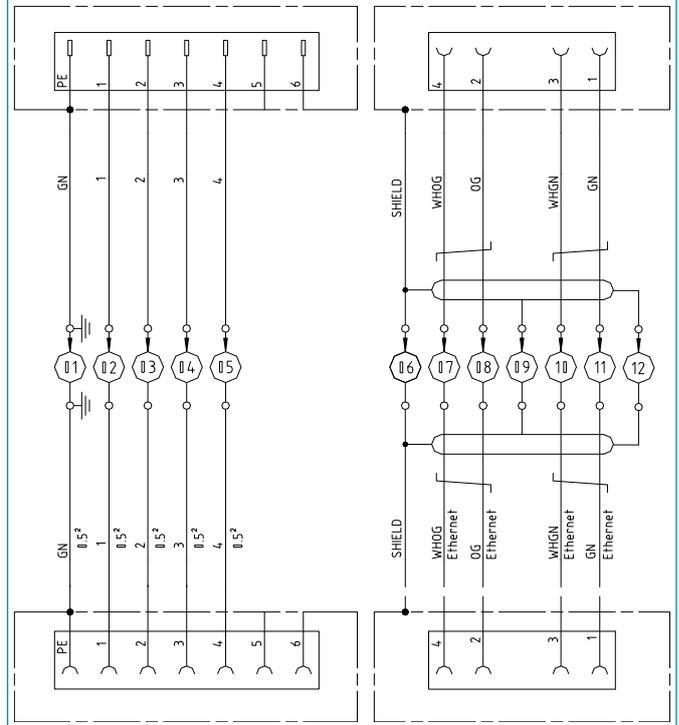
[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ANSCHLUSSPLAN

DVR1125PB



DVR1125PN



## TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	Energieübertragung elektrisch
DVR1125	TK 125	8	4-polig + PE

## WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# DREHVERTEILER

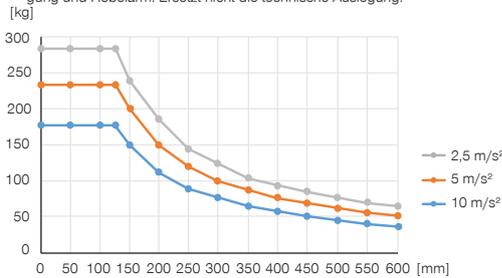
## BAUGRÖSSE DVR1125

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



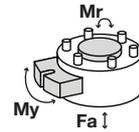
#### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Drehverteiler wirken können.



Mr [Nm]	900
My [Nm]	900
Fa [N]	7000

### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN

	6 [Stück] Zylinderschraube mit Innensechskant <b>C7984100209</b>
	1 [Stück] O-Ring 145x2,5 <b>COR1450250</b>

	8 [Stück] O-Ring <b>COR0070150</b>
--	------------------------------------------

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG

#### ENERGIEVERSORGUNG

**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung

#### ENERGIEVERSORGUNG

**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG DVR1125PB

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

**RSTVLM17G07B-B**  
Rundsteckverbinder gerade - Buchse M17

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

**RSTVLM17G07S-B**  
Rundsteckverbinder gerade - Stift M17

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG DVR1125PN

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

**CSTE01156**  
Steckverbinder gerade - Stift M12

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

**RSTVLM17G07B-B**  
Rundsteckverbinder gerade - Buchse M17

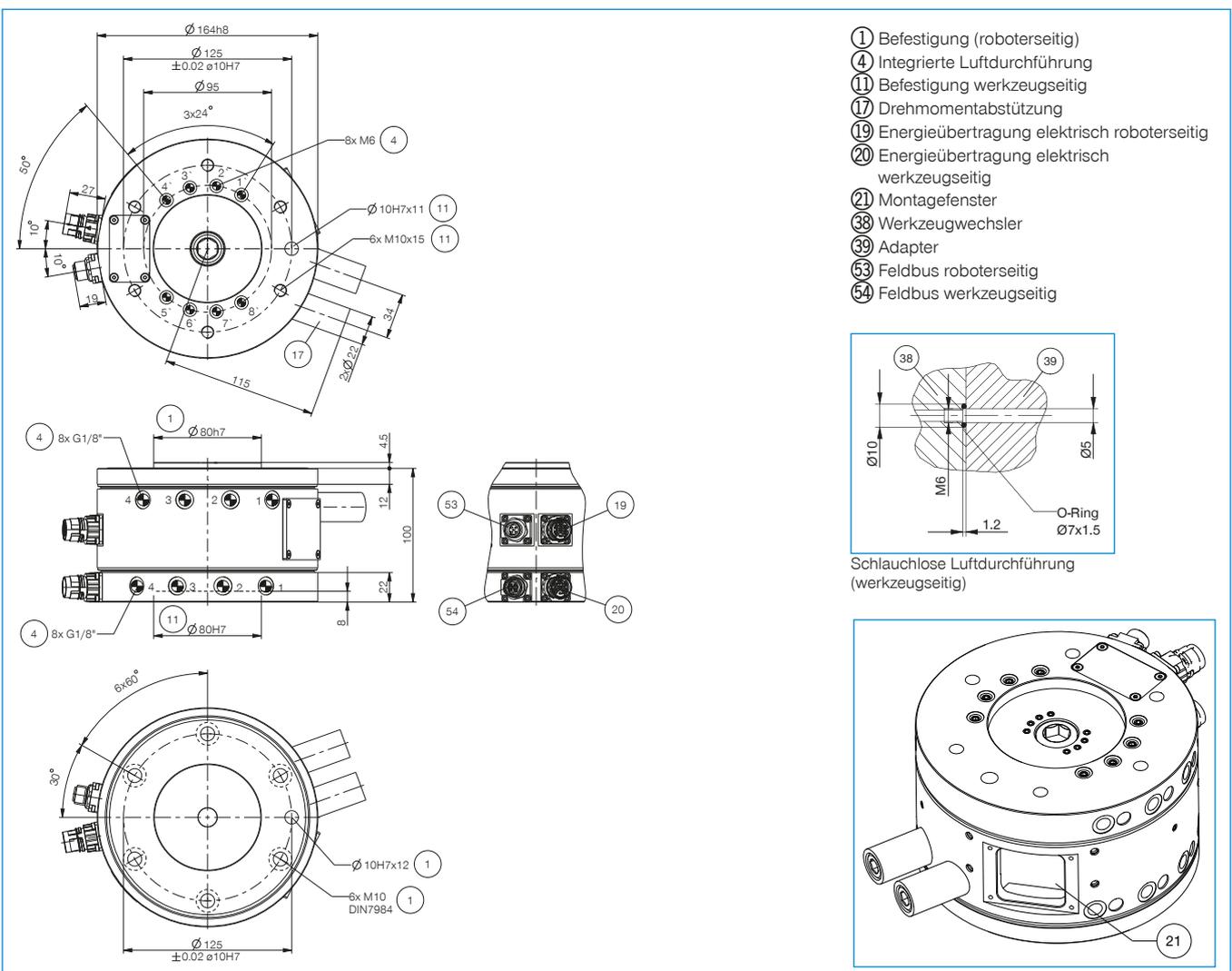
#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

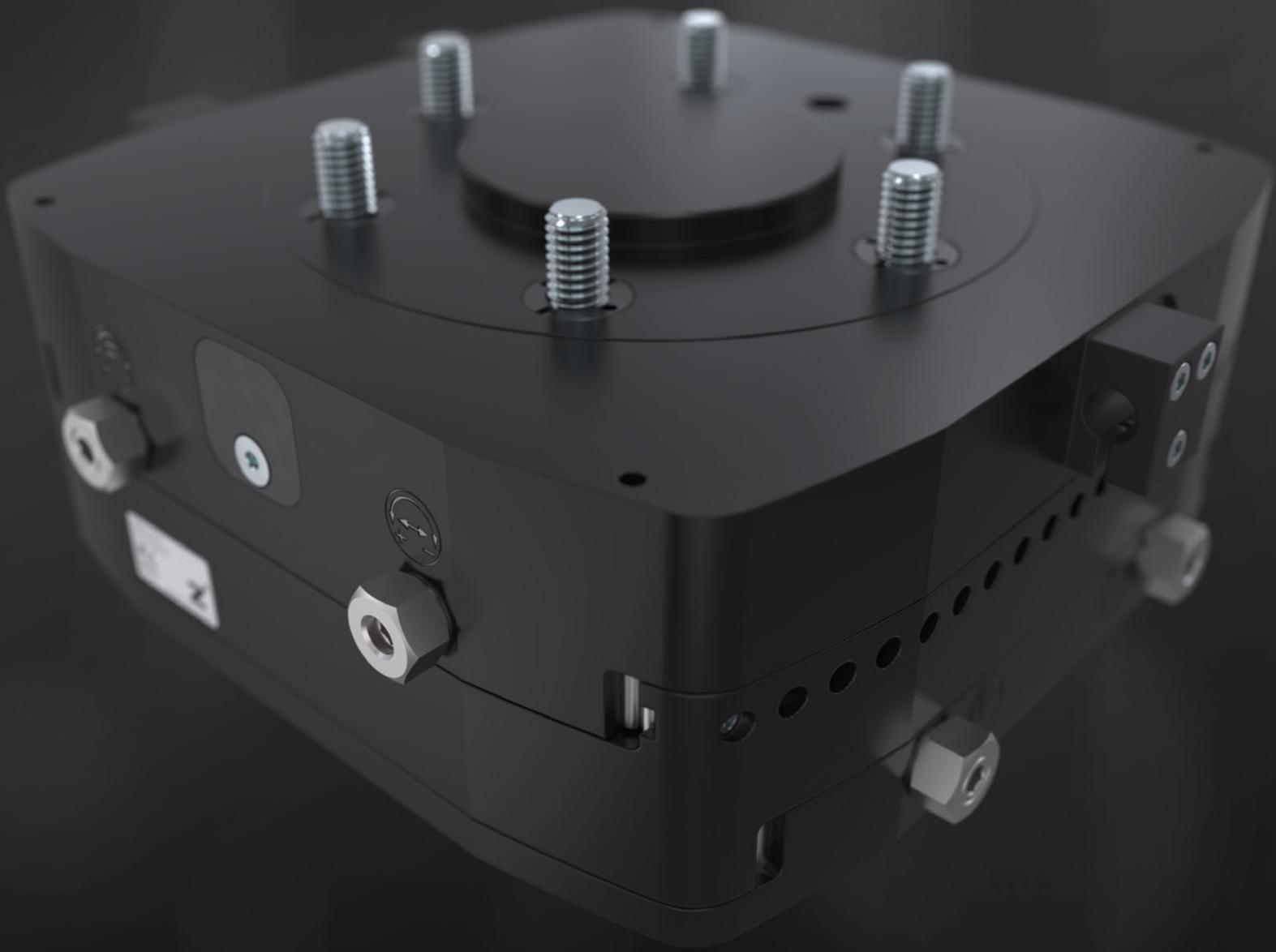
**CSTE01157**  
Steckverbinder winkel - Stift M12

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

**RSTVLM17G07S-B**  
Rundsteckverbinder gerade - Stift M17

Bestell-Nr.	► Technische Daten	
	DVR1125PB	DVR1125PN
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Energieübertragung pneumatisch [Anzahl]	8	8
Durchfluss je Überträger [l/min]	290	290
Busprotokoll	Profibus	Industrial Ethernet
Datenrate [Mbit/s]	12	100
Anschluss Feldbus 53	Stift, M12, 5-polig, B-Codiert	Buchse, M12, 4-polig, D-Codiert
Anschluss Feldbus 54	Buchse, M12, 5-polig, B-Codiert	Buchse, M12, 4-polig, D-Codiert
Energieübertragung elektrisch	4-polig + PE	4-polig + PE
Anschluss Energieversorgung 19	Stift, M17, 7-polig	Stift, M17, 7-polig
Anschluss Energieversorgung 20	Buchse, M17, 7-polig	Buchse, M17, 7-polig
Stromstärke max. [A]	9	9
Spannung max. [V]	250	250
Beschleunigung max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Maximale Drehzahl [1/min.]	100	100
Maximale Drehzahl [°/s]	600	600
Rundlauf +/- [mm]	0,05	0,05
Planlauf +/- [mm]	0,05	0,05
Dauerdrehmoment [Nm]	4	4
Losdrehmoment [Nm]	5	5
Betriebsdruck max. [bar]	10	10
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	370	370
Schutzart nach IEC 60529	IP64	IP64
Gewicht [kg]	8,5	8,5





# ACHSAUSGLEICHE

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



7

### ACHSAUSGLEICHE

102 - 161

	Serie FGR	104
	Serie XYR1000	110
	Serie ZR1000	128
	Serie ARP	146

7

Die Serien in der Übersicht / Achsausgleiche

# ACHSAUSGLEICHE

## SERIE FGR

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ **Leichtgängiger Fügeprozess**

Die Leichtgängigkeit ermöglicht es Ihnen, selbst feinste Fügeprozesse in kürzester Zeit durchzuführen

#### ▶ **Einfachwirkender Pneumatikzylinder**

Für eine einfache Ansteuerung und einen reduzierten Verschlauchungsaufwand

#### ▶ **Zentrisch und außermittig fixierbar**

Für den optimalen Prozessablauf können Sie, je nach Anforderung, die Ausgleichstellung klemmen oder zentrisch verriegeln

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

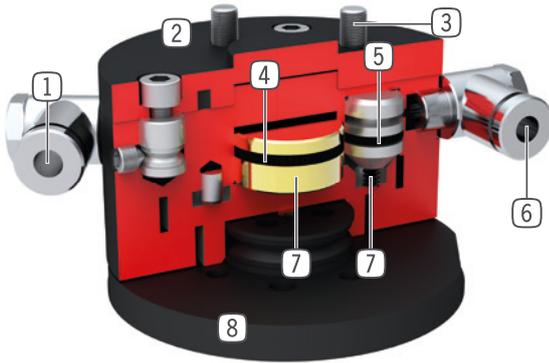


#### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Energiezuführung**  
- zentrieren
- ② **Robustes, leichtes Gehäuse**  
- hartbeschichtete Aluminiumlegierung
- ③ **Roboterflansch**  
- Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ④ **Antrieb exzentrisches Klemmen**  
- einfachwirkender Pneumatikzylinder mit Reibscheibe
- ⑤ **Antrieb Zentrieren**  
- drei einfachwirkende Pneumatikzylinder mit Konuskolben im 120° Abstand
- ⑥ **Energiezuführung**  
- exzentrisches Klemmen
- ⑦ **Kraftübertragung**  
- direkt und verlustarm über Konus / Reibscheibe
- ⑧ **Ausgleich**  
- kräftefreies Ausgleichen von Positionsungenauigkeiten  
- bis zu +/- 4 mm Hub Ausgleichshub

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Haltekraft zentriert [N]	Haltekraft dezentriert [N]
FGR1040	TK 40	120	50
FGR1050	TK 50	250	140

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

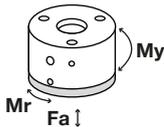
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE FGR1040

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



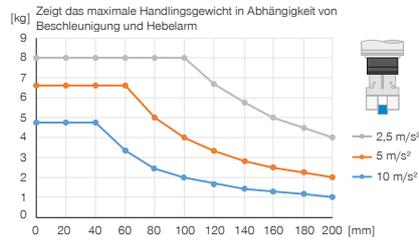
### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente

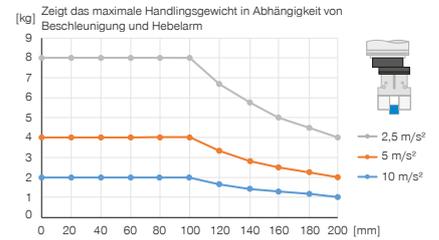


Mr [Nm]	5
My [Nm]	10
Fa [N]	1000

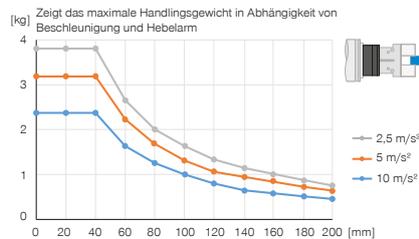
### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



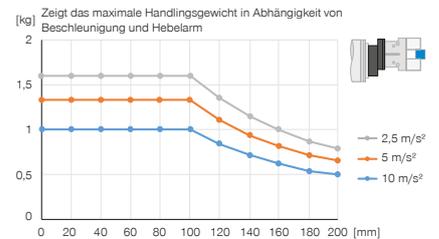
### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft



### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984060129

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung

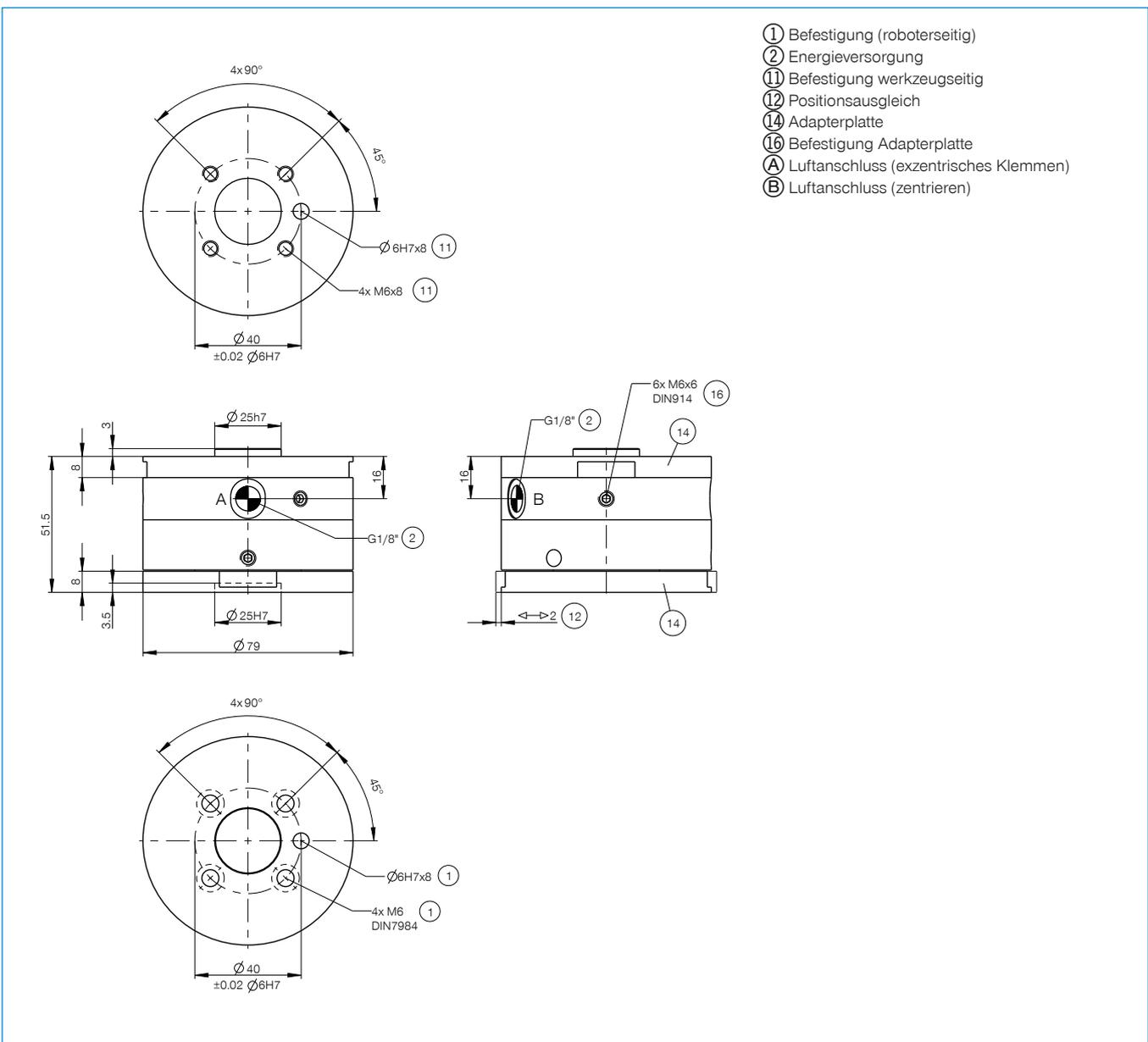


### ENERGIEVERSORGUNG



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	Technische Daten
ANSCHLUSSENFLENSCH NACH EN ISO 9409-1	TK 40
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Verdrehwinkel max. [°]	12
Haltekraft zentriert [N]	120
Haltekraft dezentriert [N]	50
Betriebsdruck [bar]	4 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	0,84



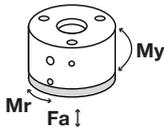
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE FGR1050

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



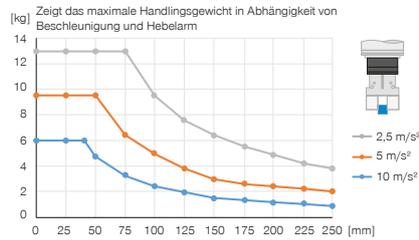
### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente

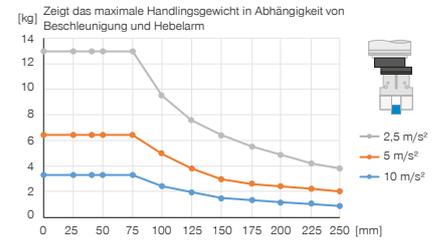


Mr [Nm]	6
My [Nm]	13
Fa [N]	1000

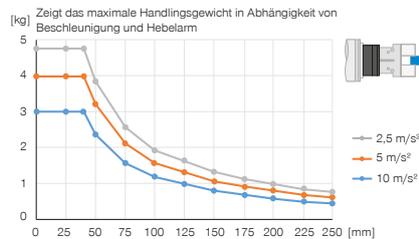
### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



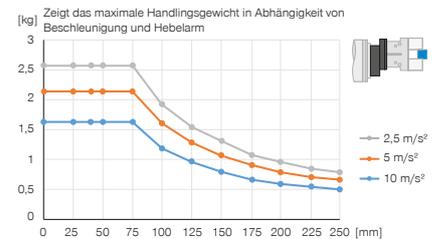
### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft



### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C0912060149

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung

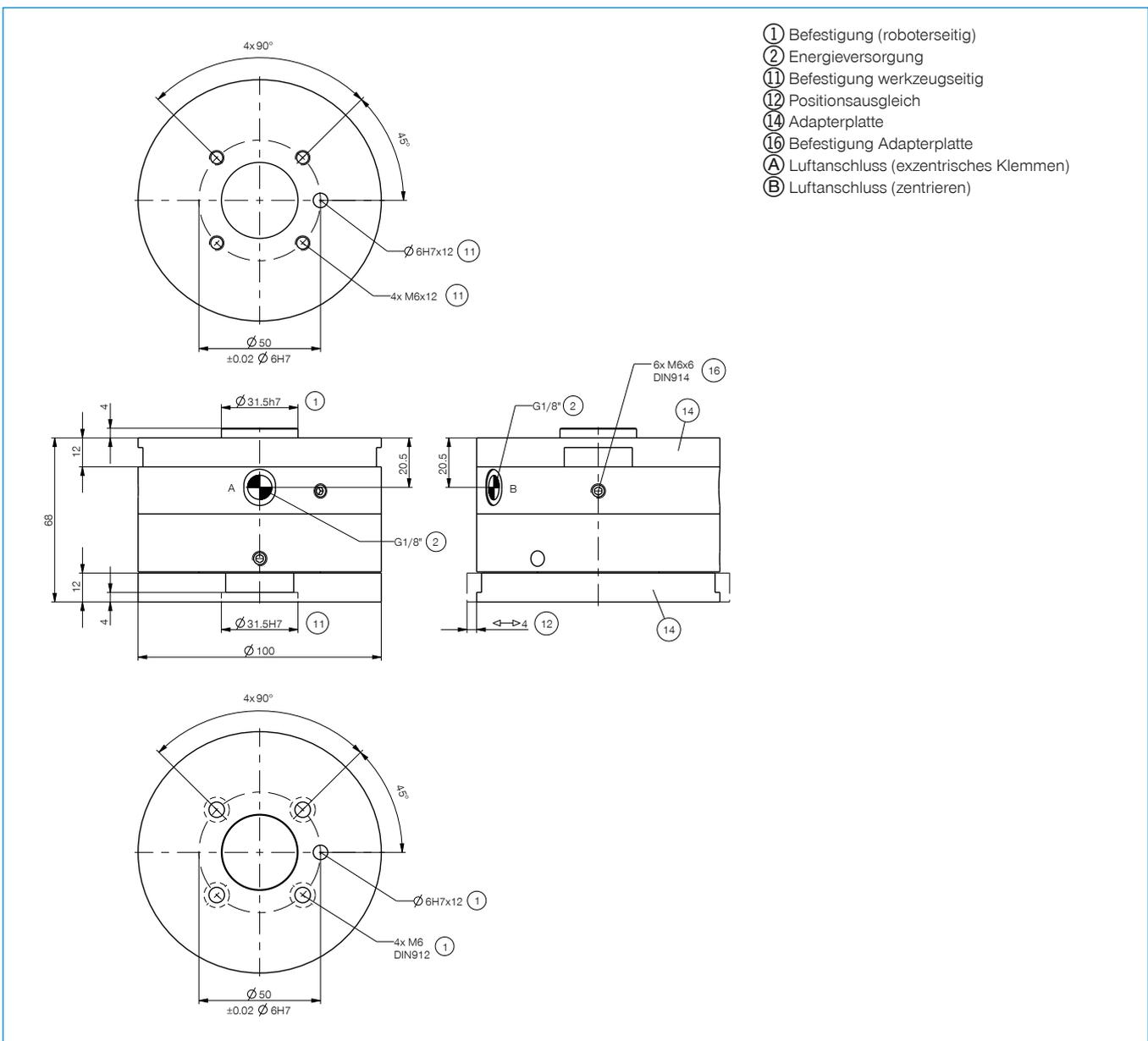


### ENERGIEVERSORGUNG



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	Technische Daten
TK 50	FGR1050
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Auslenkung horizontal +/- [mm]	4
Verdrehwinkel max. [°]	9
Haltekraft zentriert [N]	250
Haltekraft dezentriert [N]	140
Betriebsdruck [bar]	4 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	1,8



# ACHSAUSGLEICHE

## SERIE XYR1000

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ **Ausgleichskraft und Hub einstellbar**

Mittels Einstellschrauben können Sie die Eigenschaften des Ausgleichs in kürzester Zeit optimal Ihrer Anwendung anpassen

#### ▶ **Flach bauend**

Diese Bauweise reduziert die Momentenbelastung für Ihren Roboter auf ein Minimum und ermöglicht den Einsatz kleinerer, kostengünstigerer Baugrößen

#### ▶ **Zentrisch und außermittig fixierbar**

Je nach Anforderung können Sie die Ausgleichstellung klemmen oder zentrisch verriegeln. Eine Hilfe für optimale Prozesse

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

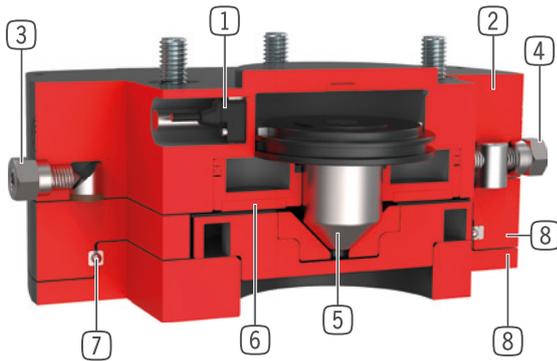


#### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Kolbenstellungsabfrage**
  - über Magnetfeldsensor
  - als Zubehör erhältlich
- ② **Robustes, leichtes Gehäuse**
  - hartbeschichtete Aluminiumlegierung
  - Teilkreis nach EN ISO 9409-1
  - geringste Bauhöhe
- ③ **Ausgleichskraft**
  - über Einstellschraube regulierbar
- ④ **Ausgleichshub**
  - stufenlos einstellbar (ab Baugröße 1063)
- ⑤ **Verriegelungskolben**
  - zentrisch über Konuskolben
- ⑥ **Klemmung Außermittig**
  - über Pneumatikkolben mit Reibschluß
- ⑦ **Linearführung**
  - zur Aufnahme von höchsten Kräften und Momenten
- ⑧ **Ausgleichsplatten**
  - zum Ausgleich von Positionsfehlern in XY-Richtung

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	Haltekraft zentriert [N]	Haltekraft dezentriert [N]
XYR1040	TK 40	3	150	30
XYR1050	TK 50	3,5	250	50
XYR1063	TK 63	4,5	400	125
XYR1080	TK 80	5,5	600	250
XYR1100	TK 100	6,0	900	450
XYR1125	TK 125	8,0	1500	600
XYR1160	TK 160	10,0	2000	1000
XYR1200	TK 200	12,5	3000	1250

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# ACHSAUSGLEICHE

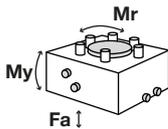
## BAUGRÖSSE XYR1040

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Kräfte und Momente

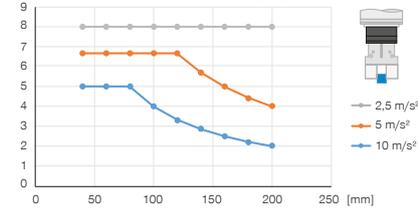
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	10
My [Nm]	10
Fa [N]	250

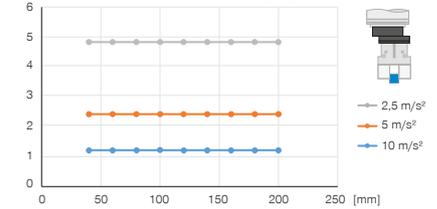
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



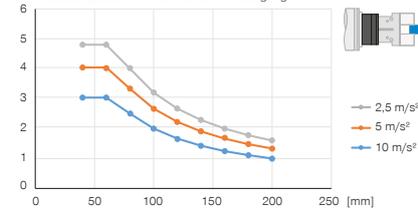
#### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



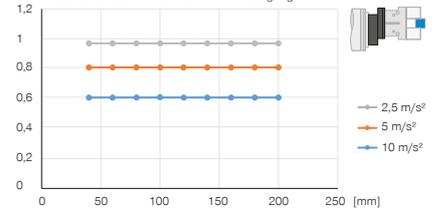
#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C7984060149**

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



#### SENSORIK

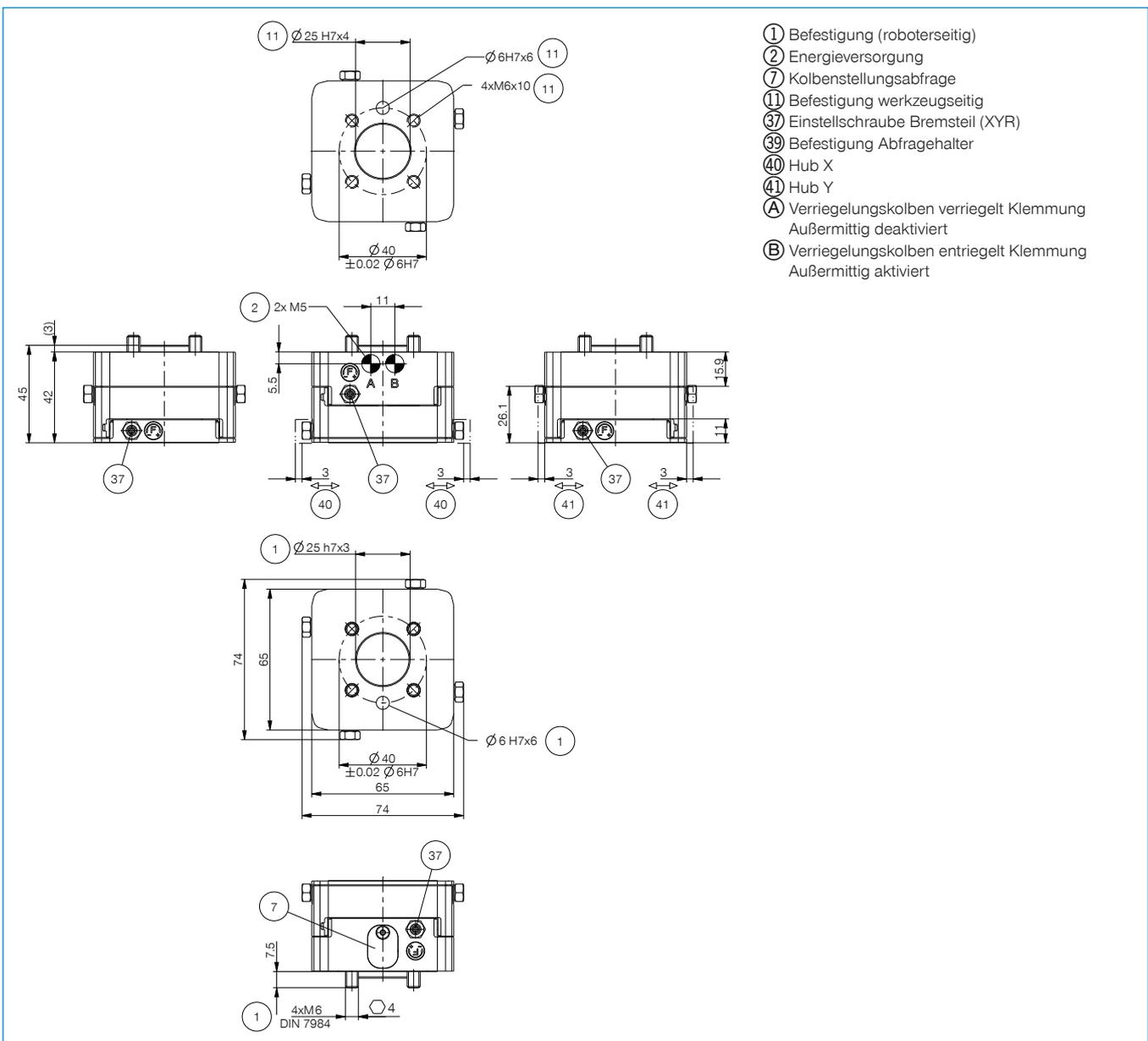


**ZUB109817**  
Kolbenstellungsabfrage



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>XYR1040-B</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	3
Haltekraft zentriert [N]	150
Haltekraft dezentriert [N]	30
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	6
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	3
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	3,4
Gewicht [kg]	0,5



# ACHSAUSGLEICHE

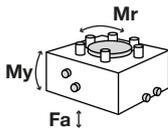
## BAUGRÖSSE XYR1050

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Kräfte und Momente

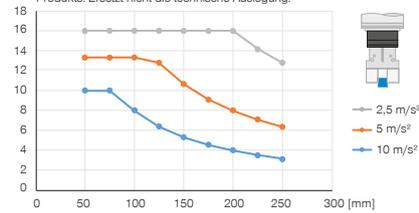
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	20
Fa [N]	500

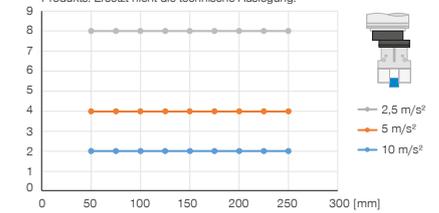
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



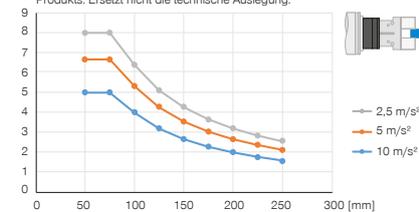
#### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



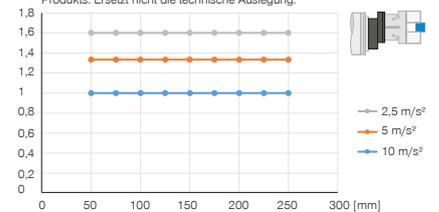
#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C7984060149**

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



#### SENSORIK

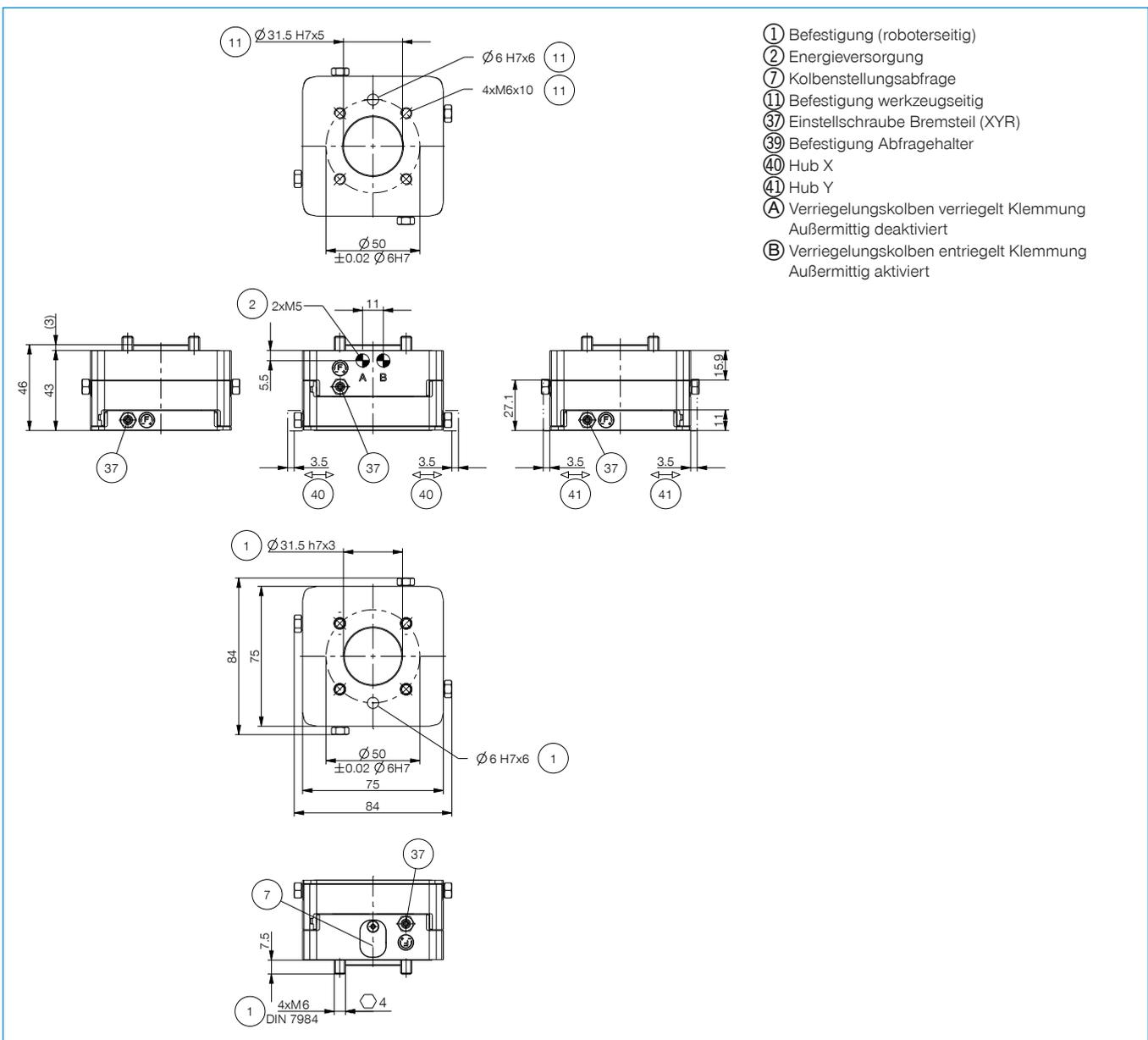


**ZUB109835**  
Kolbenstellungsabfrage



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>XYR1050-B</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	3,5
Haltekraft zentriert [N]	250
Haltekraft dezentriert [N]	50
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	8
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	4
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	6,2
Gewicht [kg]	0,66



# ACHSAUSGLEICHE

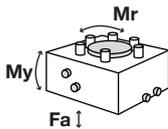
## BAUGRÖSSE XYR1063

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Kräfte und Momente

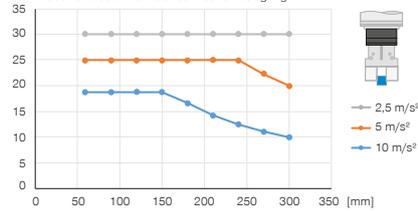
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	750

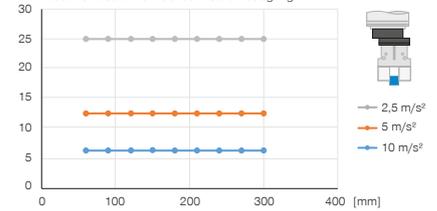
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



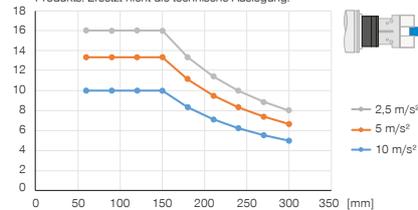
#### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



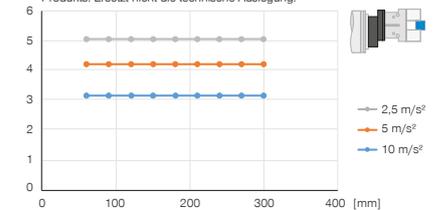
#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



3 [Stück]  
Klemmbock  
KB8K



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984060149

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### SENSORIK



**NJ8-E2**  
Induktiver Näherungsschalter - Kabel 5 m



**NJ8-E2S**  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



#### SENSORIK

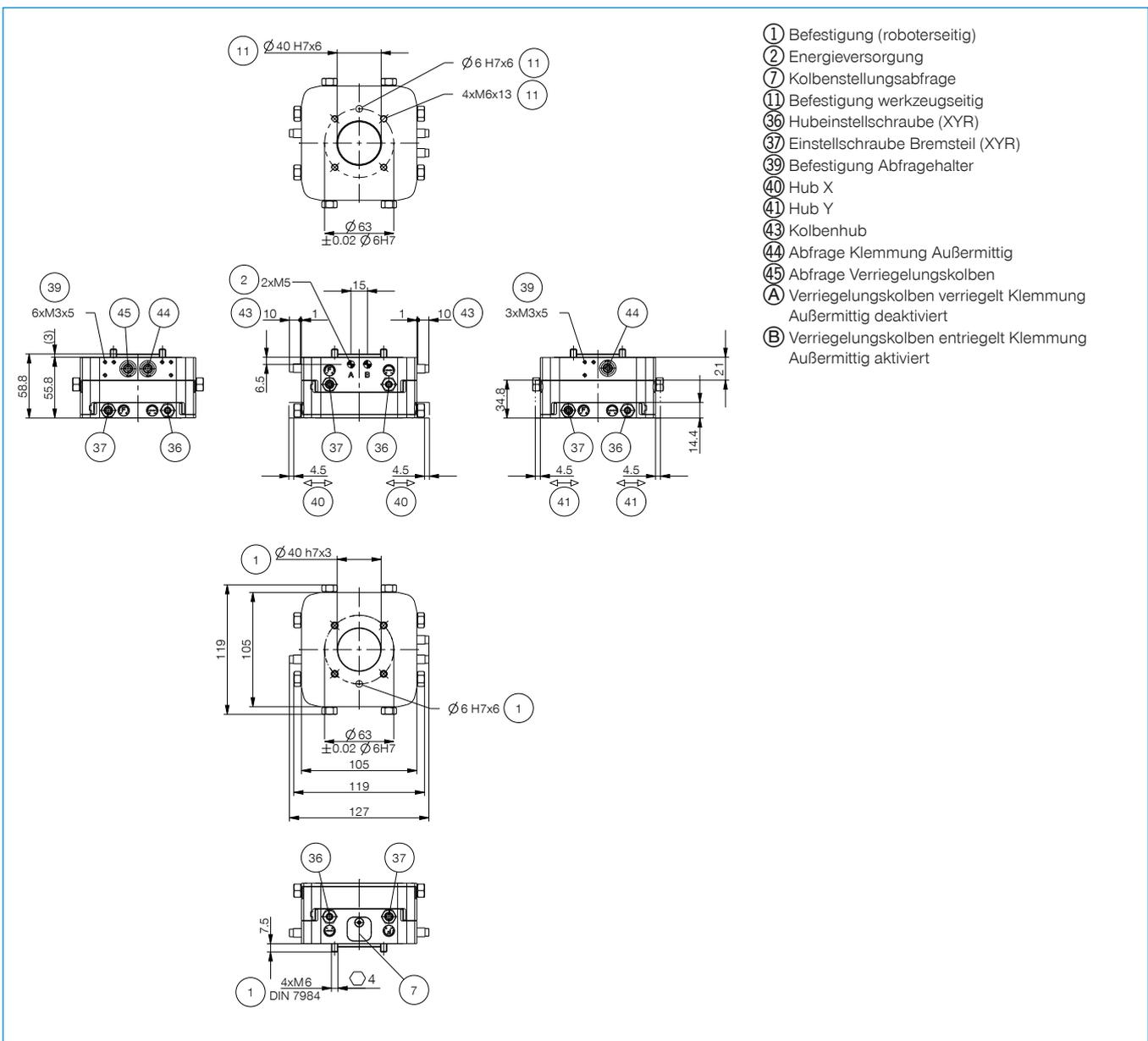


**KHA1000-8**  
Klemmhalter



**ZUB109833**  
Kolbenstellungsabfrage

Bestell-Nr.	Technische Daten
XYR1063-B	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	4,5
Haltekraft zentriert [N]	400
Haltekraft dezentriert [N]	125
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	16
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	9
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	32,8
Gewicht [kg]	1,7



# ACHSAUSGLEICHE

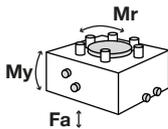
## BAUGRÖSSE XYR1080

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Kräfte und Momente

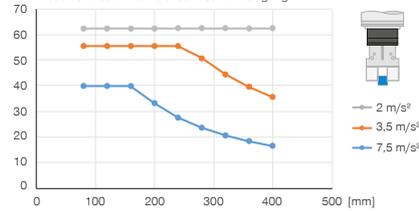
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	100
My [Nm]	100
Fa [N]	1500

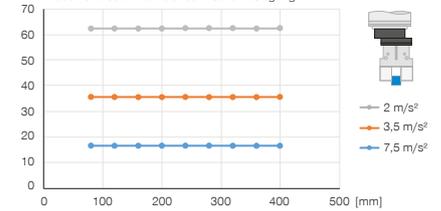
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



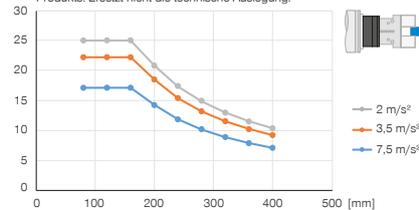
#### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



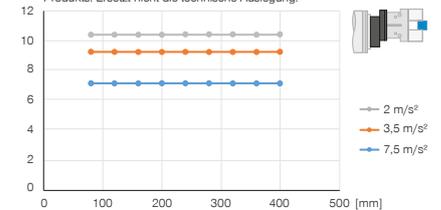
#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



3 [Stück]  
Klemmbock  
KB8K



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984080229

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



GV1-8X8  
Gerade-Verschraubung



WV1-8X8  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### SENSORIK



NJ8-E2  
Induktiver Näherungsschalter - Kabel 5 m



NJ8-E2S  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



#### SENSORIK

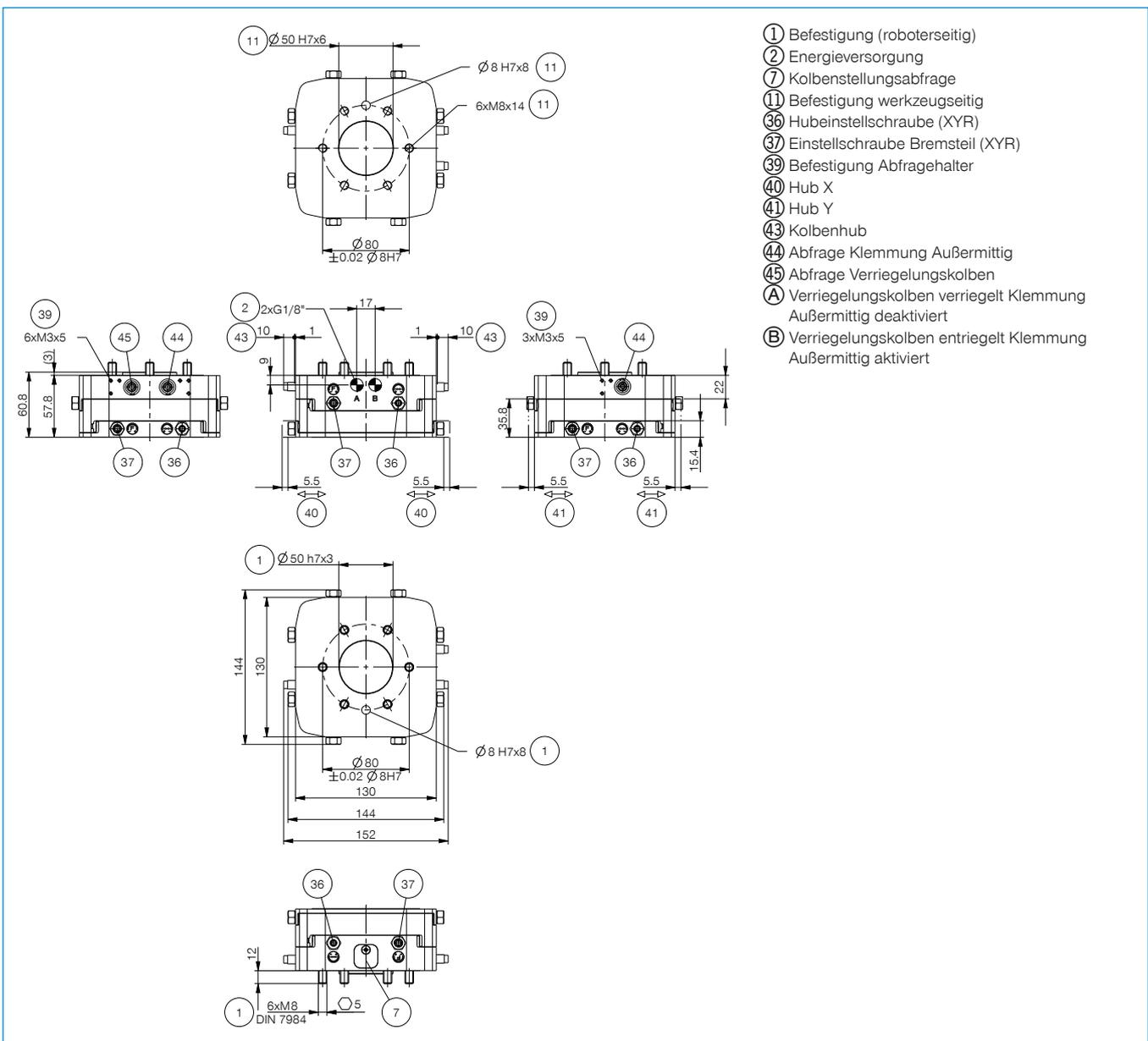


KHA1000-8  
Klemmhalter



ZUB109831  
Kolbenstellungsabfrage

Bestell-Nr.	Technische Daten
XYR1080-B	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	5,5
Haltekraft zentriert [N]	600
Haltekraft dezentriert [N]	250
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	36
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	21
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	73,9
Gewicht [kg]	2,7



# ACHSAUSGLEICHE

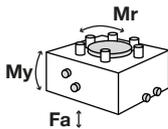
## BAUGRÖSSE XYR1100

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Kräfte und Momente

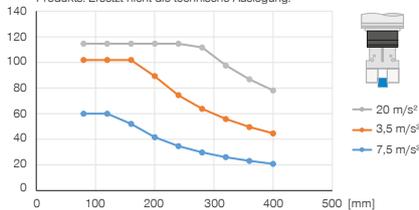
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	125
My [Nm]	125
Fa [N]	2750

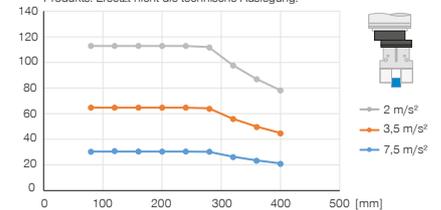
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



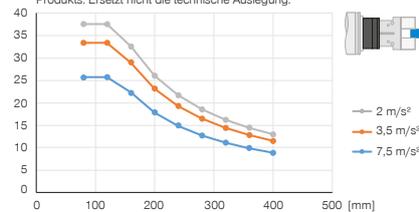
#### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



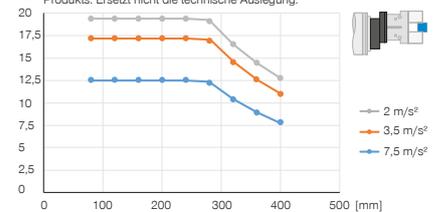
#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



3 [Stück]  
Klemmbock  
KB8K



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984080229

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



GV1-8X8  
Gerade-Verschraubung



WV1-8X8  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### SENSORIK



NJ8-E2  
Induktiver Näherungsschalter - Kabel 5 m



NJ8-E2S  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



#### SENSORIK

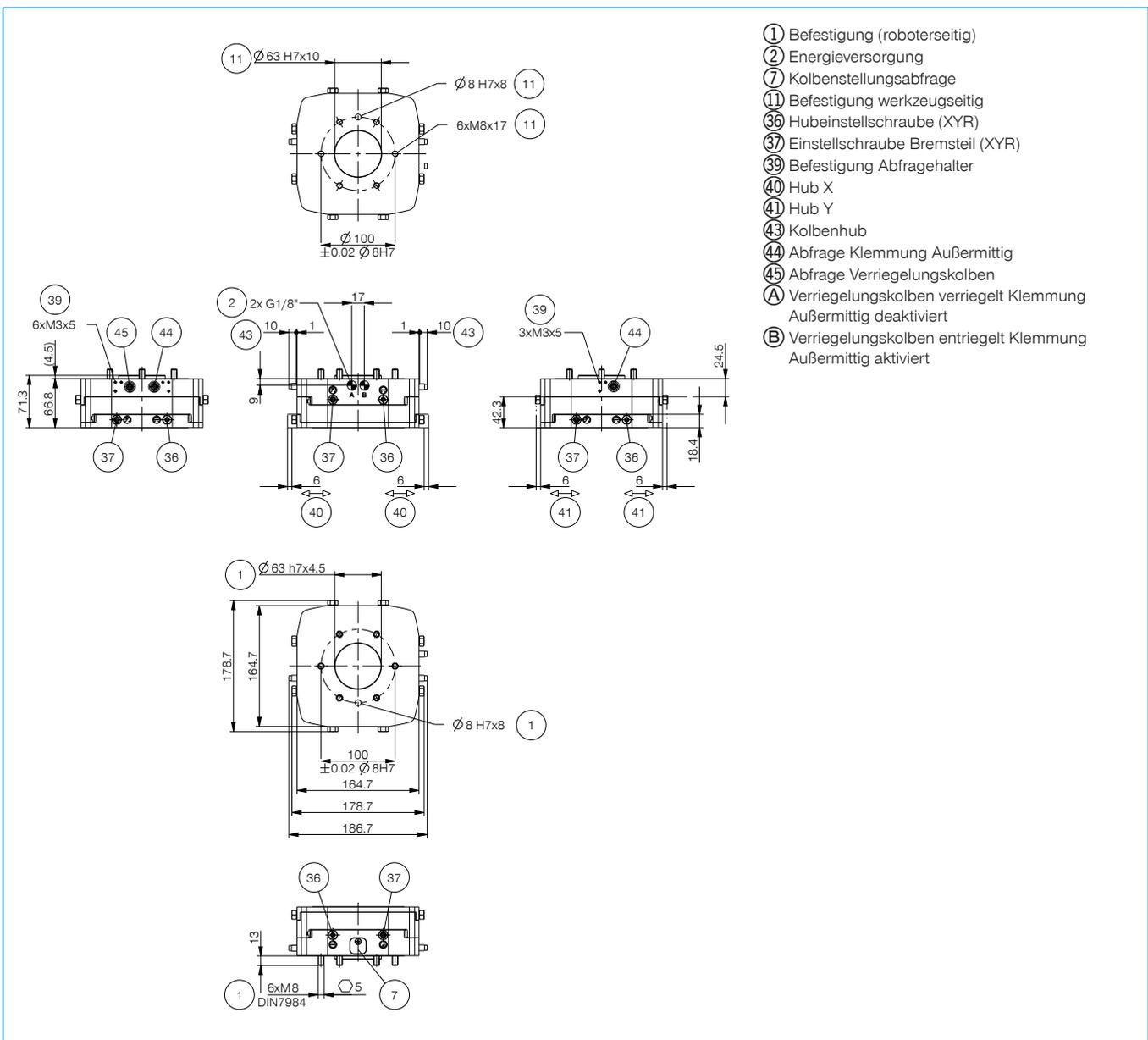


KHA1000-8  
Klemmhalter



ZUB109829  
Kolbenstellungsabfrage

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>XYR1100-B</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 100
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	6,0
Haltekraft zentriert [N]	900
Haltekraft dezentriert [N]	450
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	65
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	42
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	204,0
Gewicht [kg]	4,6



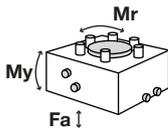
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE XYR1125

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



### Kräfte und Momente

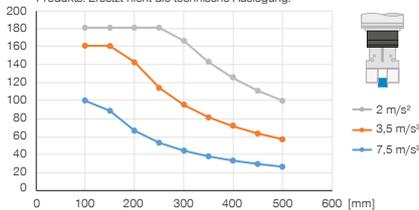
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	200
My [Nm]	200
Fa [N]	4350

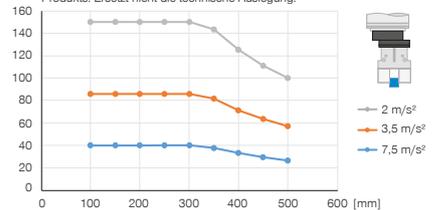
### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



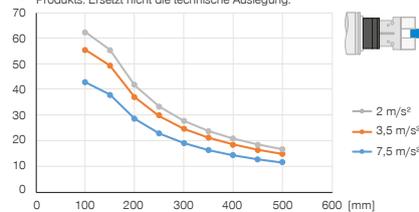
### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



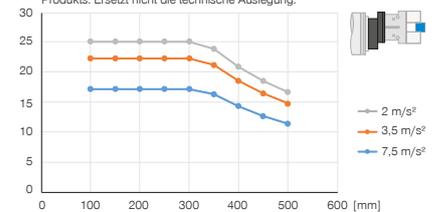
### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



3 [Stück]  
Klemmbock  
KB8K



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984100309

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



### SENSORIK



**NJ8-E2**  
Induktiver Näherungsschalter - Kabel 5 m



**NJ8-E2S**  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



### SENSORIK

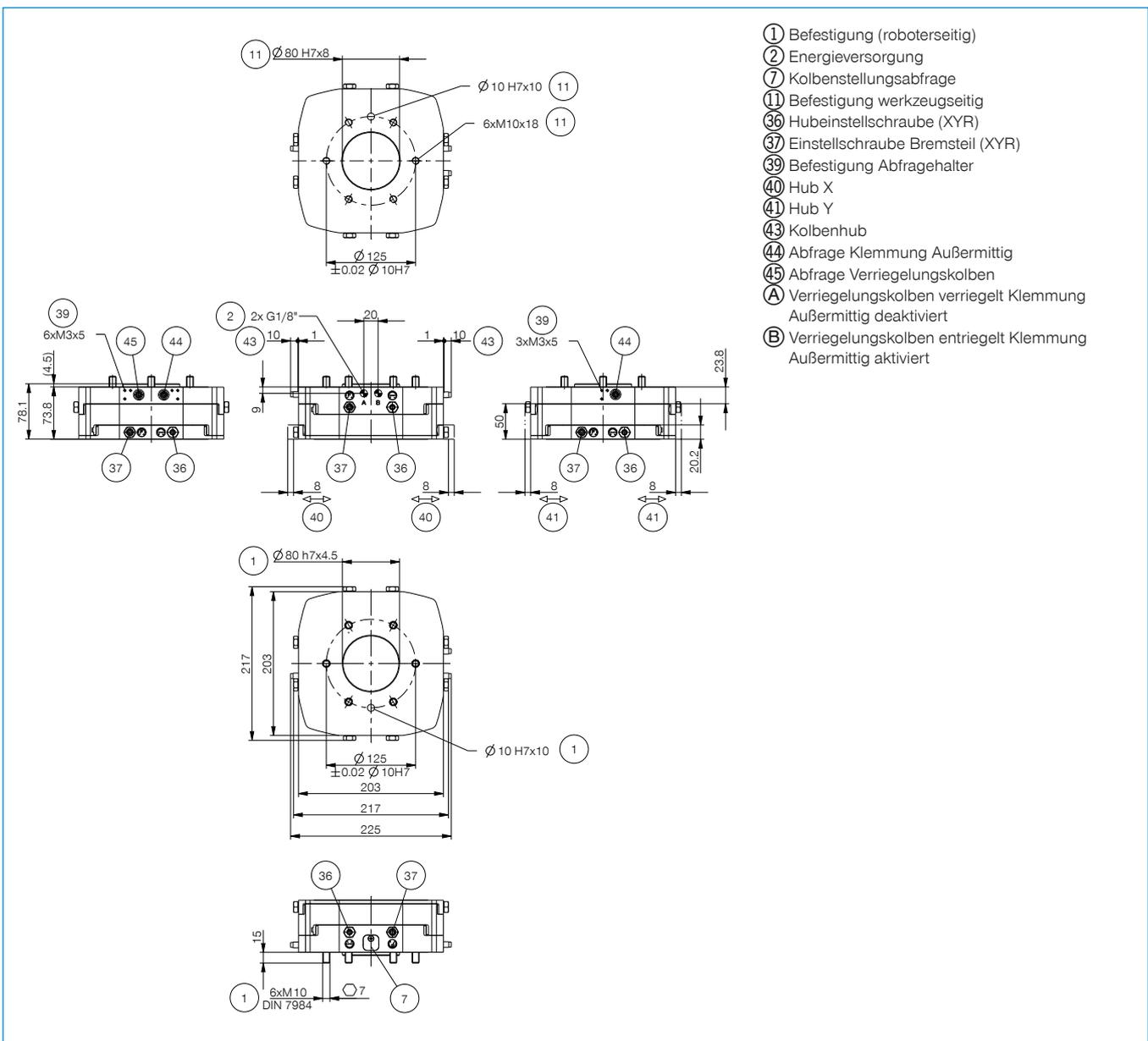


**KHA1000-8**  
Klemmhalter



**ZUB109826**  
Kolbenstellungsabfrage

Bestell-Nr.	Technische Daten
XYR1125-B	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 125
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	8,0
Haltekraft zentriert [N]	1500
Haltekraft dezentriert [N]	600
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	113
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	64
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	506,0
Gewicht [kg]	7,9



# ACHSAUSGLEICHE

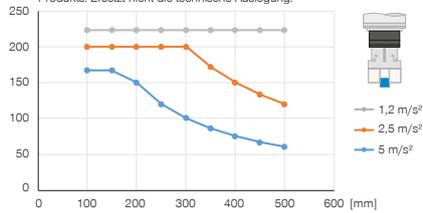
## BAUGRÖSSE XYR1160

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



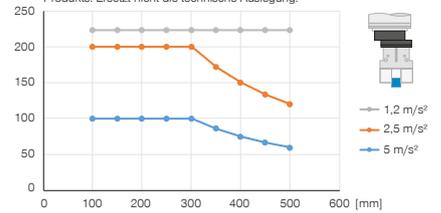
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



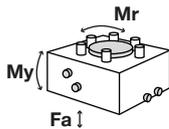
#### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

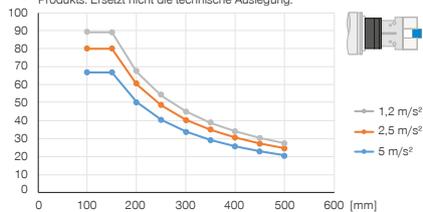
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	300
My [Nm]	300
Fa [N]	5000

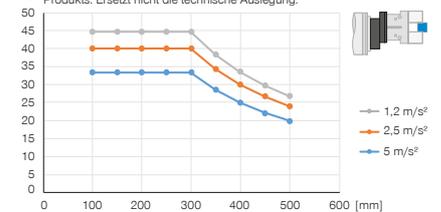
#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



3 [Stück]  
Klemmbock  
KB8K



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984100309

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### SENSORIK



**NJ8-E2**  
Induktiver Näherungsschalter - Kabel 5 m



**NJ8-E2S**  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



#### SENSORIK

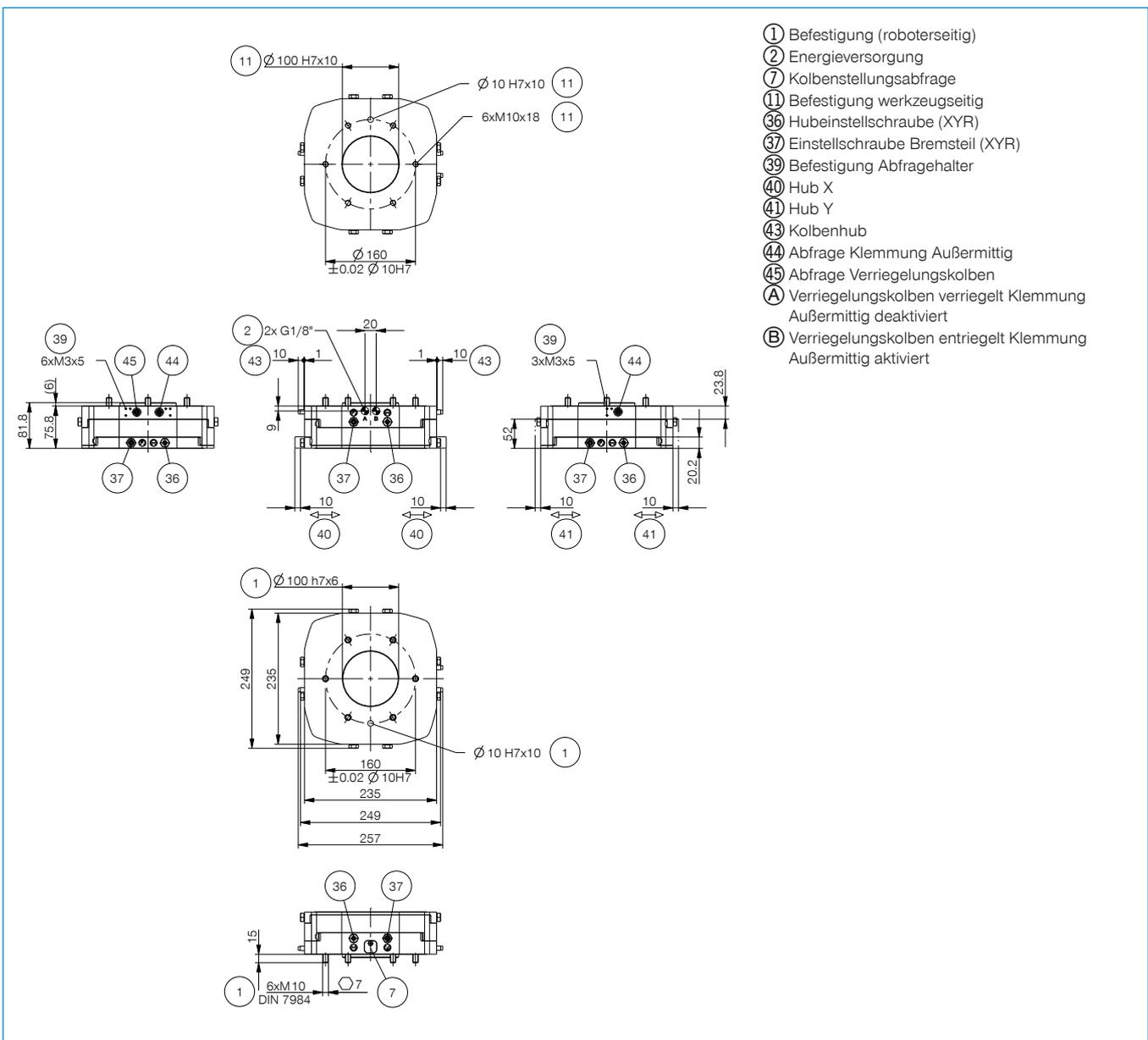


**KHA1000-8**  
Klemmhalter



**ZUB109824**  
Kolbenstellungsabfrage

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>XYR1160-B</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 160
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	10,0
Haltekraft zentriert [N]	2000
Haltekraft dezentriert [N]	1000
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	189
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	111
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	891,0
Gewicht [kg]	10



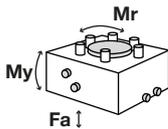
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE XYR1200

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



### Kräfte und Momente

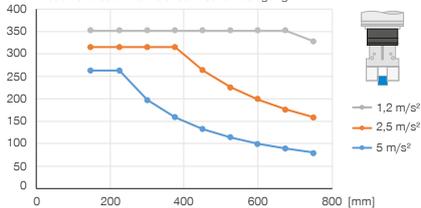
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	600
My [Nm]	600
Fa [N]	8000

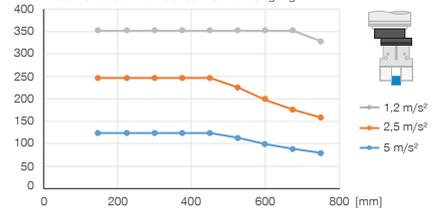
### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



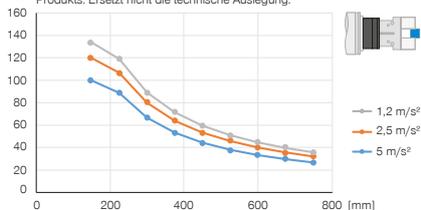
### Vertikaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



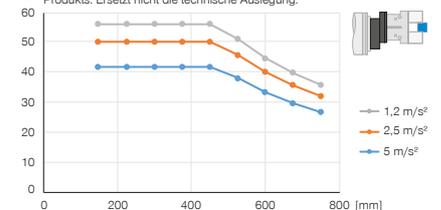
### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Horizontaler Aufbau mit dezentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm bei zentrischem Aufbau unterhalb des Produkts. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



3 [Stück]  
Klemmbock  
KB8K



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984120309

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



GV1-8X8  
Gerade-Verschraubung



WV1-8X8  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



### SENSORIK



NJ8-E2  
Induktiver Näherungsschalter - Kabel 5 m



NJ8-E2S  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8



### SENSORIK

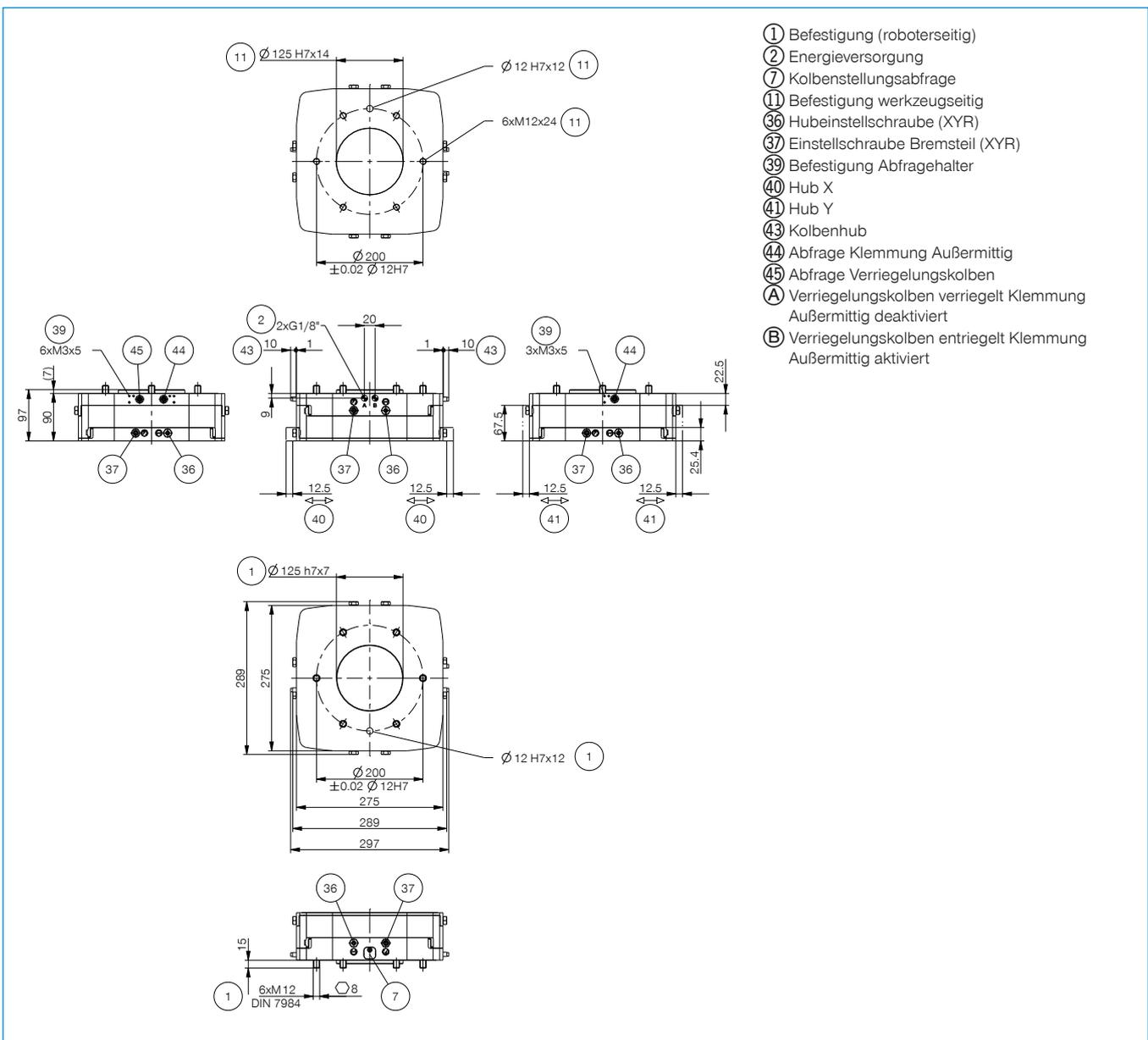


KHA1000-8  
Klemmhalter



ZUB109821  
Kolbenstellungsabfrage

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>XYR1200-B</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 200
Hub X/Y-Ebene +/- [mm]	12,5
Haltekraft zentriert [N]	3000
Haltekraft dezentriert [N]	1250
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus zentriert [cm <sup>3</sup> ]	323
Zylindervolumen pro Zyklus dezentriert [cm <sup>3</sup> ]	173
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	2217,0
Gewicht [kg]	18



# ACHSAUSGLEICHE

## SERIE ZR1000

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ Einstellbare Auslöseempfindlichkeit

Durch Steuerung des Luftdrucks können Sie die Empfindlichkeit optimal auf Ihre Anwendung abstimmen.

#### ▶ Integrierte Sensorik

Bei Auslenkung in der Z-Richtung gibt der optional verfügbare Sensor zwei teachbare Signale an die Steuerung.

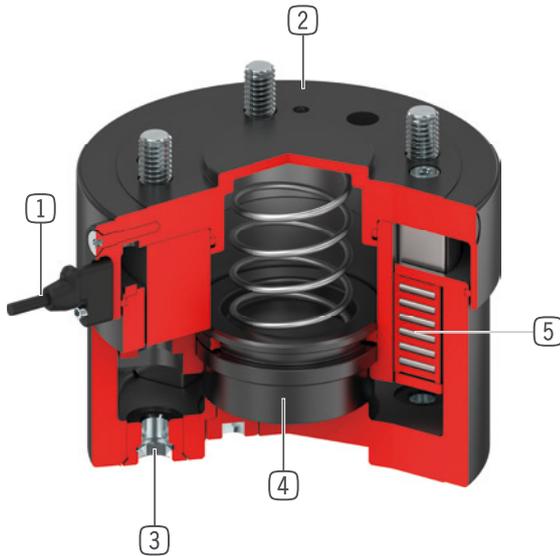
#### ▶ Pneumatische Verriegelung

Nach pneumatischer Betätigung ist der Achsausgleich in definierter Endlage verriegelt und dynamisch hoch belastbar.

### ▶ SERIENMERKMALE

Baugröße	Version
ZR1XXX	-A
 1 Mio. wartungsfreie Zyklen (max.)	●
 Magnetfeldsensor	●
 Korrosionsgeschützt	●
 Sperrluft	●
 IP 40	●

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Kolbenstellungsabfrage**
  - über Magnetfeldsensor
  - optional als Zubehör erhältlich
- ② **Robustes, leichtes Gehäuse**
  - hartbeschichtete Aluminiumlegierung
  - geringste Bauhöhe
  - IP40 Schutzklasse im Standard
- ③ **Anschlussflansch**
  - Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ④ **Verriegelungskolben**
  - einfachwirkender Pneumatikzylinder
  - mit integrierter Feder
  - verriegelt die Z-Achse
- ⑤ **Linearführung**
  - zur Aufnahme von höchsten Kräften und Momenten
  - Stahl/Stahl Führung steht für dauerhafte Präzision

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Hub in Z-Achse [mm]	Haltekraft [N]	Gewicht [kg]
ZR1040	TK 40	8	250	0,52
ZR1050	TK 50	8	500	0,67
ZR1063	TK 63	10	1000	1,1
ZR1080	TK 80	10	1500	1,8
ZR1100	TK 100	15	3000	3,1
ZR1125	TK 125	15	4500	5,1
ZR1160	TK 160	20	6500	8,9
ZR1200	TK 200	20	11500	13

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

# ACHSAUSGLEICHE

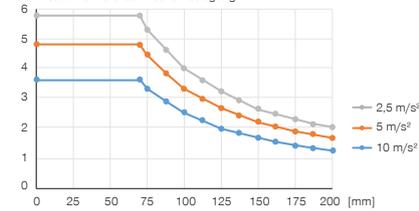
## BAUGRÖSSE ZR1040

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und dem Schwerpunktabstand zum Zentrum der Anschraubfläche. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

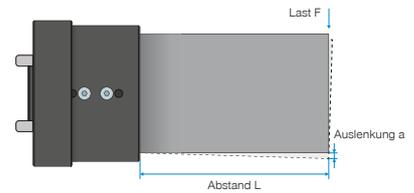
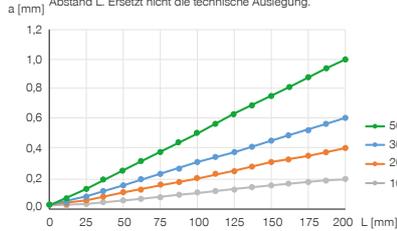
Zeigt die maximalen Kräfte und Momente



	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	20	20
My [Nm]	10	5
Fa [N]	250	250

#### Beliebige Einbaulage

Zeigt die maximale Auslenkung a in Abhängigkeit von der Last F und dem Abstand L. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Auslenkung

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000035

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



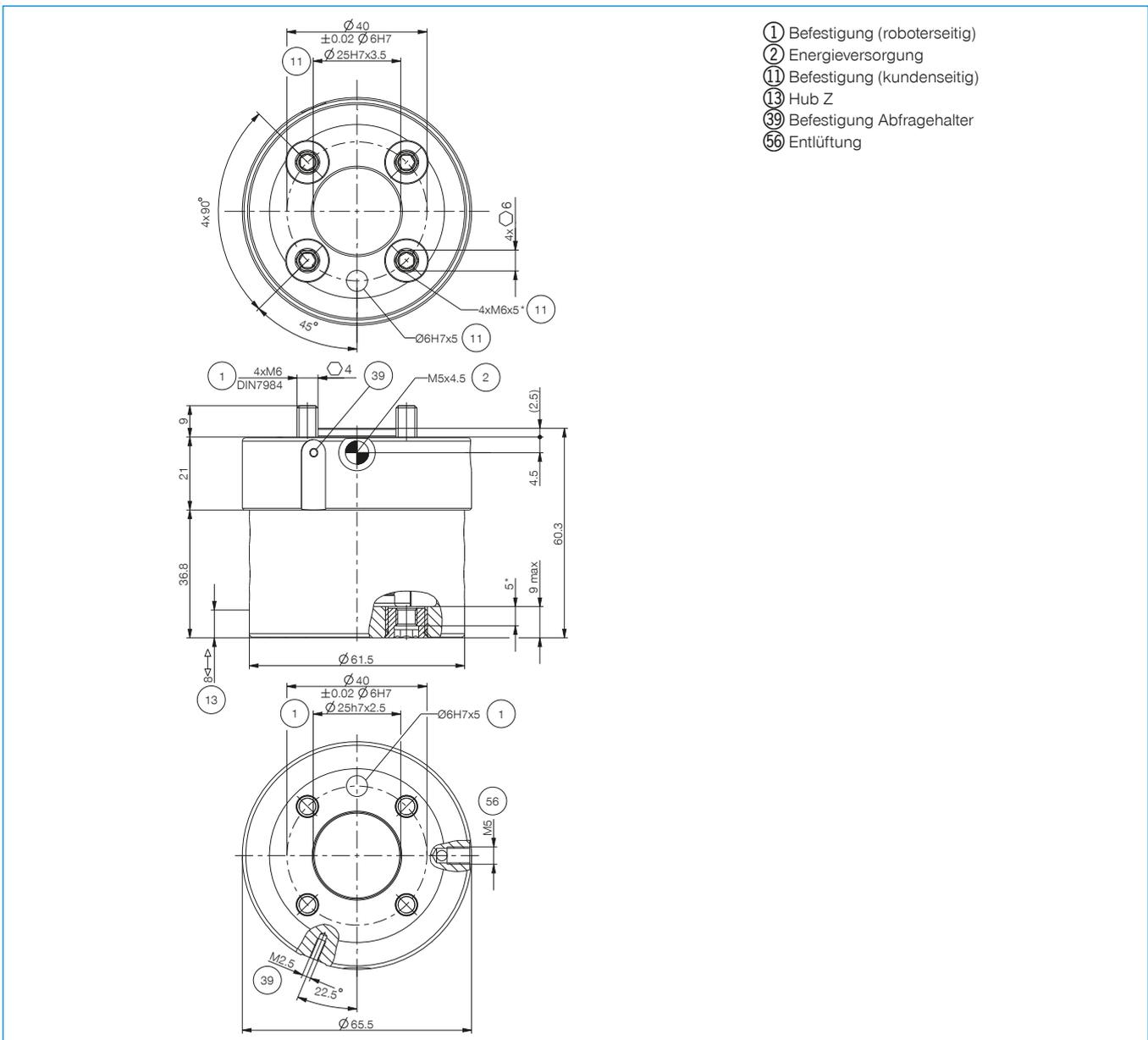
#### SENSORIK



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8



► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>ZR1040-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Hub in Z-Achse [mm]	8
Haltekraft [N]	250
Federkraft [N]	22 ... 29
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	11
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	4
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,52



# ACHSAUSGLEICHE

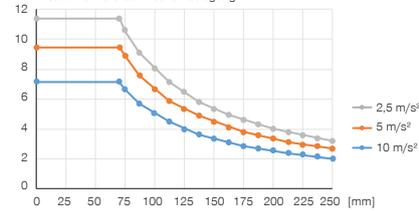
## BAUGRÖSSE ZR1050

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und dem Schwerpunktabstand zum Zentrum der Anschraubfläche. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Kräfte und Momente

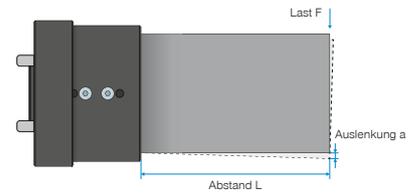
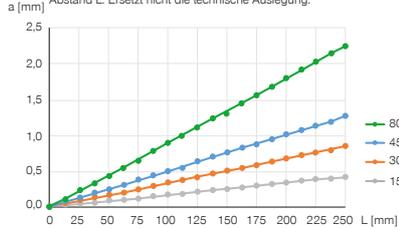
Zeigt die maximalen Kräfte und Momente



	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	40	40
My [Nm]	20	10
Fa [N]	500	500

#### Beliebige Einbaulage

Zeigt die maximale Auslenkung a in Abhängigkeit von der Last F und dem Abstand L. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



#### Auslenkung

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000035

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

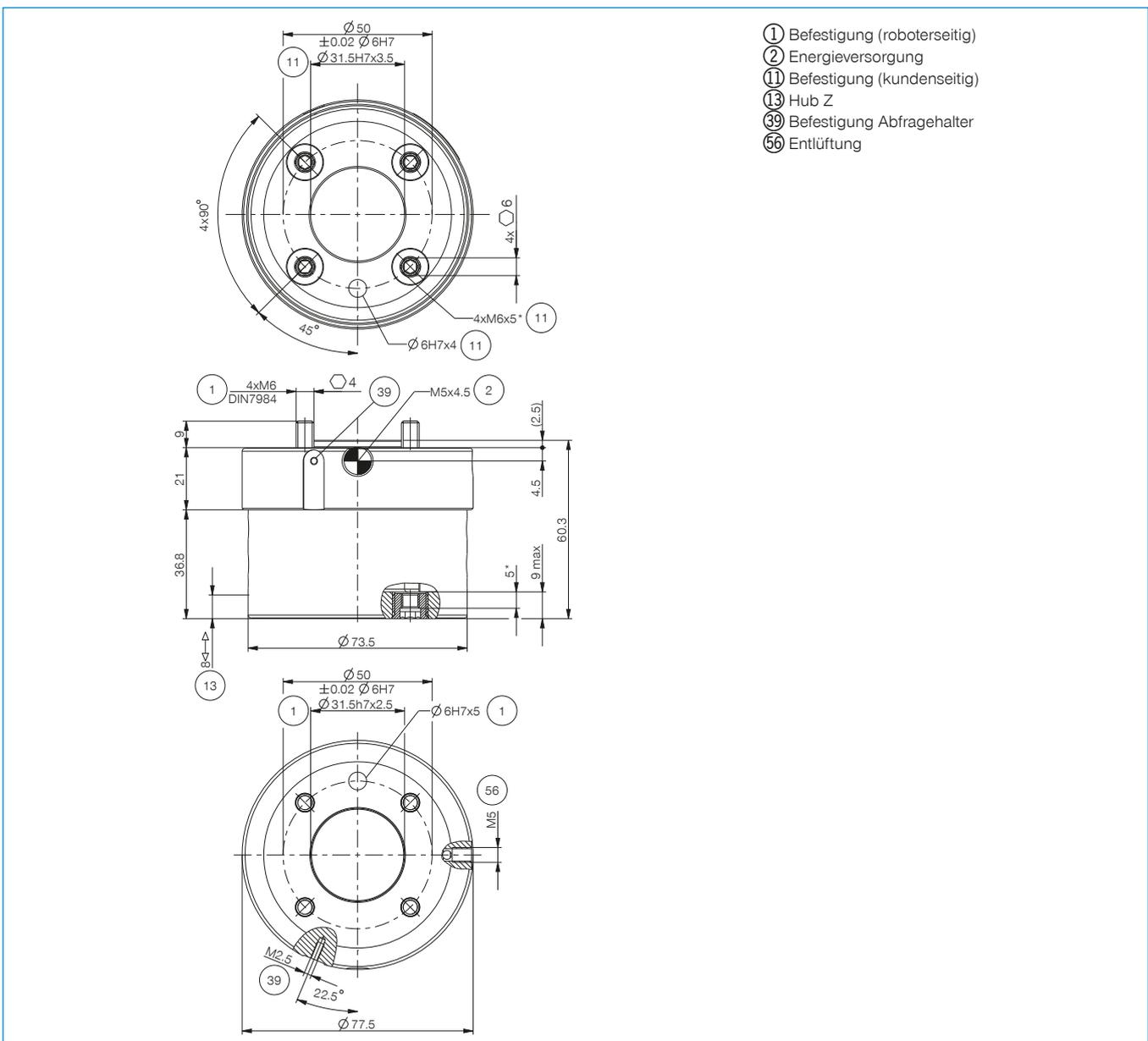


#### SENSORIK



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>ZR1050-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Hub in Z-Achse [mm]	8
Haltekraft [N]	500
Federkraft [N]	25 ... 37
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	25
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	7
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,67



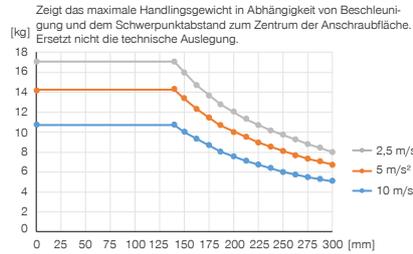
# ACHSAUSGLEICHE

## BAUGRÖSSE ZR1063

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Beliebige Einbaulage



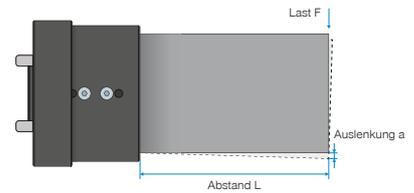
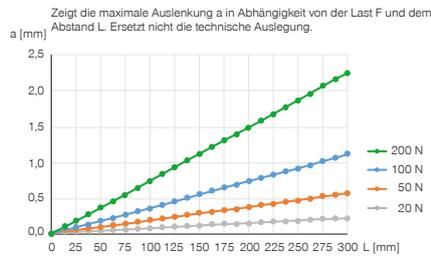
#### Kräfte und Momente

Zeigt die maximalen Kräfte und Momente



	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	120	120
My [Nm]	60	30
Fa [N]	750	750

#### Beliebige Einbaulage



#### Auslenkung

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000035

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



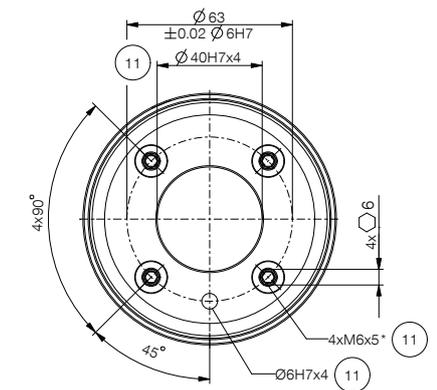
#### SENSORIK



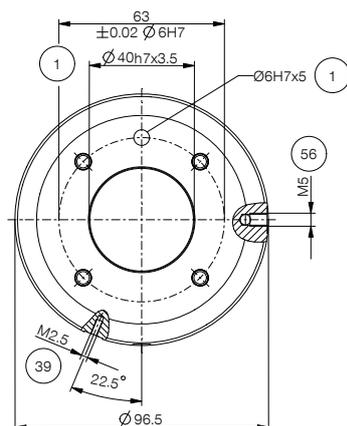
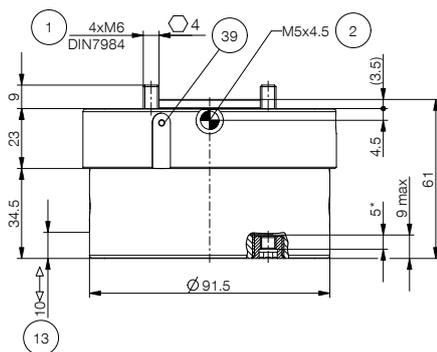
**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8



► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>ZR1063-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63
Hub in Z-Achse [mm]	10
Haltekraft [N]	1000
Federkraft [N]	50 ... 62
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	45
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	17
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,1



- ① Befestigung (roboterseitig)
- ② Energieversorgung
- ⑪ Befestigung (kundenseitig)
- ⑬ Hub Z
- ③⁹ Befestigung Abfragehalter
- ⑤⁶ Entlüftung



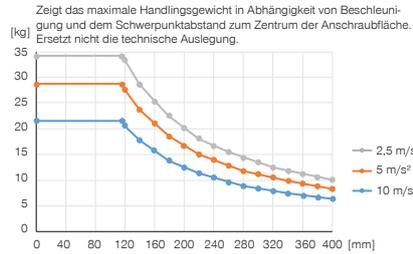
# ACHSAUSGLEICHE

## BAUGRÖSSE ZR1080

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Beliebige Einbaulage



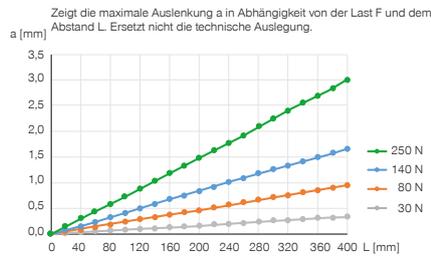
#### Kräfte und Momente

Zeigt die maximalen Kräfte und Momente

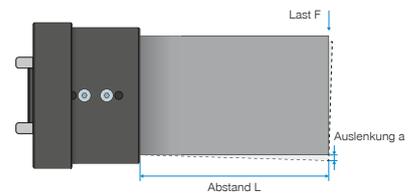


	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	200	200
My [Nm]	100	50
Fa [N]	1500	1500

#### Beliebige Einbaulage



#### Auslenkung



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000035

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

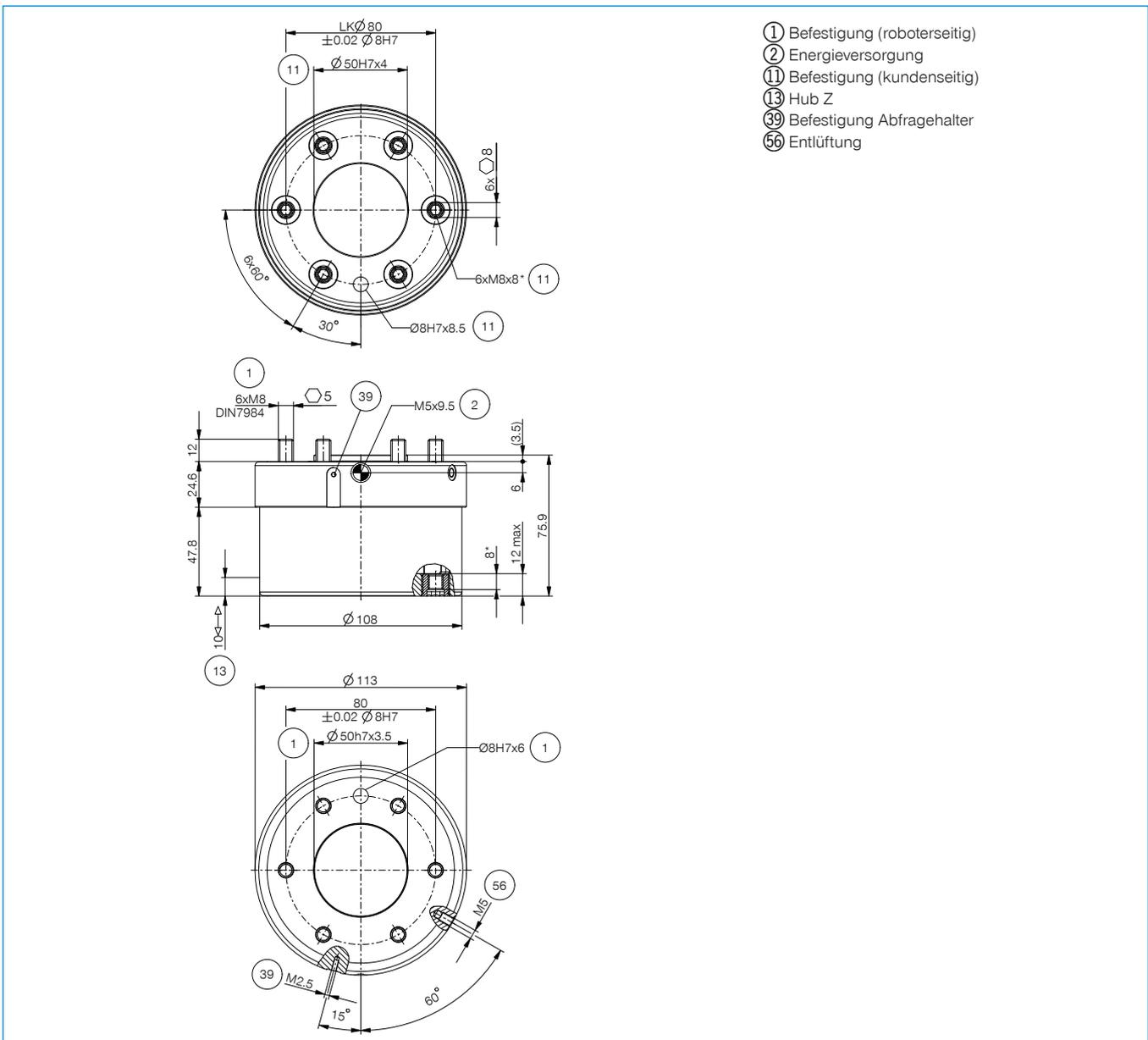


#### SENSORIK



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>ZR1080-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80
Hub in Z-Achse [mm]	10
Haltekraft [N]	1500
Federkraft [N]	60 ... 70
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	85
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	35
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,8



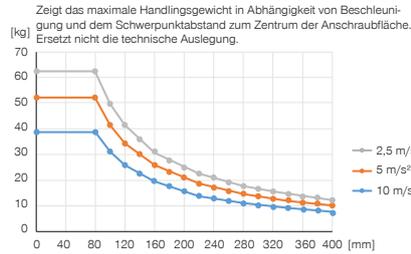
# ACHSAUSGLEICHE

## BAUGRÖSSE ZR1100

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Beliebige Einbaulage



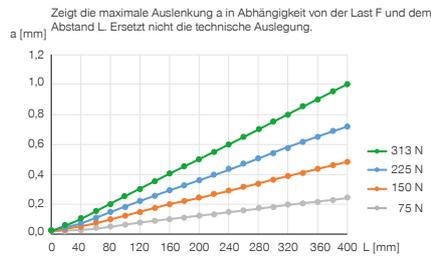
#### Kräfte und Momente

Zeigt die maximalen Kräfte und Momente

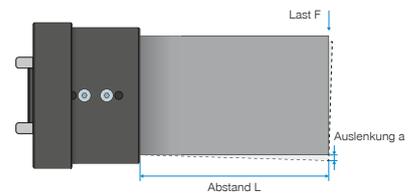


	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	250	250
My [Nm]	125	63
Fa [N]	2750	2750

#### Beliebige Einbaulage



#### Auslenkung



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000036

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



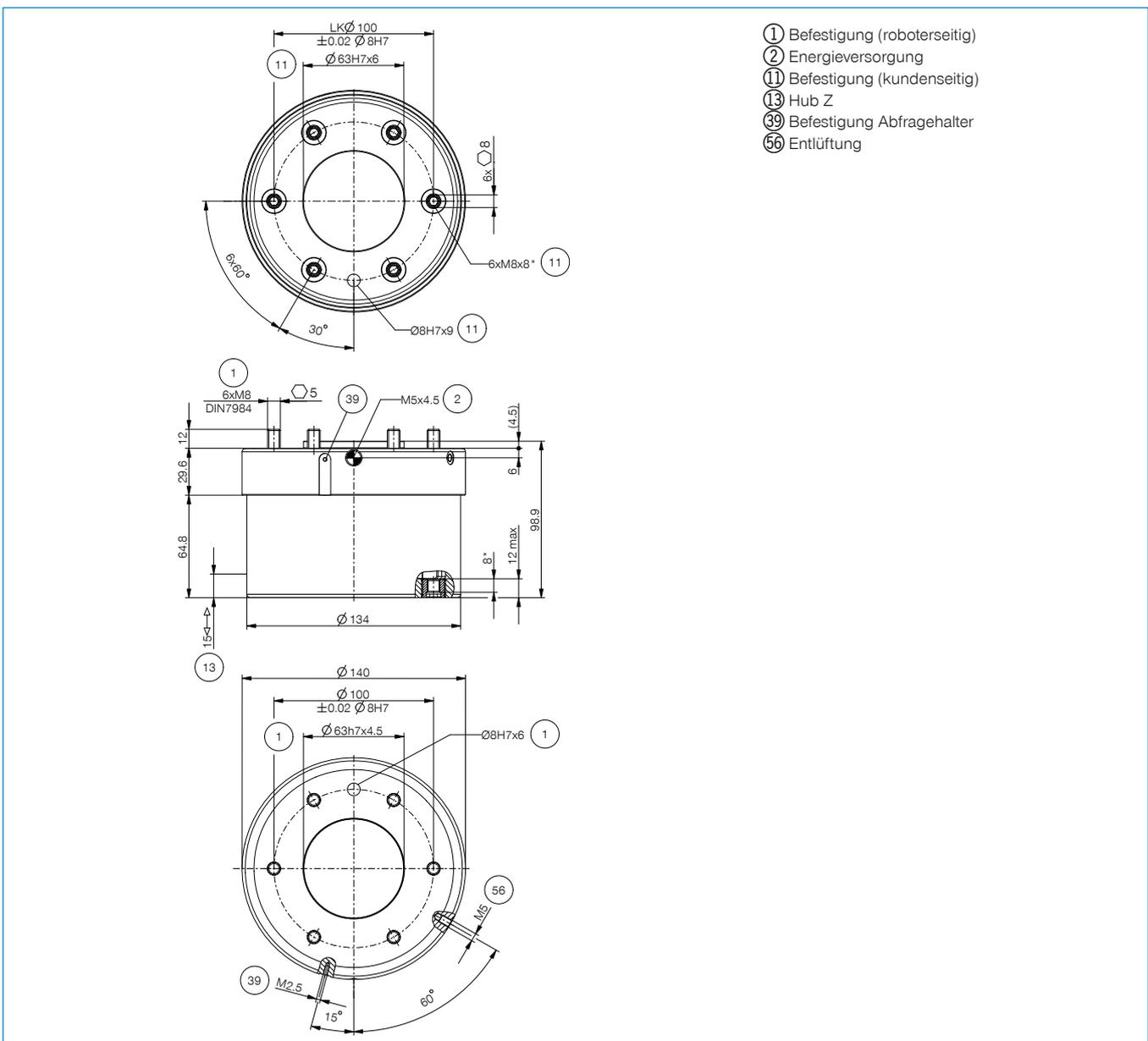
#### SENSORIK



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8



Bestell-Nr.	Technische Daten
ANSCHLUSSELEMENT NACH EN ISO 9409-1	TK 100
Hub in Z-Achse [mm]	15
Haltekraft [N]	3000
Federkraft [N]	75 ... 97
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	230
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	90
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	3,1



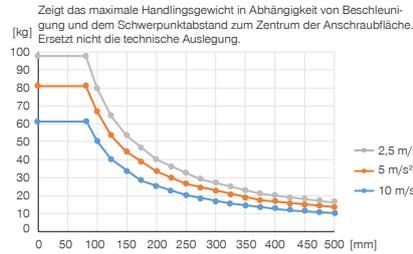
# ACHSAUSGLEICHE

## BAUGRÖSSE ZR1125

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Beliebige Einbaulage



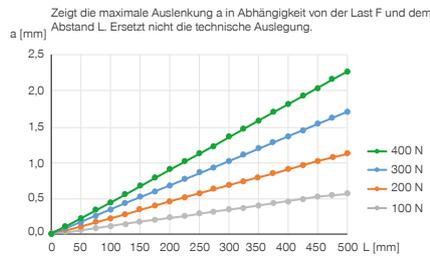
#### Kräfte und Momente

Zeigt die maximalen Kräfte und Momente

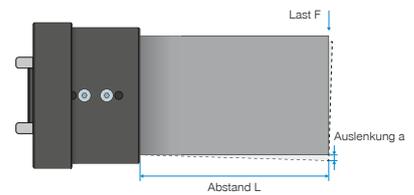


	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	400	400
My [Nm]	200	100
Fa [N]	4350	4350

#### Beliebige Einbaulage



#### Auslenkung



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000036

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



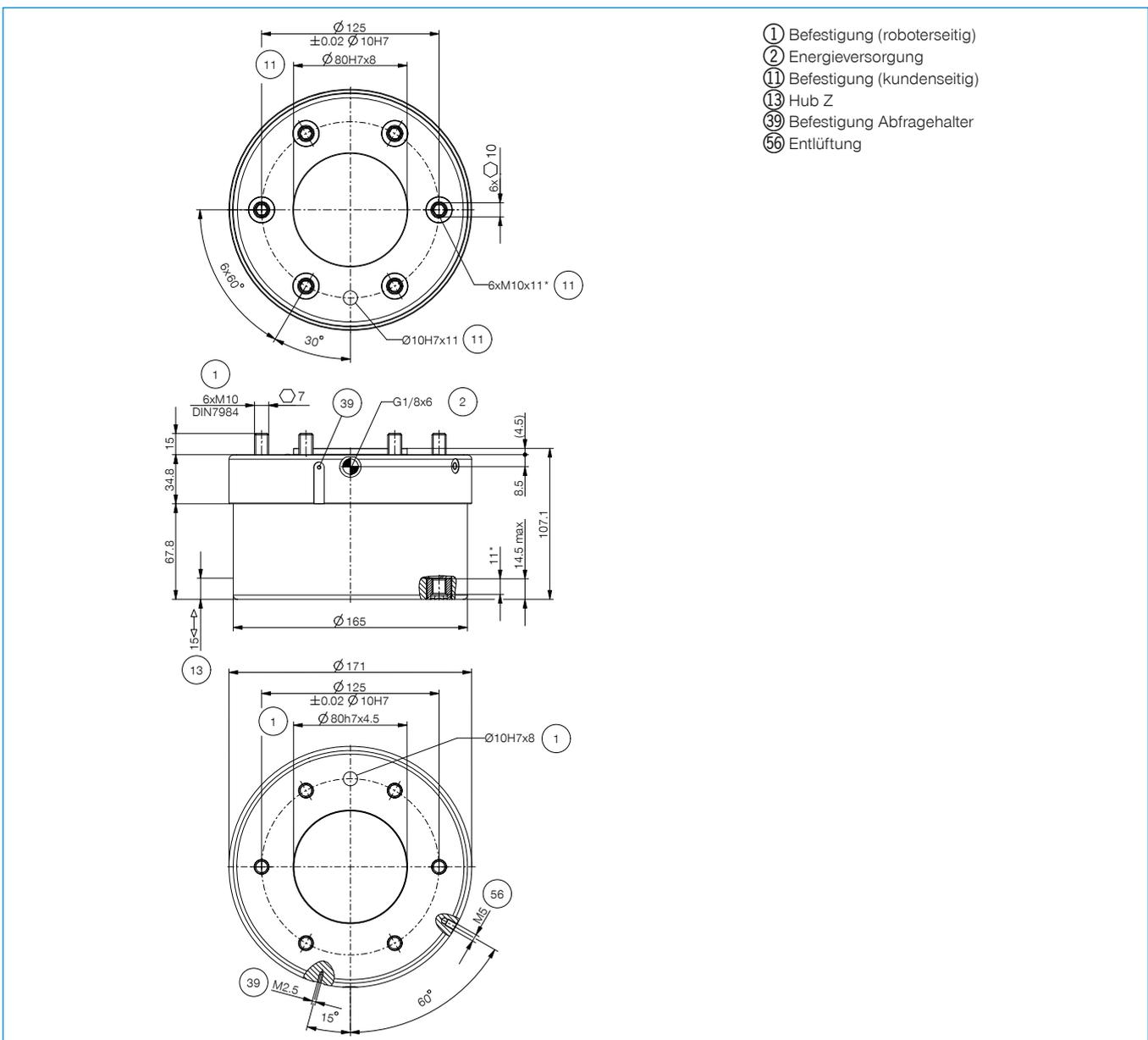
#### SENSORIK



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8



Bestell-Nr.	Technische Daten
ZR1125-A	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 125
Hub in Z-Achse [mm]	15
Haltekraft [N]	4500
Federkraft [N]	125 ... 160
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	265
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	205
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	5,1



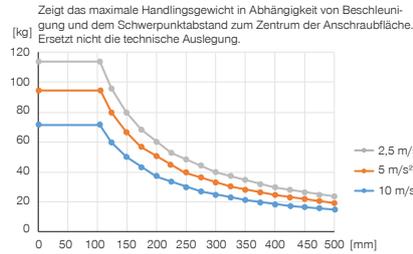
# ACHSAUSGLEICHE

## BAUGRÖSSE ZR1160

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



#### Beliebige Einbaulage



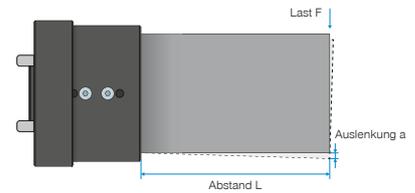
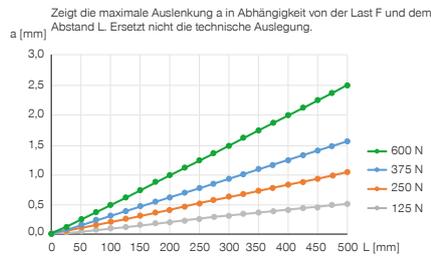
#### Kräfte und Momente

Zeigt die maximalen Kräfte und Momente



	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	600	600
My [Nm]	300	100
Fa [N]	5000	5000

#### Beliebige Einbaulage



#### Auslenkung

### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000036

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

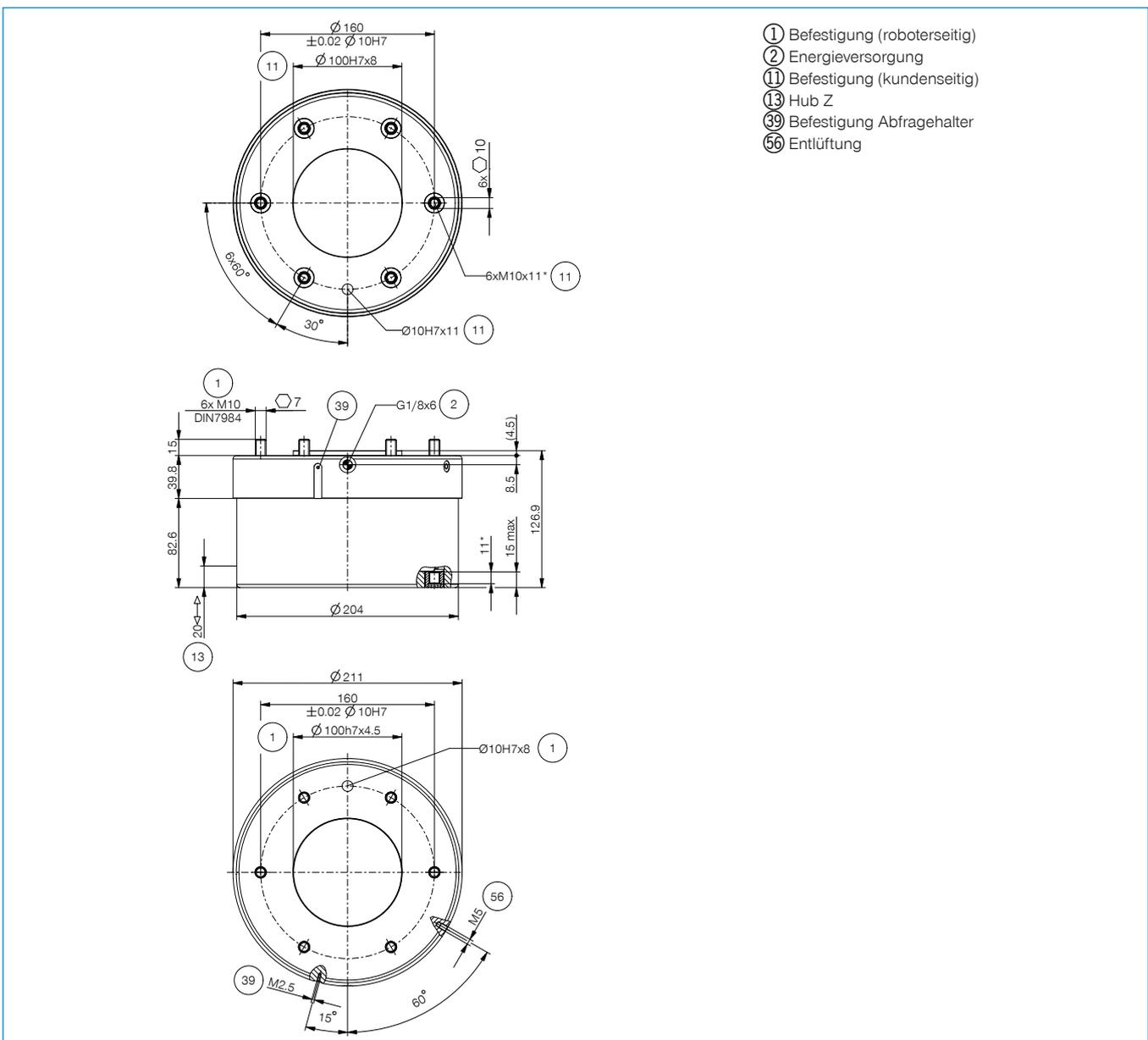


#### SENSORIK



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
ANSCHLUSSENFLENSCH NACH EN ISO 9409-1	TK 160
Hub in Z-Achse [mm]	20
Haltekraft [N]	6500
Federkraft [N]	150 ... 220
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	620
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	550
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	8,9



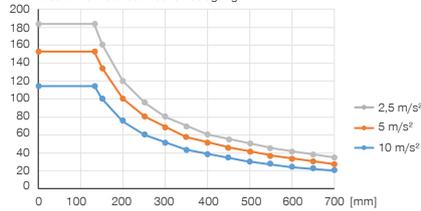
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE ZR1200

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und dem Schwerpunktabstand zum Zentrum der Anschraubfläche. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

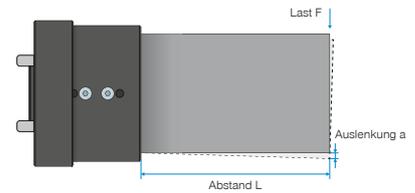
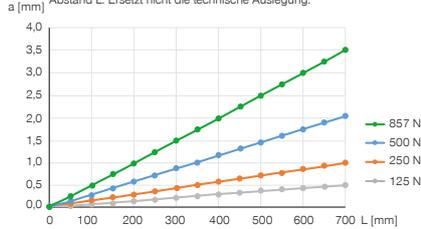
Zeigt die maximalen Kräfte und Momente



	druckbeaufschlagt	drucklos
Mr [Nm]	1200	1200
My [Nm]	600	200
Fa [N]	8000	8000

### Beliebige Einbaulage

Zeigt die maximale Auslenkung a in Abhängigkeit von der Last F und dem Abstand L. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Auslenkung

## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Sensorhalter  
ZUB000036

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500B4**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500B4**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



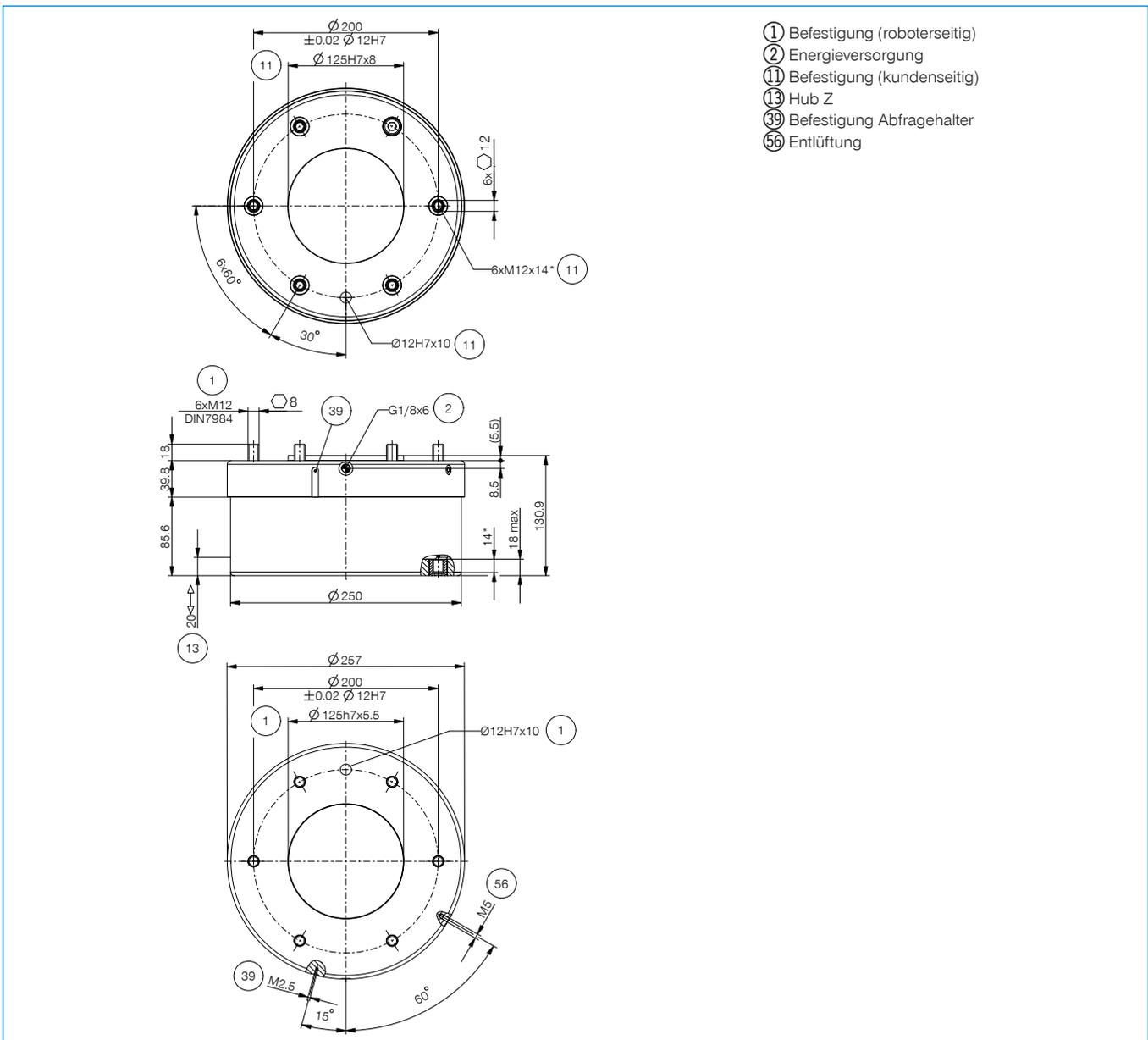
### SENSORIK



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
2-Punkt-Sensor winklig, Kabel 0,3 m - Stecker M8



Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>ZR1200-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 200
Hub in Z-Achse [mm]	20
Haltekraft [N]	11500
Federkraft [N]	250 ... 320
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	1200
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	1240
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	13



# ACHSAUSGLEICHE SERIE ARP

## ▶ PRODUKTVORTEILE



### ▶ **Zentrumsstellung verriegelbar**

Beim Verfahren Ihres Roboters können Sie den Ausgleich fixieren, so dass keine unkontrollierten Bewegungen des Werkstückes stattfinden

### ▶ **Extrem flach bauend**

Diese Bauweise reduziert die Momentenbelastung für Ihren Roboter auf ein Minimum und ermöglicht den Einsatz kleinerer, kostengünstigerer Baugrößen

### ▶ **Variable Ausgleichskräfte und Momente**

Passen Sie den Ausgleich an Ihr Handlingsgewicht an, indem Sie je nach gewünschter Steifigkeit das passende Federpaket montieren

## ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

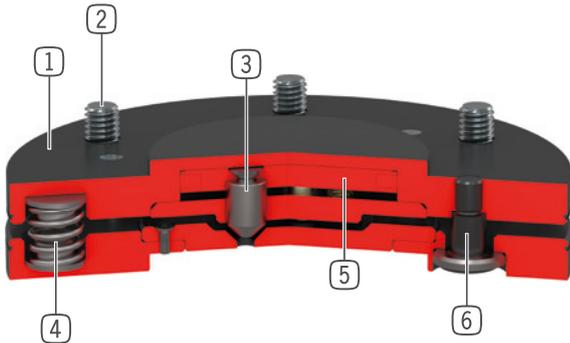


### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Robustes, leichtes Gehäuse**  
- hartbeschichtete Aluminiumlegierung
- ② **Roboterflansch**  
- Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ③ **Verriegelung**  
- 3 Verriegelungskolben  
- nitrierter Stahl
- ④ **Federpaket**  
- ab Baugröße 63, liegt ein zweites, stärkeres bei  
- ab Baugröße 100, können 3 Federn entfernt werden
- ⑤ **Verriegelungsantrieb**  
- einfachwirkender Pneumatikzylinder
- ⑥ **Führungsbolzen mit Kugelfanne**

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Auslenkung horizontal +/- [mm/°]	Auslenkung vertikal +/- [mm/°]
AR40P	TK 40	2 / 1	2 / 1
AR50P	TK 50	2 / 1	2 / 1
AR63P	TK 63	2 / 1	2 / 1
AR80P	TK 80	2 / 1	2 / 1
AR100P	TK 100	2 / 1	2 / 1
AR125P	TK 125	2 / 1	2 / 1
AR160P	TK 160	2 / 1	2 / 1

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

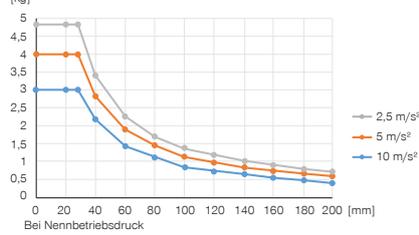
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE AR40P

## ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



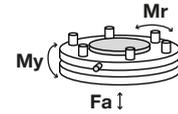
### ► Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



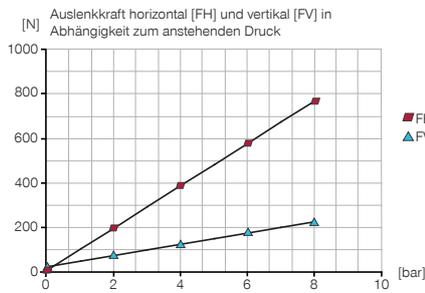
### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Achsausgleich wirken können.

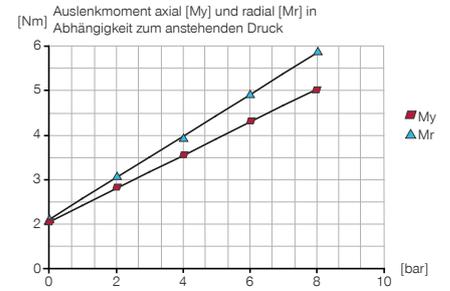


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

### ► Federpaket 1 (vormontiert)



### ► Federpaket 1 (vormontiert)



## ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984060129



4 [Stück]  
Federpaket 1 (vormontiert)  
CFED11180

## ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



WVM3  
Einschraub-Winkel-Tülle

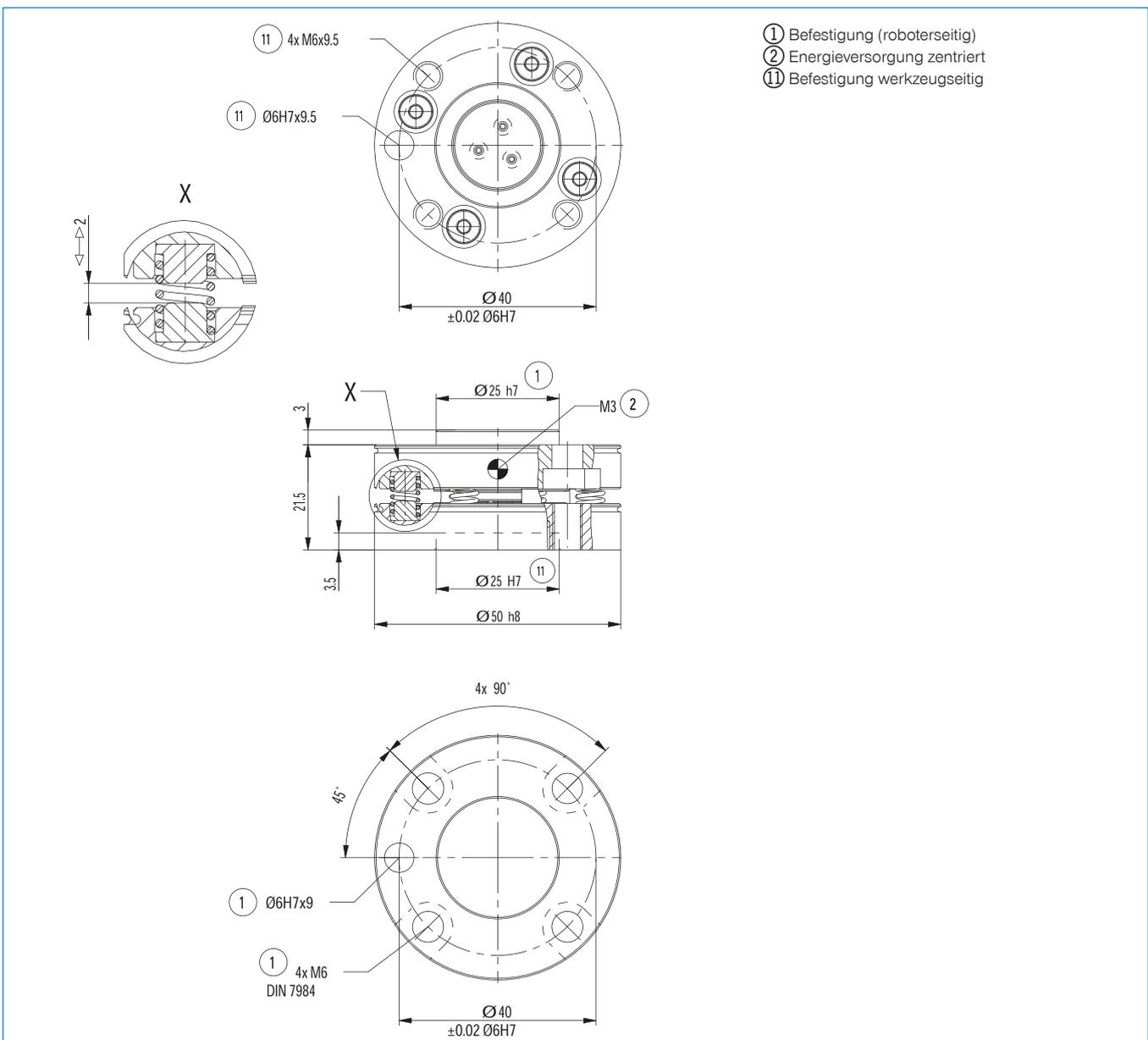


### ENERGIEVERSORGUNG



GVM3  
Einschraub-Tülle

Bestell-Nr.	Technische Daten
AR40P	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Bauhöhe [mm]	21,5
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Auslenkung horizontal +/- [°]	1
Auslenkung vertikal +/- [mm]	2
Auslenkung vertikal +/- [°]	1
Zentrierkraft beim Verriegeln [N]	170
Wiederholgenauigkeit horizontal +/- [mm/°]	0,05
Wiederholgenauigkeit vertikal +/- [mm/°]	0,05
Luftvolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	2
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	0,5
Gewicht [kg]	0,14



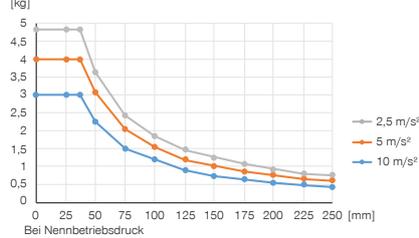
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE AR50P

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



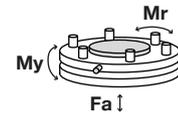
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



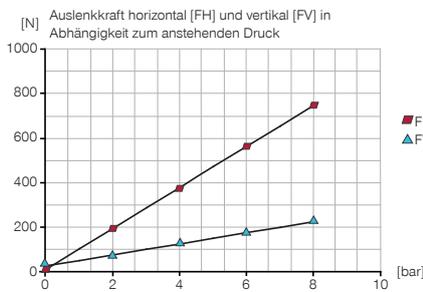
### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Achsausgleich wirken können.

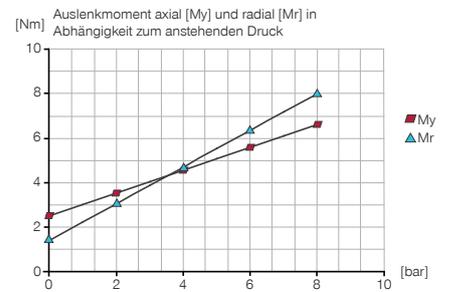


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

### Federpaket 1 (vormontiert)



### Federpaket 1 (vormontiert)



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984060129



4 [Stück]  
Federpaket 1 (vormontiert)  
CFED11180

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ENERGIEVERSORGUNG



WVM3  
Einschraub-Winkel-Tülle

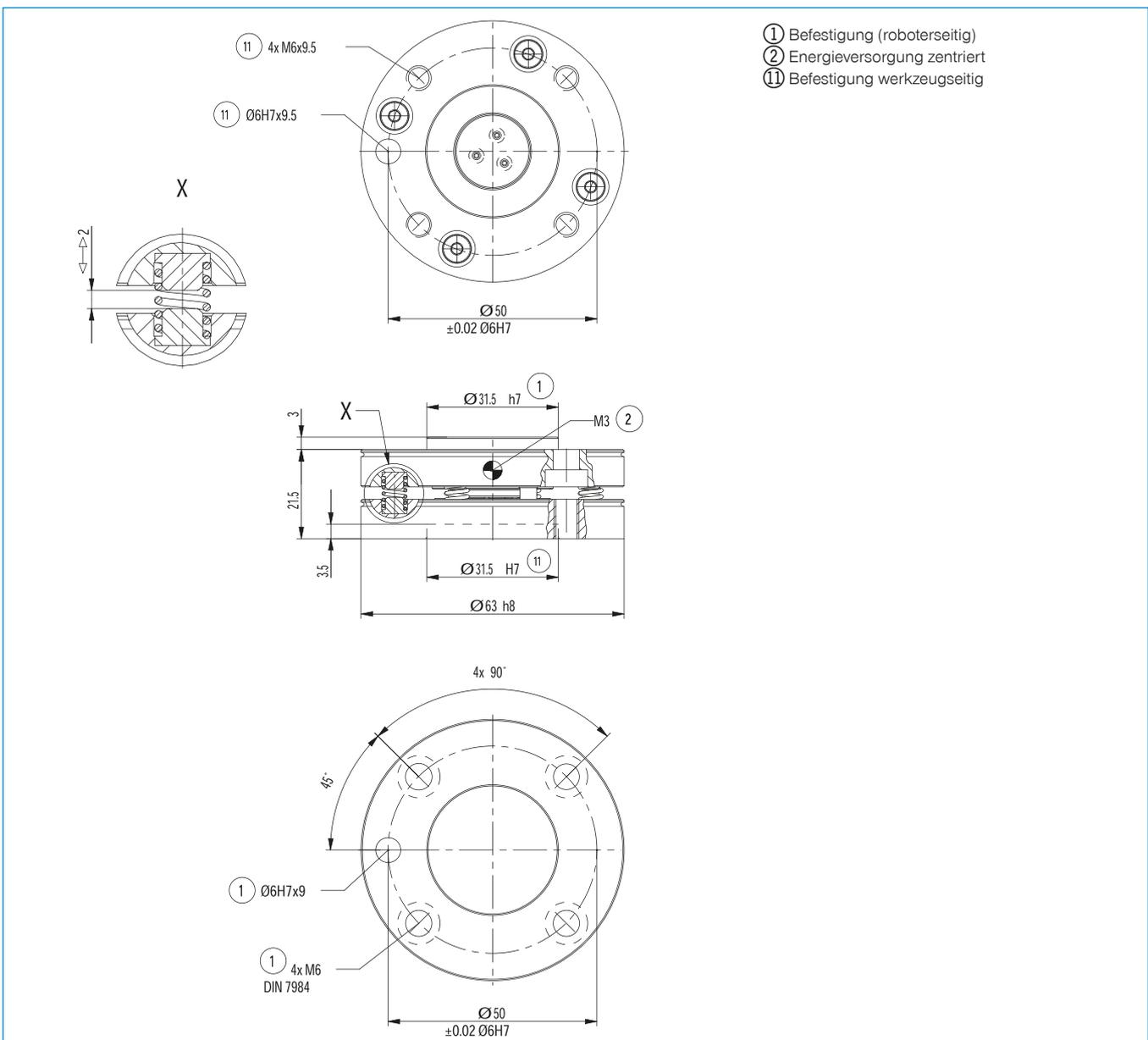


### ENERGIEVERSORGUNG



GVM3  
Einschraub-Tülle

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>AR50P</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Bauhöhe [mm]	21,5
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Auslenkung horizontal +/- [°]	1
Auslenkung vertikal +/- [mm]	2
Auslenkung vertikal +/- [°]	1
Zentrierkraft beim Verriegeln [N]	170
Wiederholgenauigkeit horizontal +/- [mm/°]	0,05
Wiederholgenauigkeit vertikal +/- [mm/°]	0,05
Luftvolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	2
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	1,1
Gewicht [kg]	0,2



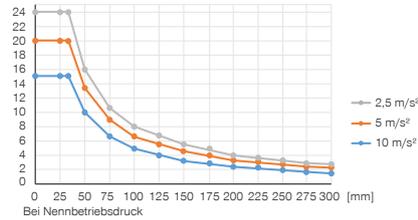
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE AR63P

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



### Beliebige Einbaulage

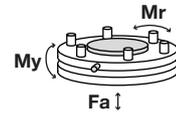
Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.  
[kg]



Bei Nennbetriebsdruck

### Kräfte und Momente

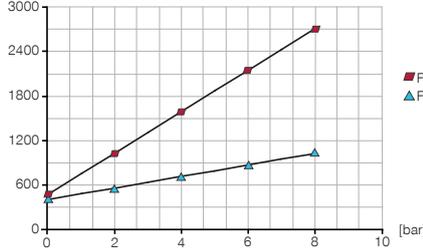
Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Achsausgleich wirken können.



Mr [Nm]	300
My [Nm]	300
Fa [N]	1500

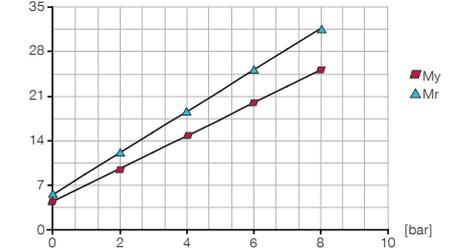
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



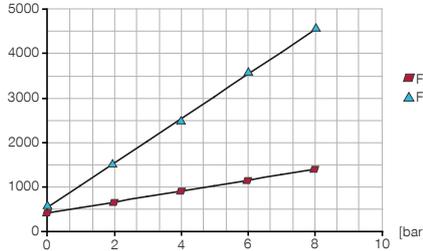
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



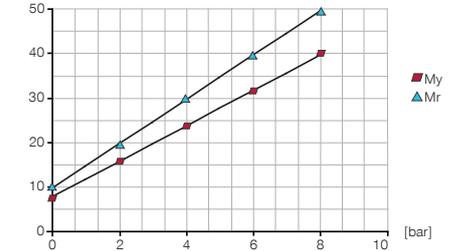
### Federpaket 2

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



### Federpaket 2

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C7984060149**



4 [Stück]  
Federpaket 1 (vormontiert)  
**CFED63000**



4 [Stück]  
Federpaket 2  
**CFED63010**

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



**ENERGIEVERSORGUNG**



**ENERGIEVERSORGUNG**

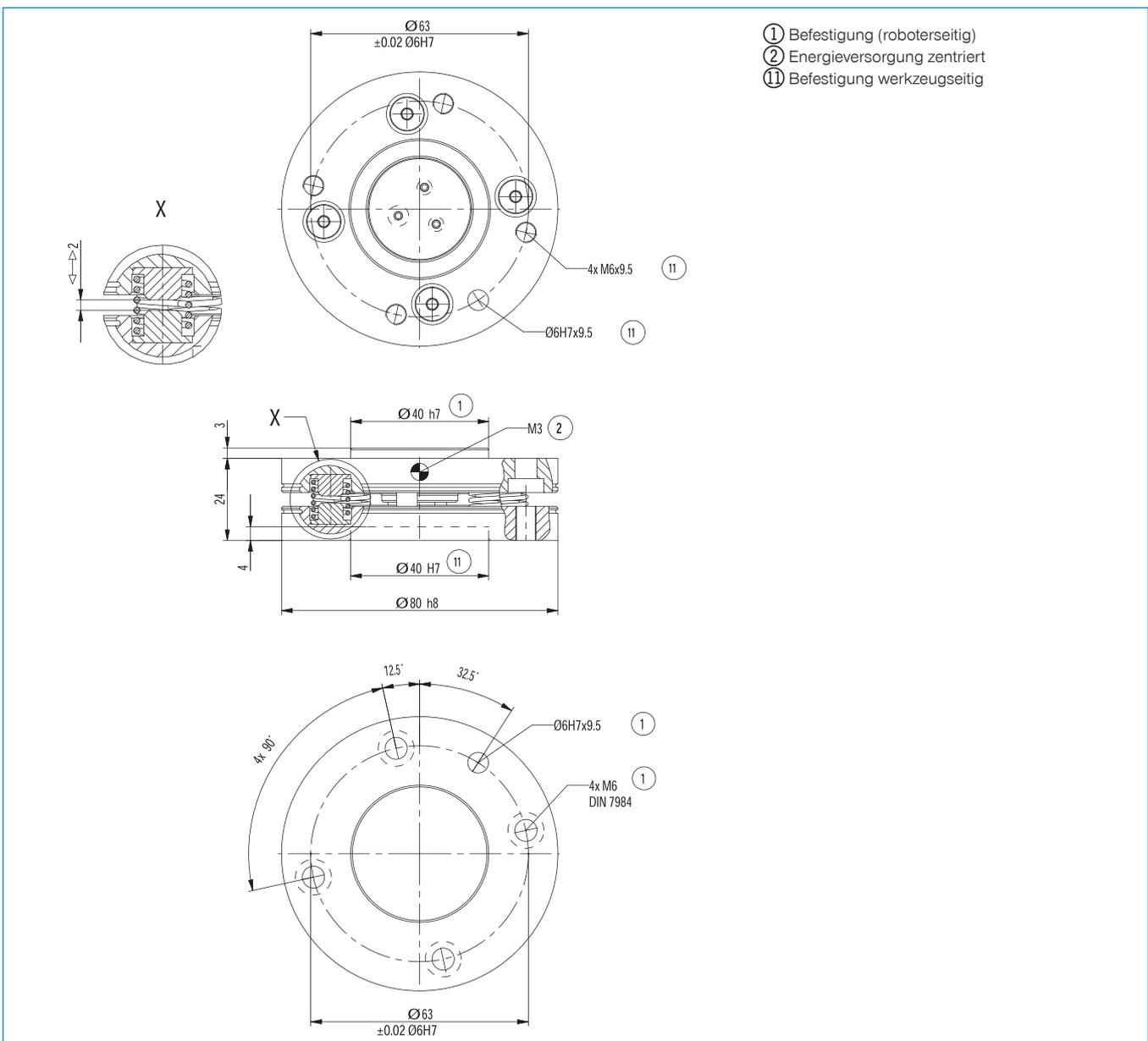


**WVM3**  
Einschraub-Winkel-Tülle



**GVM3**  
Einschraub-Tülle

Bestell-Nr.	Technische Daten
AR63P	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63
Bauhöhe [mm]	24
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Auslenkung horizontal +/- [°]	1
Auslenkung vertikal +/- [mm]	2
Auslenkung vertikal +/- [°]	1
Zentrierkraft beim Verriegeln [N]	600
Wiederholgenauigkeit horizontal +/- [mm/°]	0,05
Wiederholgenauigkeit vertikal +/- [mm/°]	0,05
Luftvolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	3,6
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	2,8
Gewicht [kg]	0,39



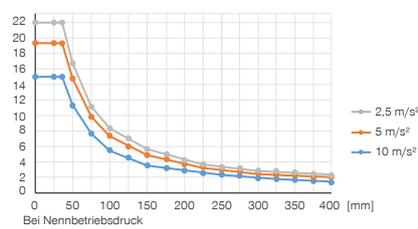
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE AR80P

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



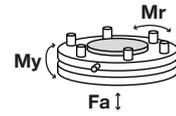
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

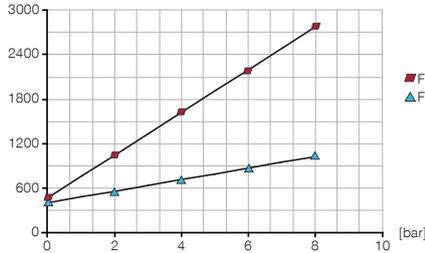
Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Achsausgleich wirken können.



Mr [Nm]	300
My [Nm]	300
Fa [N]	1500

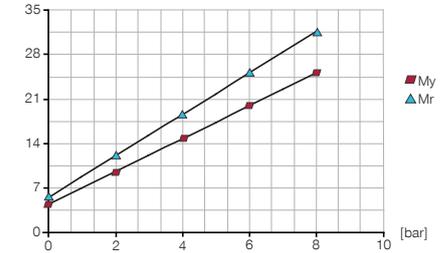
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



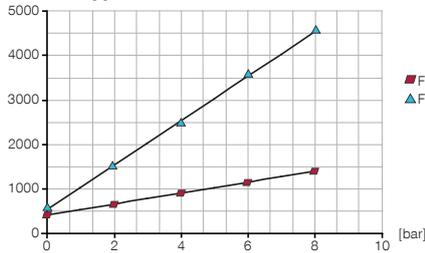
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



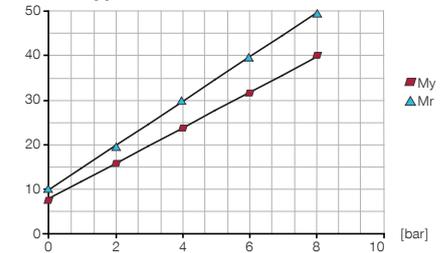
### Federpaket 2

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



### Federpaket 2

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984080169



6 [Stück]  
Federpaket 1 (vormontiert)  
CFED63000



6 [Stück]  
Federpaket 2  
CFED63010

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



ENERGIEVERSORGUNG



ENERGIEVERSORGUNG

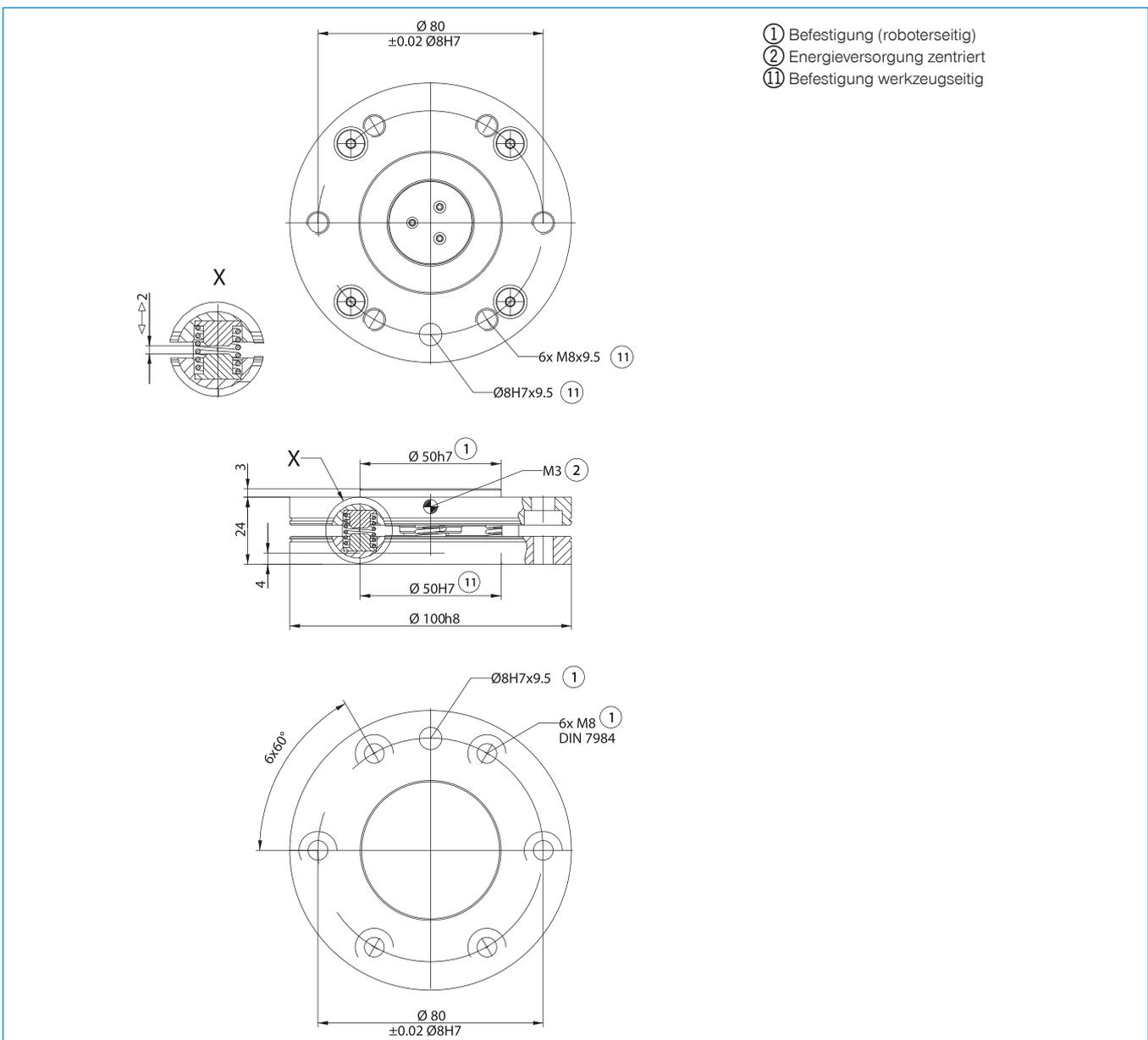


WVM3  
Einschraub-Winkel-Tülle



GVM3  
Einschraub-Tülle

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>AR80P</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80
Bauhöhe [mm]	24
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Auslenkung horizontal +/- [°]	1
Auslenkung vertikal +/- [mm]	2
Auslenkung vertikal +/- [°]	1
Zentrierkraft beim Verriegeln [N]	600
Wiederholgenauigkeit horizontal +/- [mm/°]	0,05
Wiederholgenauigkeit vertikal +/- [mm/°]	0,05
Luftvolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	3,6
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	6,2
Gewicht [kg]	0,58



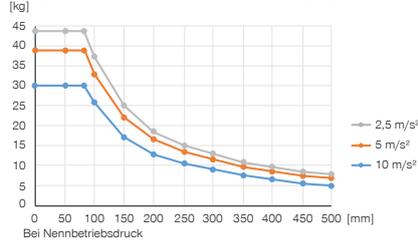
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE AR100P

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



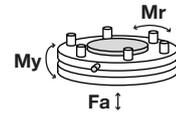
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

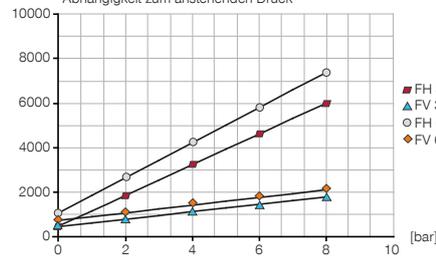
Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Achsausgleich wirken können.



Mr [Nm]	500
My [Nm]	500
Fa [N]	2100

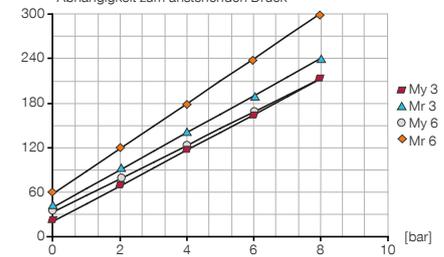
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



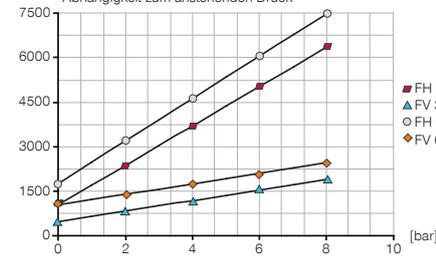
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



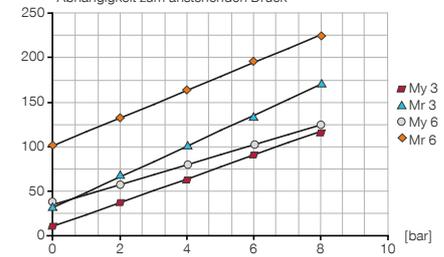
### Federpaket 2

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



### Federpaket 2

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN

6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C7984080169**

6 [Stück]  
Federpaket 1 (vormontiert)  
**CFED10050**

6 [Stück]  
Federpaket 2  
**CFED10060**

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG

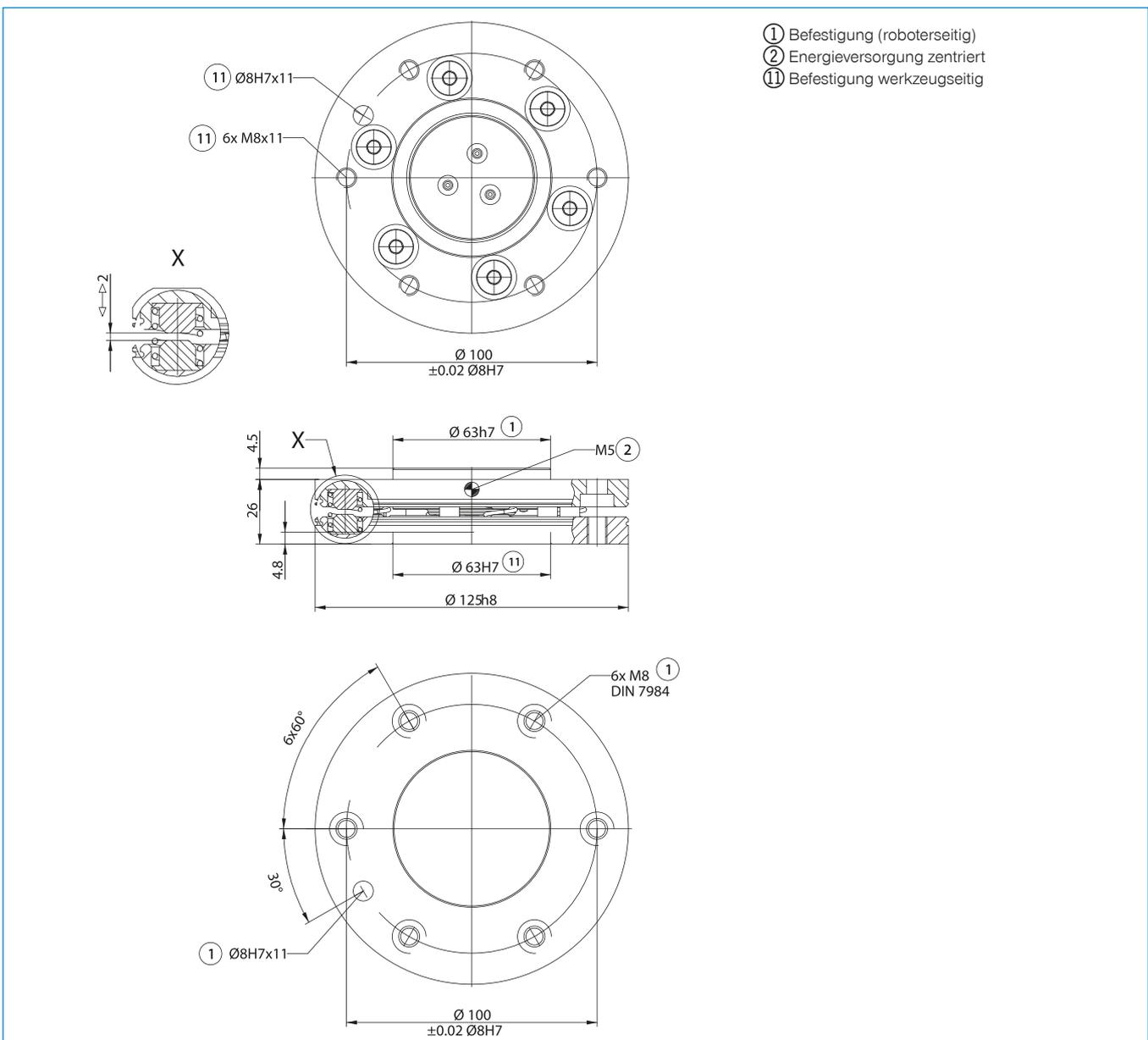
**ENERGIEVERSORGUNG**

**ENERGIEVERSORGUNG**

**GVM5**  
Gerade-Verschraubung

**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	Technische Daten
AR100P	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 100
Bauhöhe [mm]	26
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Auslenkung horizontal +/- [°]	1
Auslenkung vertikal +/- [mm]	2
Auslenkung vertikal +/- [°]	1
Zentrierkraft beim Verriegeln [N]	1400
Wiederholgenauigkeit horizontal +/- [mm/°]	0,05
Wiederholgenauigkeit vertikal +/- [mm/°]	0,05
Luftvolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	8,5
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	17
Gewicht [kg]	1,1



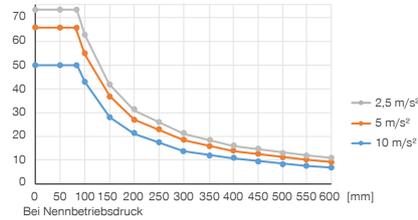
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE AR125P

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



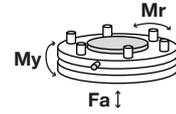
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

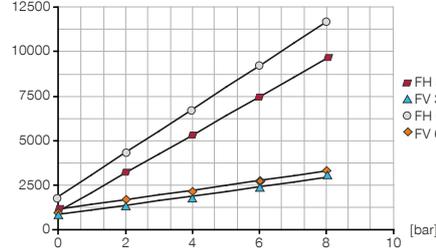
Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Achsausgleich wirken können.



Mr [Nm]	900
My [Nm]	900
Fa [N]	7000

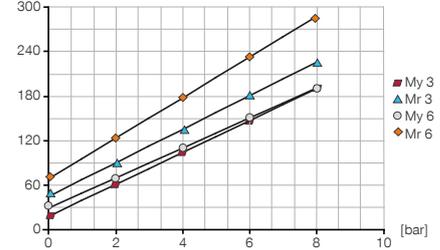
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



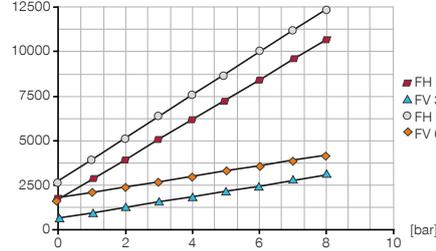
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



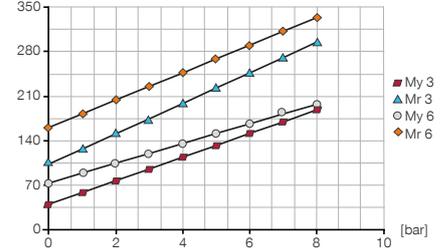
### Federpaket 2

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



### Federpaket 2

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C7984080169**



6 [Stück]  
Federpaket 1 (vormontiert)  
**CFED12500**



6 [Stück]  
Federpaket 2  
**CFED12510**

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



**ENERGIEVERSORGUNG**



**ENERGIEVERSORGUNG**

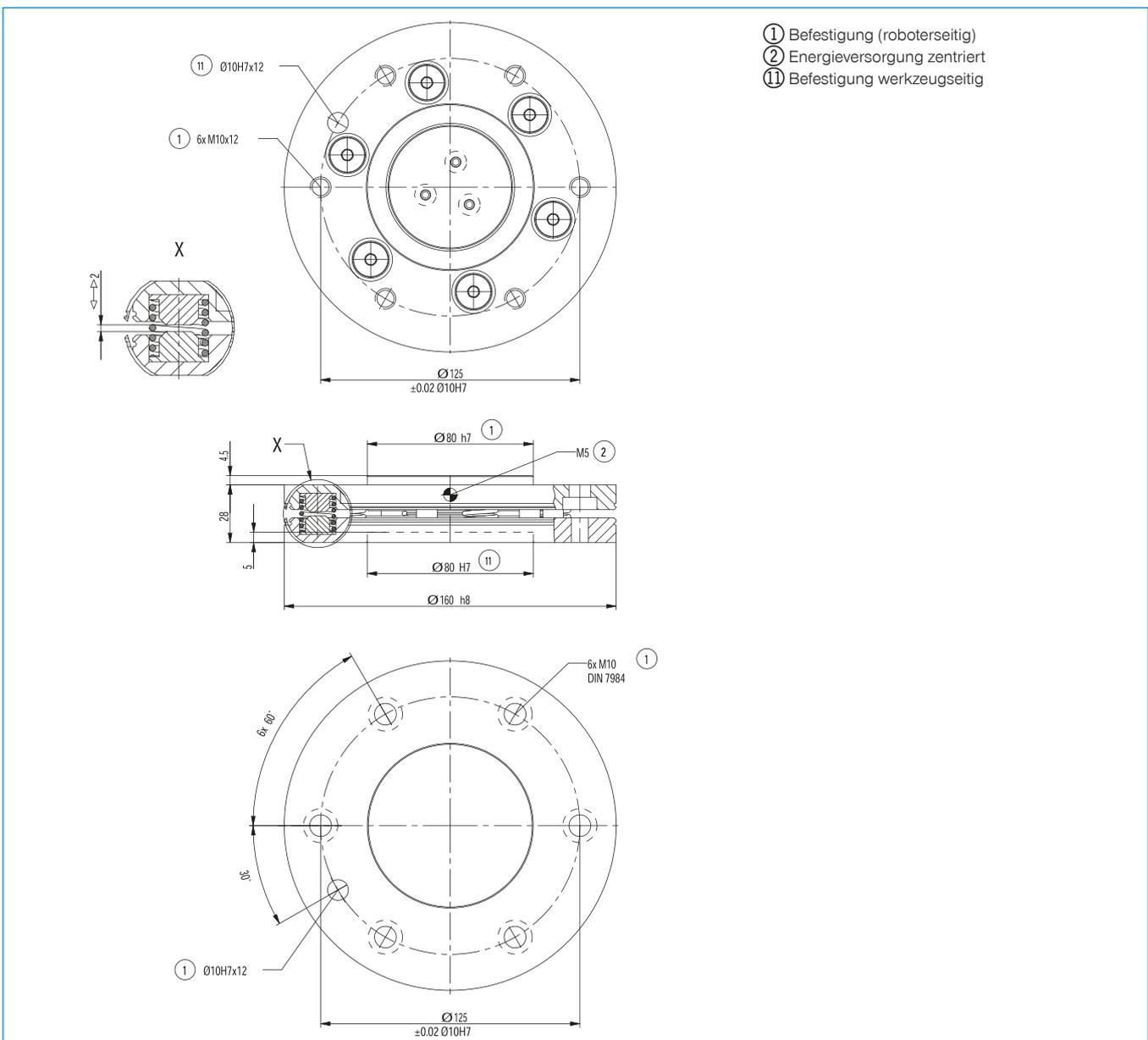


**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	Technische Daten
AR125P	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 125
Bauhöhe [mm]	28
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Auslenkung horizontal +/- [°]	1
Auslenkung vertikal +/- [mm]	2
Auslenkung vertikal +/- [°]	1
Zentrierkraft beim Verriegeln [N]	3000
Wiederholgenauigkeit horizontal +/- [mm/°]	0,05
Wiederholgenauigkeit vertikal +/- [mm/°]	0,05
Luftvolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	14
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	61
Gewicht [kg]	2



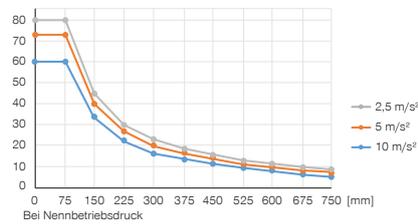
# ACHSAUSGLEICHE BAUGRÖSSE AR160P

## PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



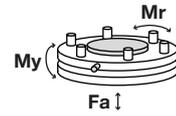
### Beliebige Einbaulage

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm. Ersetzt nicht die technische Auslegung.



### Kräfte und Momente

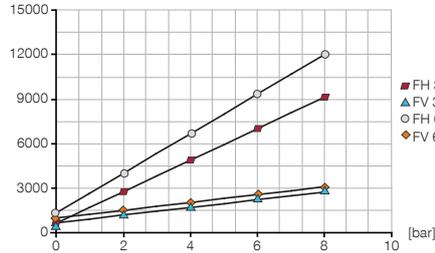
Zeigt statische Kräfte und Momente, die auf den Achsausgleich wirken können.



Mr [Nm]	900
My [Nm]	900
Fa [N]	7000

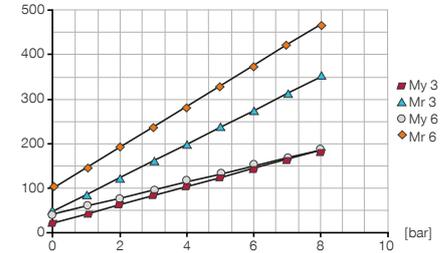
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



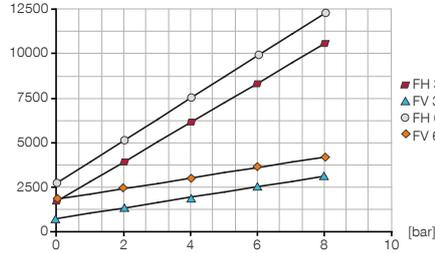
### Federpaket 1 (vormontiert)

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



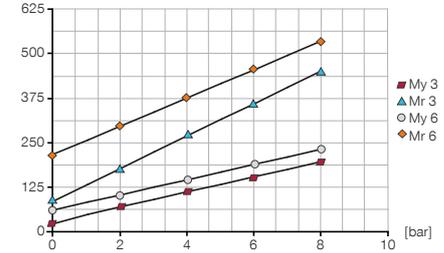
### Federpaket 2

Auslenkraft horizontal [FH] und vertikal [FV] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



### Federpaket 2

Auslenmoment axial [My] und radial [Mr] in Abhängigkeit zum anstehenden Druck



## IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
C7984100209



6 [Stück]  
Federpaket 1 (vormontiert)  
CFED12500



6 [Stück]  
Federpaket 2  
CFED12510

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



ENERGIEVERSORGUNG



GVM5  
Gerade-Verschraubung



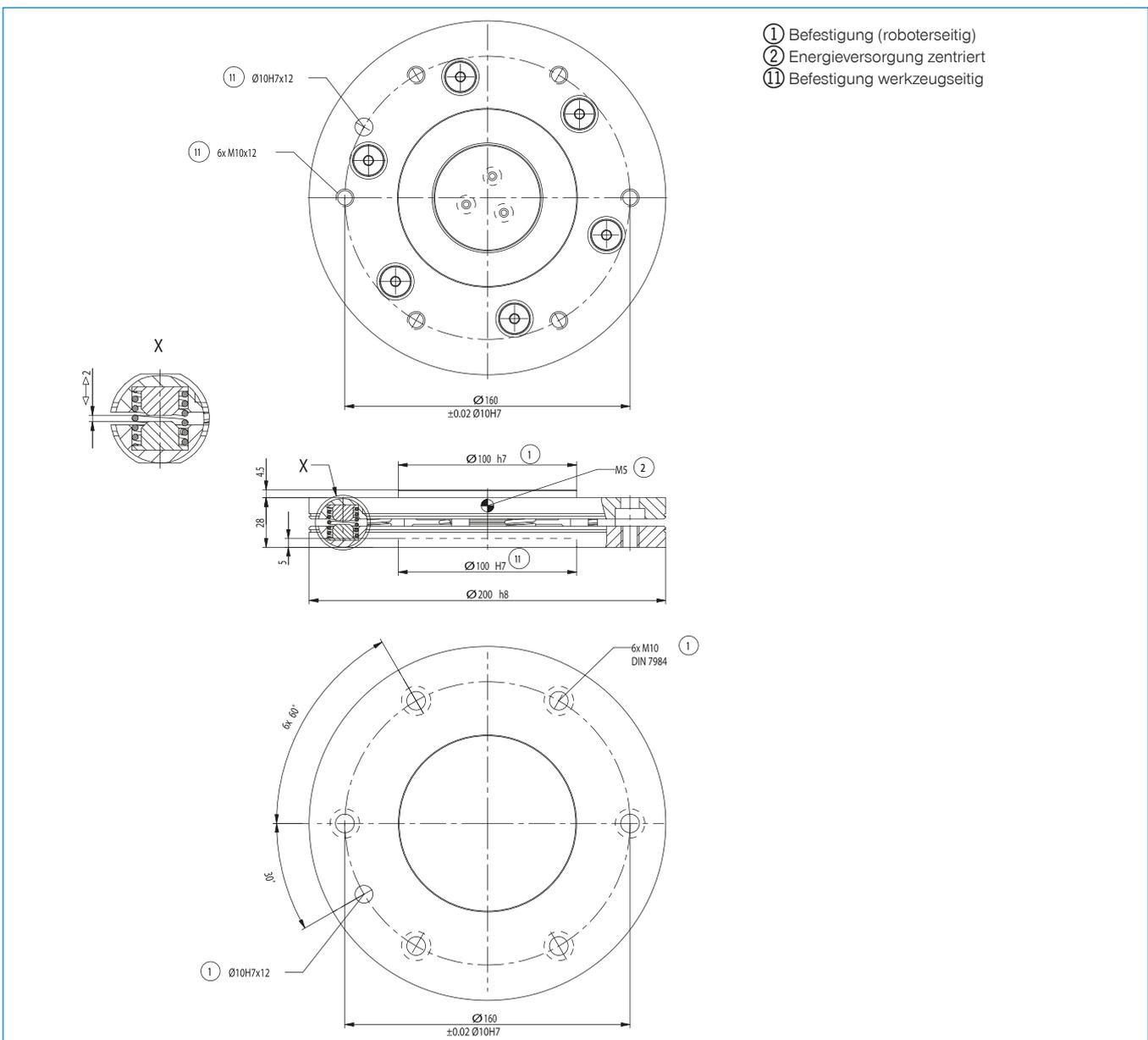
ENERGIEVERSORGUNG



WVM5  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	AR160P
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 160
Bauhöhe [mm]	28
Auslenkung horizontal +/- [mm]	2
Auslenkung horizontal +/- [°]	1
Auslenkung vertikal +/- [mm]	2
Auslenkung vertikal +/- [°]	1
Zentrierkraft beim Verriegeln [N]	3000
Wiederholgenauigkeit horizontal +/- [mm/°]	0,05
Wiederholgenauigkeit vertikal +/- [mm/°]	0,05
Luftvolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	14
Betriebsdruck [bar]	1 ... 8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Massenträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	115
Gewicht [kg]	5,8

► Technische Daten





# KOLLISIONSSCHUTZ

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



### 8 KOLLISIONSSCHUTZ

162 - 185



Serie CSR

164



Serie CRR

178

# KOLLISIONSSCHUTZ

## SERIE CSR

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ **Justierbare Auslöseempfindlichkeit**

Durch Steuerung des Luftdrucks können Sie die Empfindlichkeit optimal auf Ihre Anwendung abstimmen.

#### ▶ **Integrierte Sensorik**

Bei Kollision gibt der integrierte Sensor ein Signal an die Steuerung, um einen Nothalt auszulösen.

#### ▶ **Manuelle Rückstellung**

Um sicher zu stellen, dass die Maschine und der Grund für den Nothalt begutachtet wird, eignet sich die manuelle Rückstellung.

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG

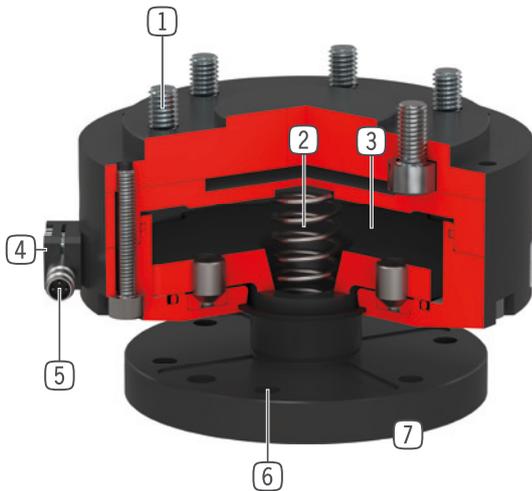


#### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- ① **Roboteranschlussflansch**
  - Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- ② **Antrieb**
  - einfachwirkender Pneumatikzylinder
  - über den Arbeitsdruck einstellbare Ansprechempfindlichkeit
  - mit integrierter Feder
- ③ **Kraftübertragung**
  - direkt und verlustarm über Kolbenfläche
- ④ **Druckdifferenzschalter**
  - indirekte Überlasterkennung
- ⑤ **Sensorik**
  - ein induktiver Näherungsschalter erzeugt ein Signal, welches zur Überlasterkennung ausgewertet werden kann
  - erzeugt eine automatische Not-Aus Situation der Anlage
  - im Lieferumfang enthaltener induktiver Näherungsschalter Ø 8 mm mit Kabelanschluss M8x1
- ⑥ **Anschlussflansch**
- ⑦ **Überlasterkennung**
  - in Z-Richtung bis zu 28 mm Hub
  - in horizontaler Richtung bis zu 12.5°
  - auf Verdrehung um die Z-Achse 360°

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Auslenkung Z-Achse [mm]	Auslenkung horizontal +/- [°]
CSR50	TK 50	12,5	12,5
CSR63	TK 63	10,5	12,5
CSR80	TK 80	14	9
CSR100	TK 100	18	9
CSR125	TK 125	23	9
CSR160	TK 160	28	9

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

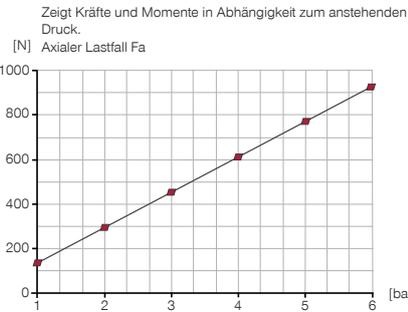
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CSR50

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

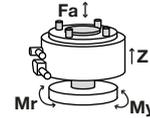


#### ► Druckluftbeaufschlagung

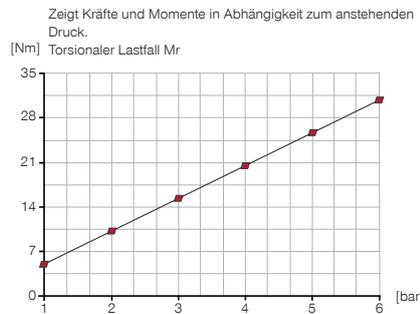


#### ► Kräfte und Momente

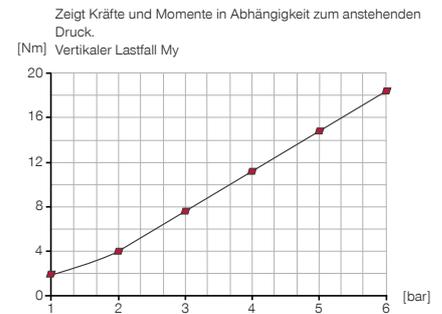
Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8  
**NJ8-E2S-05**



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C0912060169**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



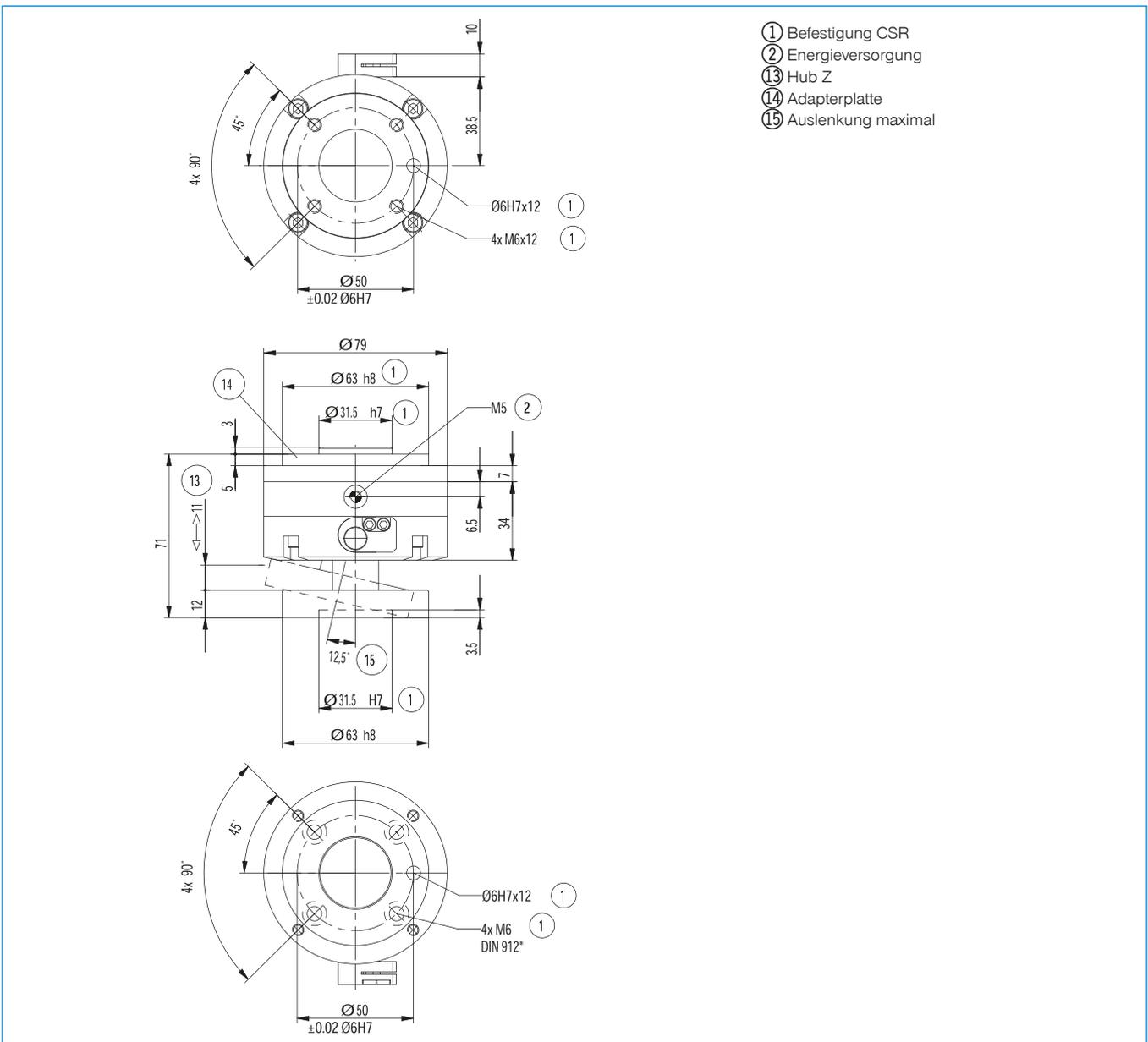
**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



Bestell-Nr.	Technische Daten
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Bauhöhe [mm]	71
Auslenkung Z-Achse [mm]	12,5
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,05
Auslenkung horizontal +/- [°]	12,5
Wiederholgenauigkeit radial +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck [bar]	1 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	0,66



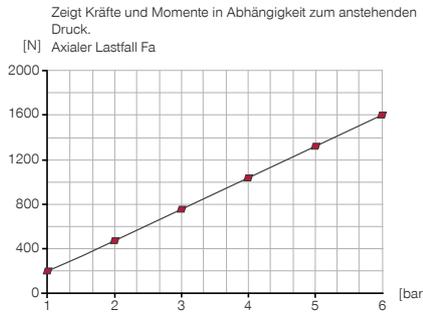
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CSR63

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

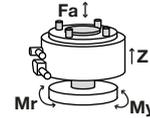


#### ► Druckluftbeaufschlagung

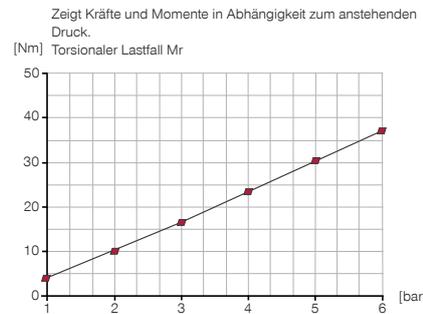


#### ► Kräfte und Momente

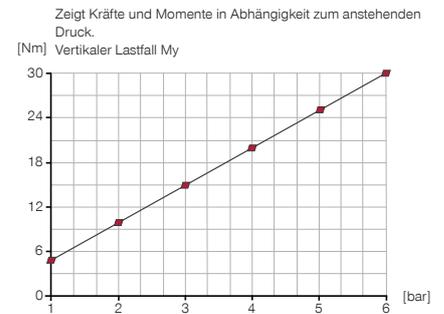
Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8  
**NJ8-E2S-05**



4 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C0912060169**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



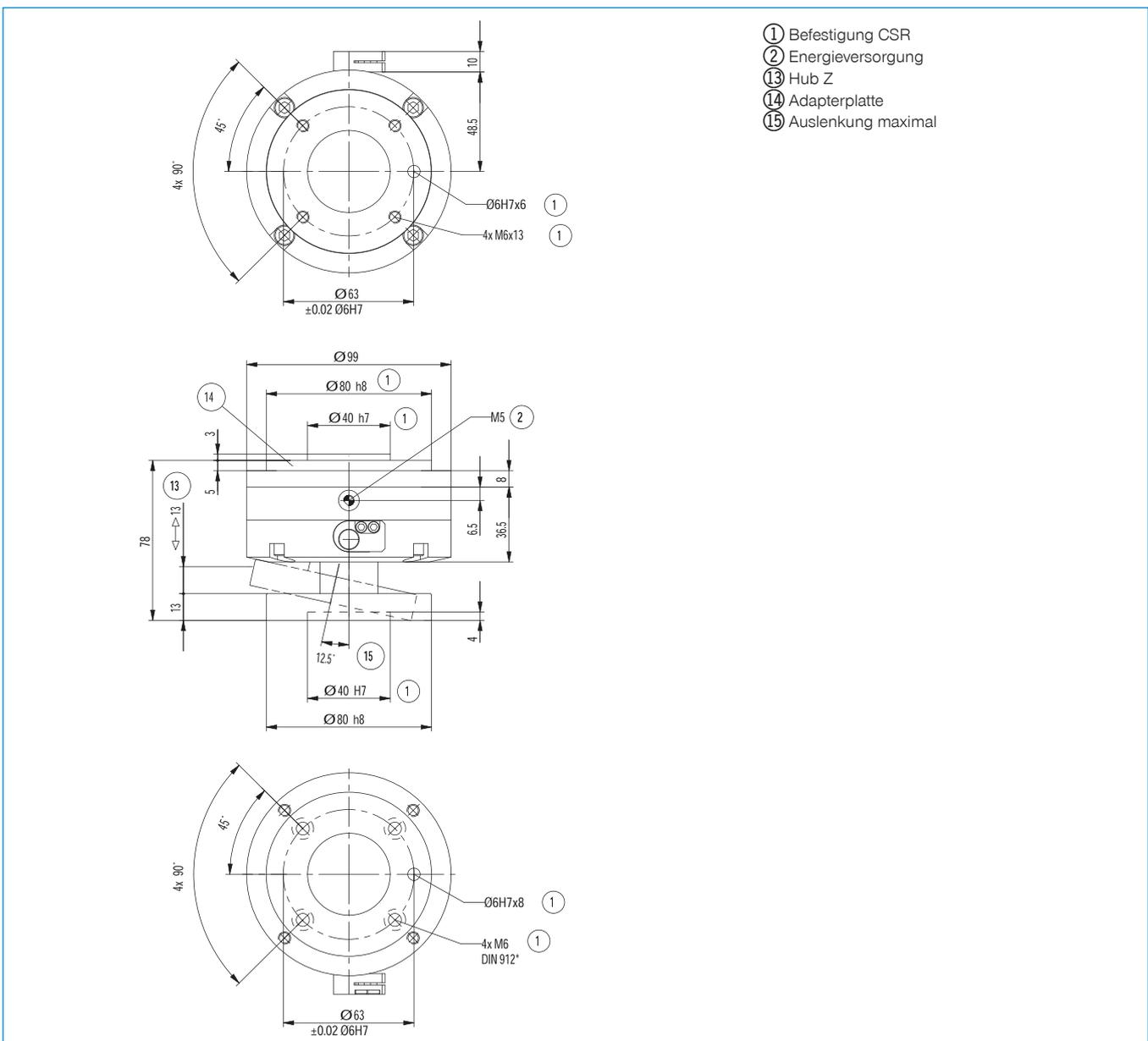
**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8



Bestell-Nr.	Technische Daten
CSR63	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63
Bauhöhe [mm]	78
Auslenkung Z-Achse [mm]	10,5
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,05
Auslenkung horizontal +/- [°]	12,5
Wiederholgenauigkeit radial +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck [bar]	1 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	1,1



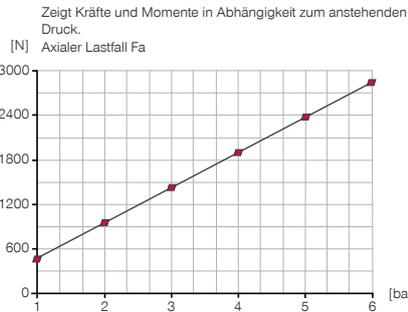
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CSR80

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

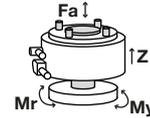


#### ► Druckluftbeaufschlagung

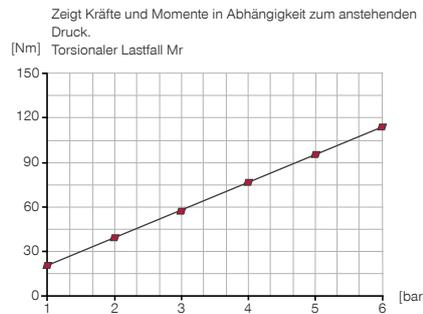


#### ► Kräfte und Momente

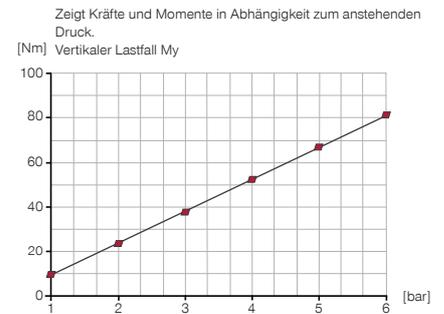
Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C0912080169**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



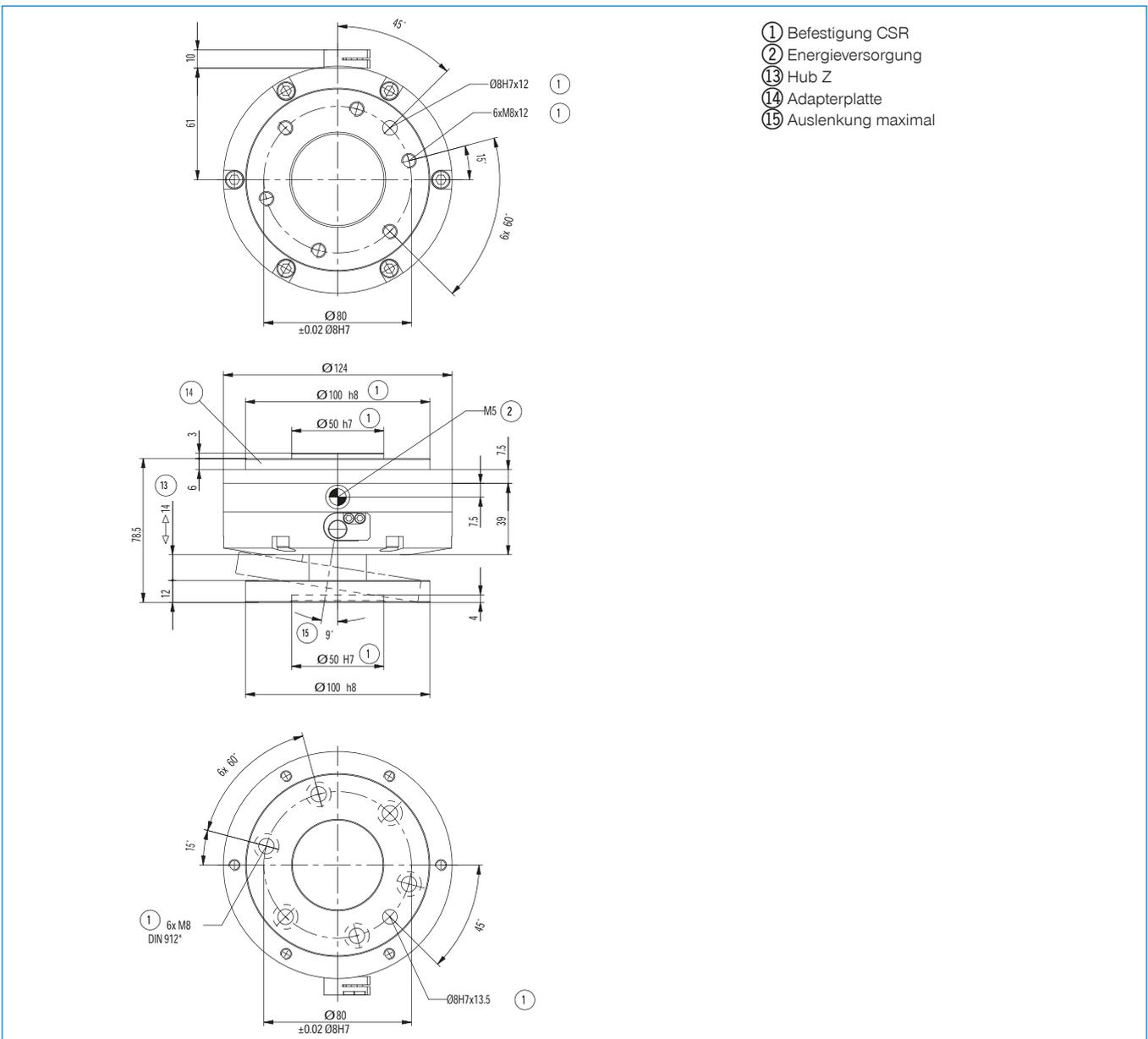
**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

**Bestell-Nr.**

Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 80
Bauhöhe [mm]	78,5
Auslenkung Z-Achse [mm]	14
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,05
Auslenkung horizontal +/- [°]	9
Wiederholgenauigkeit radial +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck [bar]	1 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	1,7

**► Technische Daten****CSR80**

- ① Befestigung CSR
- ② Energieversorgung
- ⑬ Hub Z
- ⑭ Adapterplatte
- ⑮ Auslenkung maximal



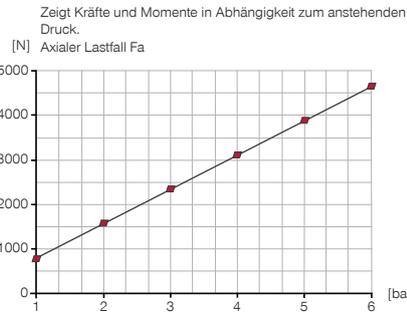
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CSR100

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

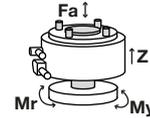


#### ► Druckluftbeaufschlagung

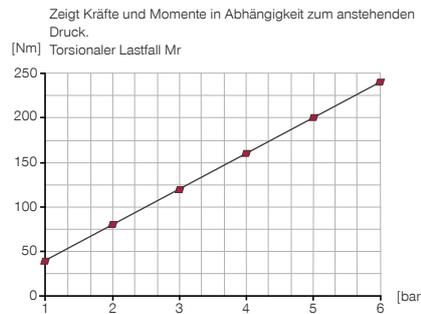


#### ► Kräfte und Momente

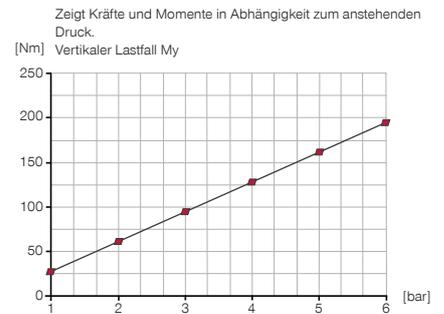
Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C0912080209**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

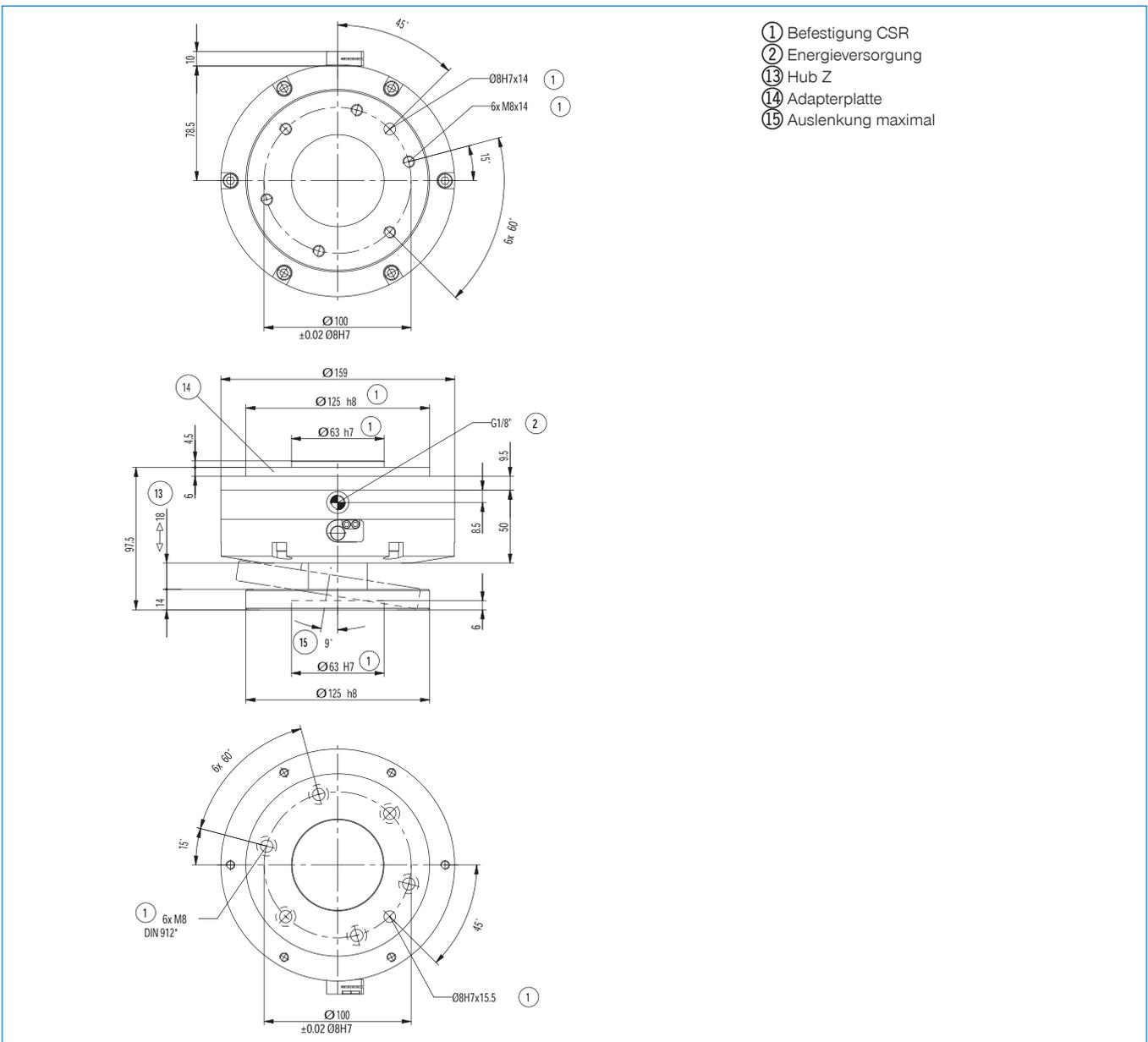


**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>CSR100</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 100
Bauhöhe [mm]	97,5
Auslenkung Z-Achse [mm]	18
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,05
Auslenkung horizontal +/- [°]	9
Wiederholgenauigkeit radial +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck [bar]	1 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	3,2



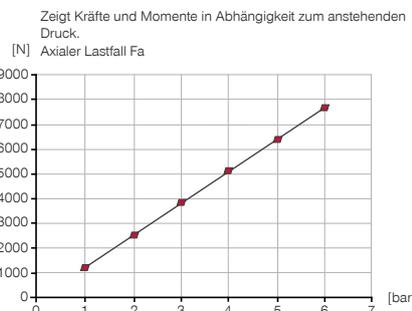
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CSR125

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

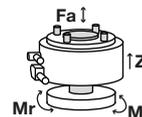


#### ► Druckluftbeaufschlagung

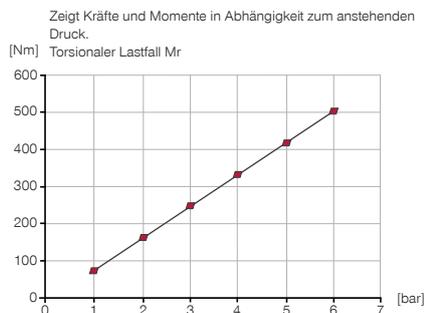


#### ► Kräfte und Momente

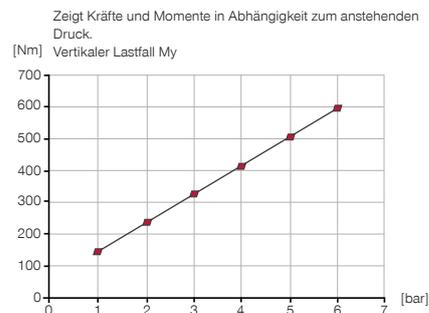
Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C0912100309**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8

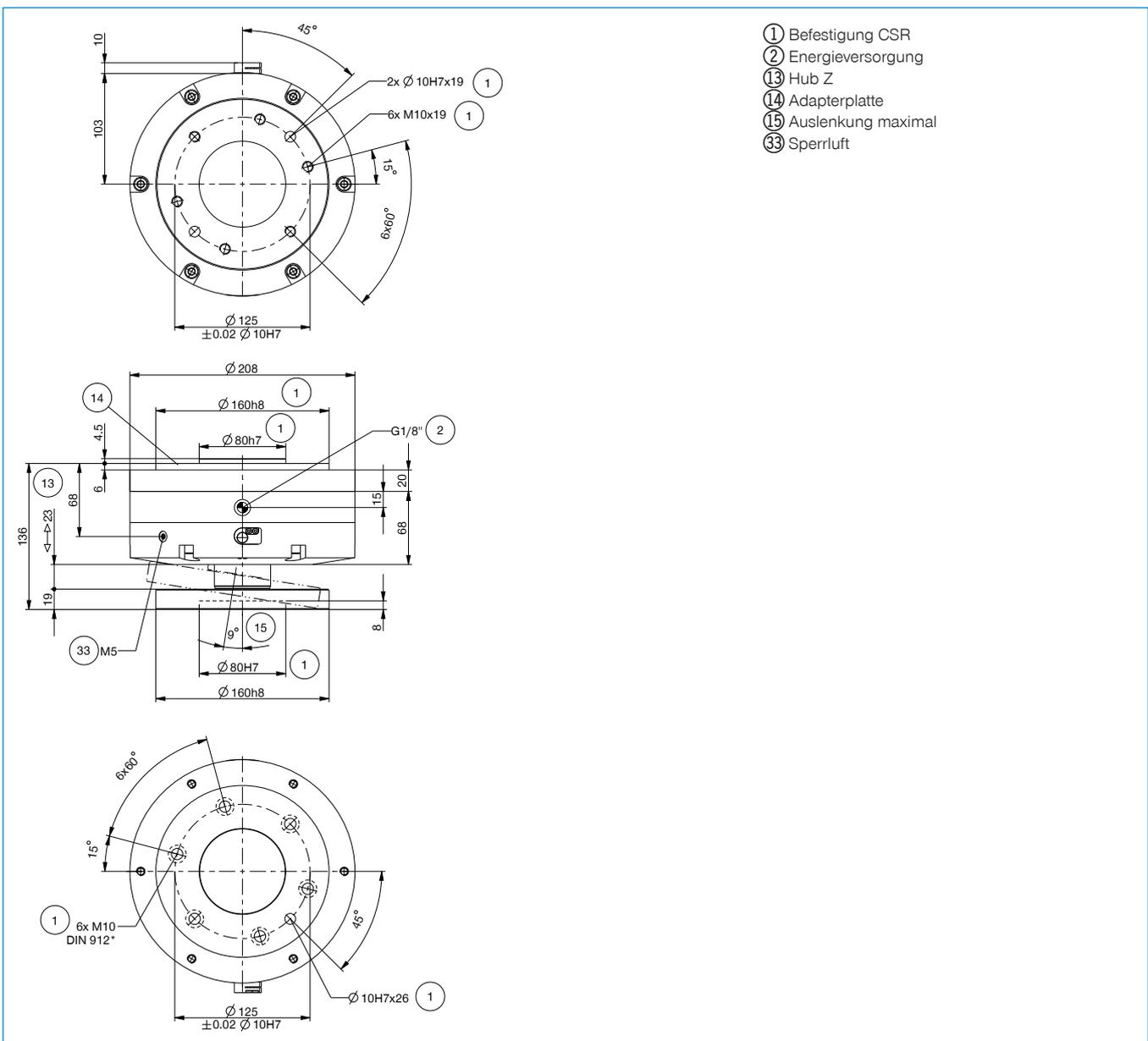


**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>CSR125</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 125
Bauhöhe [mm]	136
Auslenkung Z-Achse [mm]	23
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,05
Auslenkung horizontal +/- [°]	9
Wiederholgenauigkeit radial +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck [bar]	1 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	8,1



# KOLLISIONSSCHUTZ

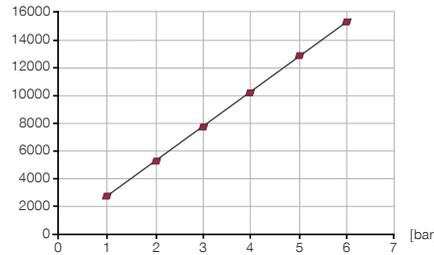
## BAUGRÖSSE CSR160

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



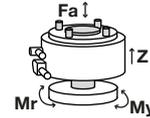
#### Druckluftbeaufschlagung

Zeigt Kräfte und Momente in Abhängigkeit zum anstehenden Druck.  
Axialer Lastfall  $F_a$



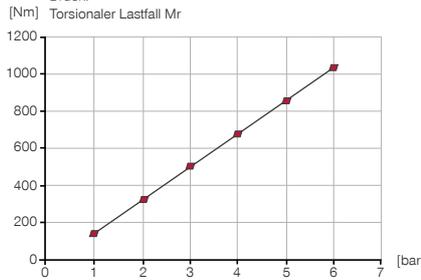
#### Kräfte und Momente

Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



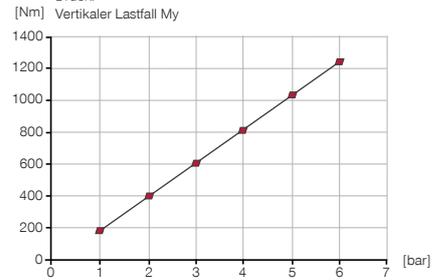
#### Druckluftbeaufschlagung

Zeigt Kräfte und Momente in Abhängigkeit zum anstehenden Druck.  
Torsionaler Lastfall  $M_r$



#### Druckluftbeaufschlagung

Zeigt Kräfte und Momente in Abhängigkeit zum anstehenden Druck.  
Vertikaler Lastfall  $M_y$



### IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Induktiver Näherungsschalter - Stecker M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [Stück]  
Zylinderschraube mit Innensechskant  
**C0912100309**

### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GV1-8X8**  
Gerade-Verschraubung



**WV1-8X8**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

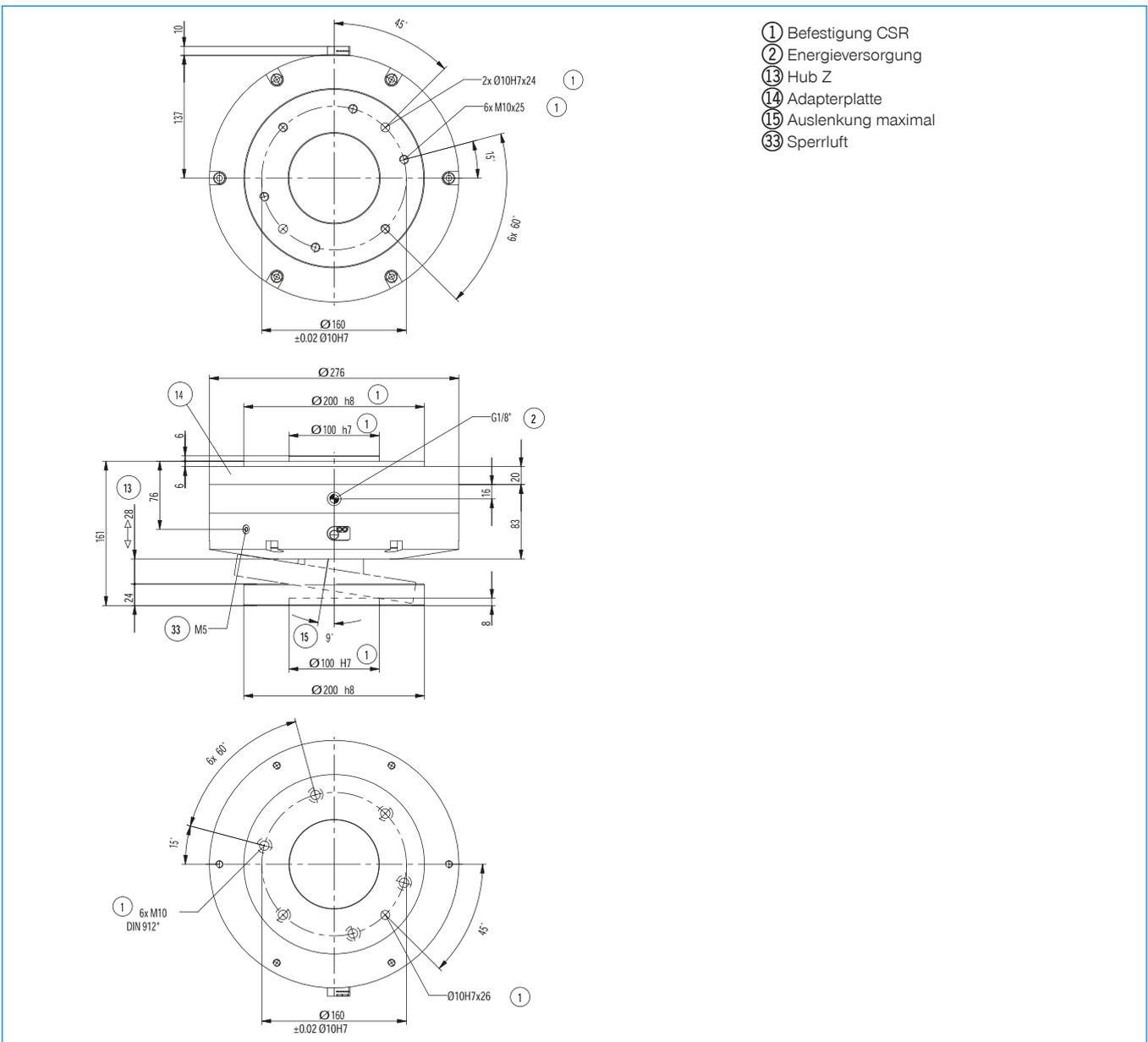


**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>CSR160</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 160
Bauhöhe [mm]	161
Auslenkung Z-Achse [mm]	28
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,05
Auslenkung horizontal +/- [°]	9
Wiederholgenauigkeit radial +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck [bar]	1 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Gewicht [kg]	15



- ① Befestigung CSR
- ② Energieversorgung
- ⑬ Hub Z
- ⑭ Adapterplatte
- ⑮ Auslenkung maximal
- ③③ Sperrluft



# KOLLISIONSSCHUTZ

## SERIE CRR

### ▶ PRODUKTVORTEILE



#### ▶ **Justierbare Auslöseempfindlichkeit**

Durch Steuerung des Luftdrucks können Sie die Empfindlichkeit optimal auf Ihre Anwendung abstimmen.

#### ▶ **Integrierte Sensorik**

Bei Kollision gibt der integrierte Sensor ein Signal an die Steuerung, um einen Nothalt auszulösen.

#### ▶ **Automatisierte Rückstellung**

Nach einem Nothalt können Sie den Kollisionsschutz aus sicherer Entfernung zurückstellen. Dies ist vor allem von Vorteil, wenn das Betreten der Anlage nicht gewünscht, nicht sicher oder nur schwierig möglich ist.

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG



#### ▶ **Unsere Produkte lieben die Herausforderung!**

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## ► NUTZEN IM DETAIL



- 1 **Roboteranschlussflansch**
  - Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- 2 **Kolbenstellungsabfrage**
  - der Sensor erzeugt ein Signal, welches zur Überlasterkennung ausgewertet werden kann
  - im Lieferumfang enthaltener Magnetfeldsensor
- 3 **Antrieb**
  - einfachwirkender Pneumatikzylinder
  - über den Arbeitsdruck einstellbare Ansprechempfindlichkeit
  - mit integrierter Feder
- 4 **Überlasterkennung**
  - in Z-Richtung
  - Kippen in horizontaler Richtung
  - Verdrehung um die Z-Achse
- 5 **Anschlussflansch**
  - Teilkreis nach EN ISO 9409-1
- 6 **Rückstellung**
  - mittels Kolben wird der Anschlussflansch in seine Ausgangsposition bewegt

## ► TECHNISCHE DATEN

Baugröße	Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	Auslenkung Z-Achse [mm]	Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]
CRR40	TK 40	8	0,01
CRR50	TK 50	12	0,01
CRR63	TK 63	15	0,01

## ► WEITERE INFORMATIONEN ONLINE VERFÜGBAR



Alle Informationen auf einen Klick: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Finden Sie anhand der Bestell-Nr. Ihres gewünschten Produktes Daten, Zeichnungen, 3-D-Modelle und Betriebsanleitungen zu Ihrer Baugröße. Schnell, übersichtlich und immer aktuell.

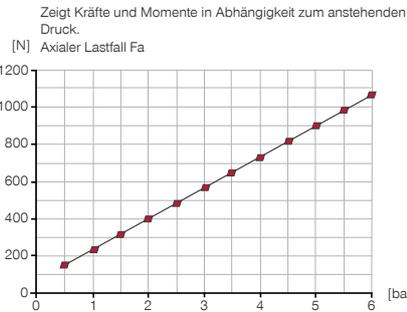
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CRR40

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

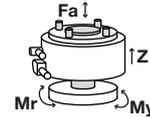


#### ► Druckluftbeaufschlagung

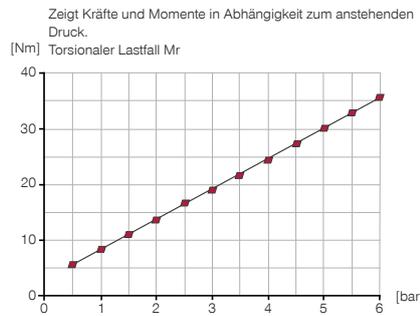


#### ► Kräfte und Momente

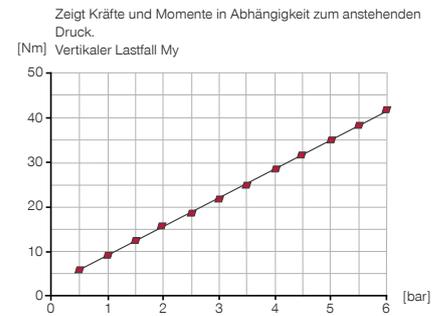
Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Magnetfeldsensor gerade, Kabel 0,3 m - Stecker M8  
**MFS02-S-KHC-P1-PNP**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

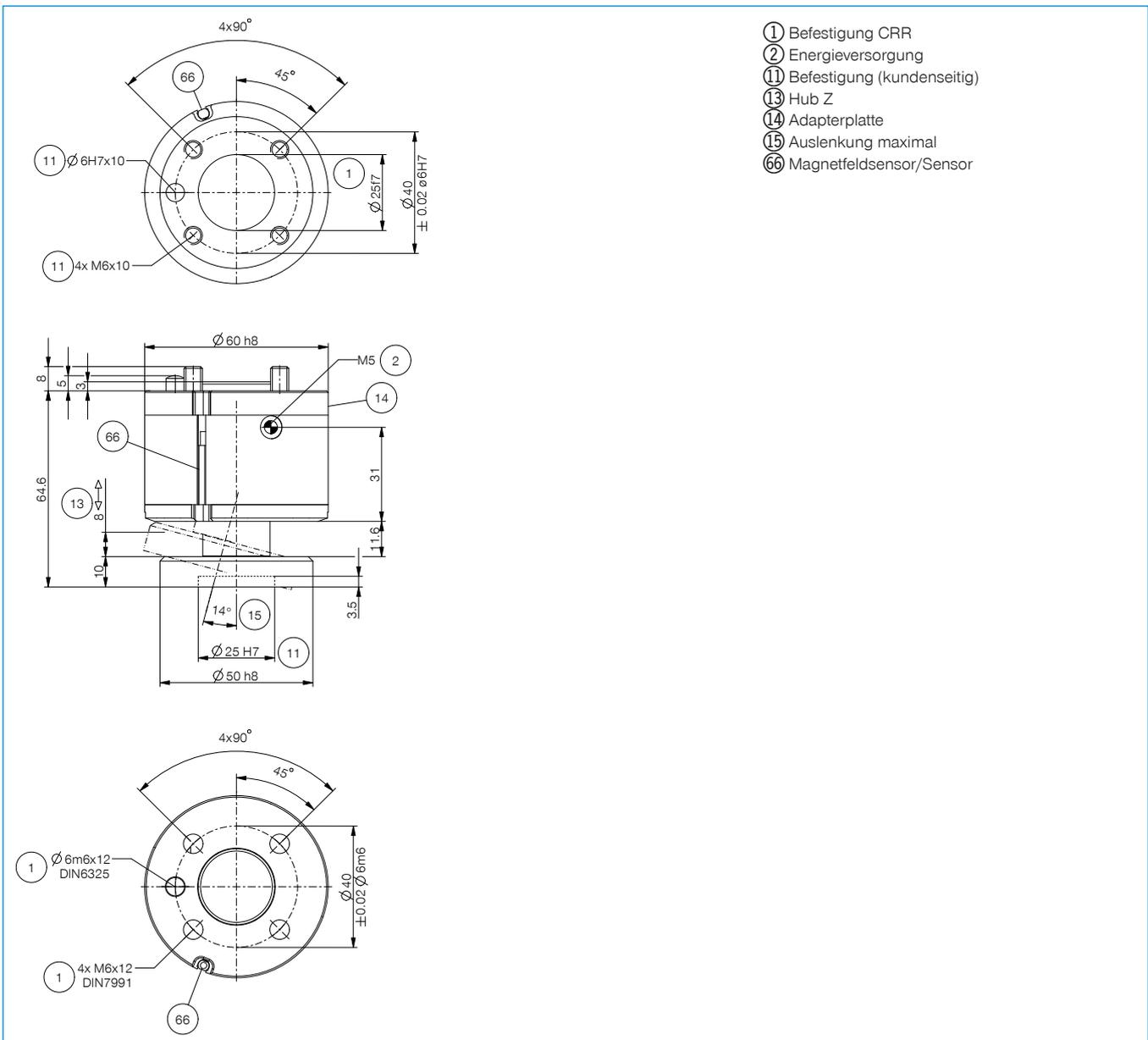


**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>CRR40N-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Auslenkung Z-Achse [mm]	8
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,01
Ansprechempfindlichkeit axial [mm]	0,5
Auslenkung horizontal +/- [°]	14,0
Wiederholgenauigkeit radial +/- [min]	4
Ansprechempfindlichkeit radial [°]	1,5
Verdrehung Z-Achse [°]	21
Wiederholgenauigkeit rotatorisch +/- [min]	4
Ansprechempfindlichkeit rotatorisch [°]	1
Betriebsdruck [bar]	0,5 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	14,60
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	2,64
Gewicht [kg]	0,61



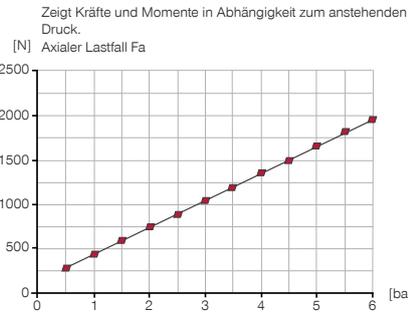
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CRR50

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

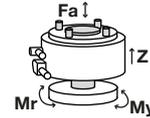


#### ► Druckluftbeaufschlagung

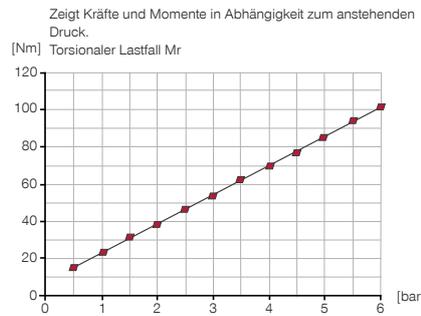


#### ► Kräfte und Momente

Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Magnetfeldsensor gerade, Kabel 0,3 m - Stecker M8  
**MFS02-S-KHC-P1-PNP**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

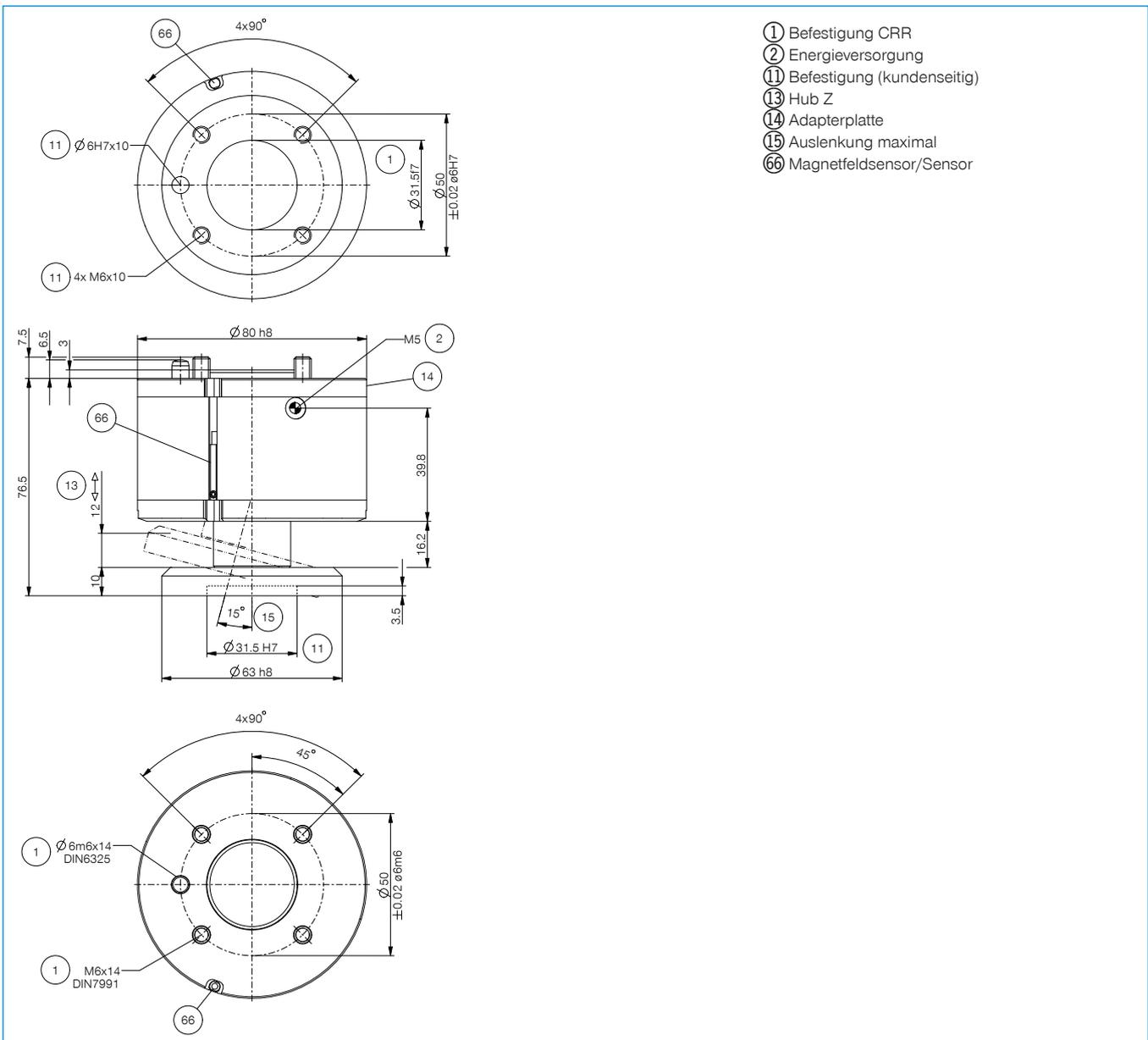


**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>CRR50N-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Auslenkung Z-Achse [mm]	12
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,01
Ansprechempfindlichkeit axial [mm]	0,5
Auslenkung horizontal +/- [°]	14,0
Wiederholgenauigkeit radial +/- [min]	4
Ansprechempfindlichkeit radial [°]	1,5
Verdrehung Z-Achse [°]	22
Wiederholgenauigkeit rotatorisch +/- [min]	4
Ansprechempfindlichkeit rotatorisch [°]	1
Betriebsdruck [bar]	0,5 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	37,40
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	7,69
Gewicht [kg]	1,1



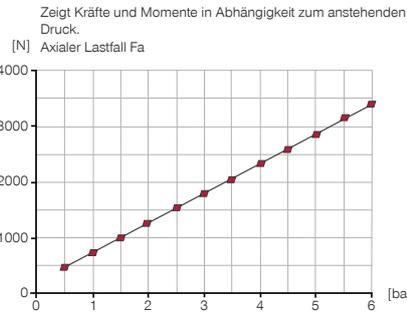
# KOLLISIONSSCHUTZ

## BAUGRÖSSE CRR63

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

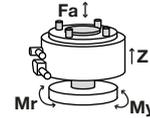


#### ► Druckluftbeaufschlagung

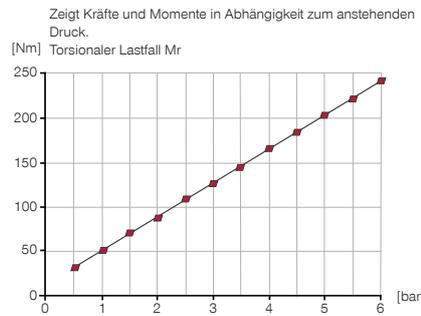


#### ► Kräfte und Momente

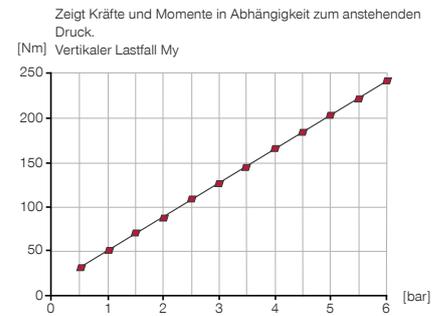
Max. Kräfte und Momente siehe Diagramme



#### ► Druckluftbeaufschlagung



#### ► Druckluftbeaufschlagung



### ► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



1 [Stück]  
Magnetfeldsensor gerade, Kabel 0,3 m - Stecker M8  
**MFS02-S-KHC-P1-PNP**

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ENERGIEVERSORGUNG



**GVM5**  
Gerade-Verschraubung



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

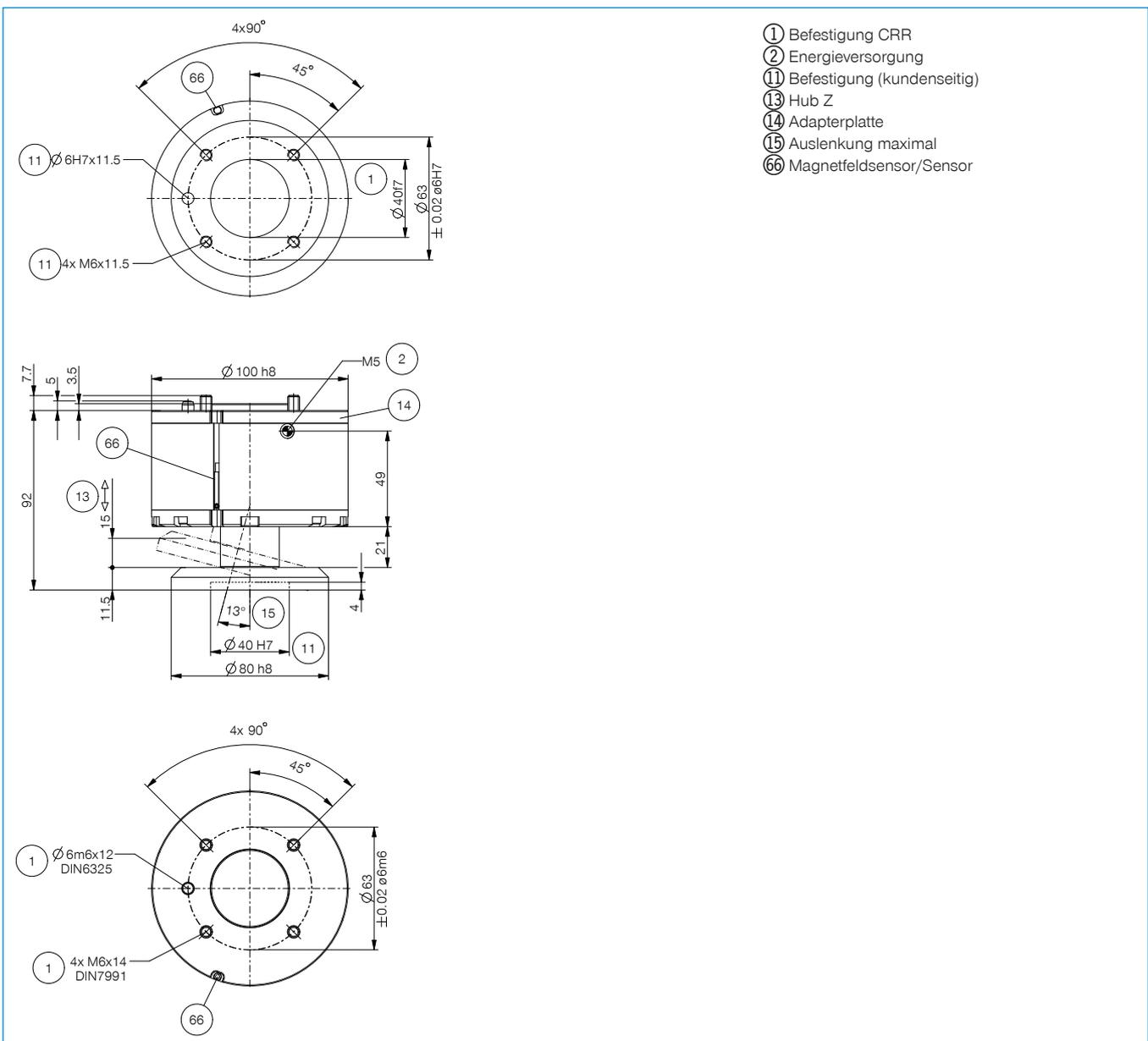


**KAG500**  
Steckverbinder Gerade Kabel 5 m - Buchse M8



**KAW500**  
Steckverbinder Winkel Kabel 5 m - Buchse M8

Bestell-Nr.	Technische Daten
	<b>CRR63N-A</b>
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 63
Auslenkung Z-Achse [mm]	15
Wiederholgenauigkeit axial +/- [mm]	0,01
Ansprechempfindlichkeit axial [mm]	0,5
Auslenkung horizontal +/- [°]	13,0
Wiederholgenauigkeit radial +/- [min]	4
Ansprechempfindlichkeit radial [°]	1,5
Verdrehung Z-Achse [°]	22
Wiederholgenauigkeit rotatorisch +/- [min]	4
Ansprechempfindlichkeit rotatorisch [°]	1
Betriebsdruck [bar]	0,5 ... 6
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	82,80
Massenträgheitsmoment um Z-Achse [kgcm <sup>2</sup> ]	21,30
Gewicht [kg]	1,8





# MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM

## DIE PRODUKTE IN DER ÜBERSICHT



**MATCH**

<b>9</b>	<b>MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM</b>	<b>186 - 319</b>
	MATCH - Robotermodul	188
	MATCH - Greifer	268
	MATCH - Winkelflansch	316

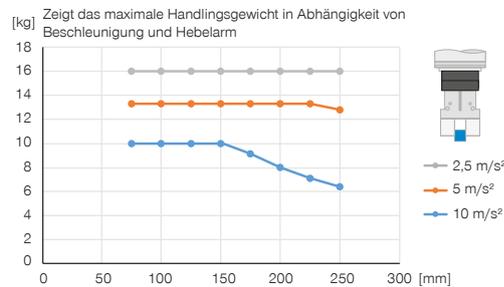
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-00-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

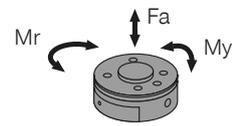


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



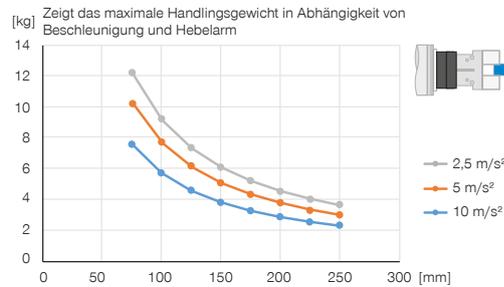
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



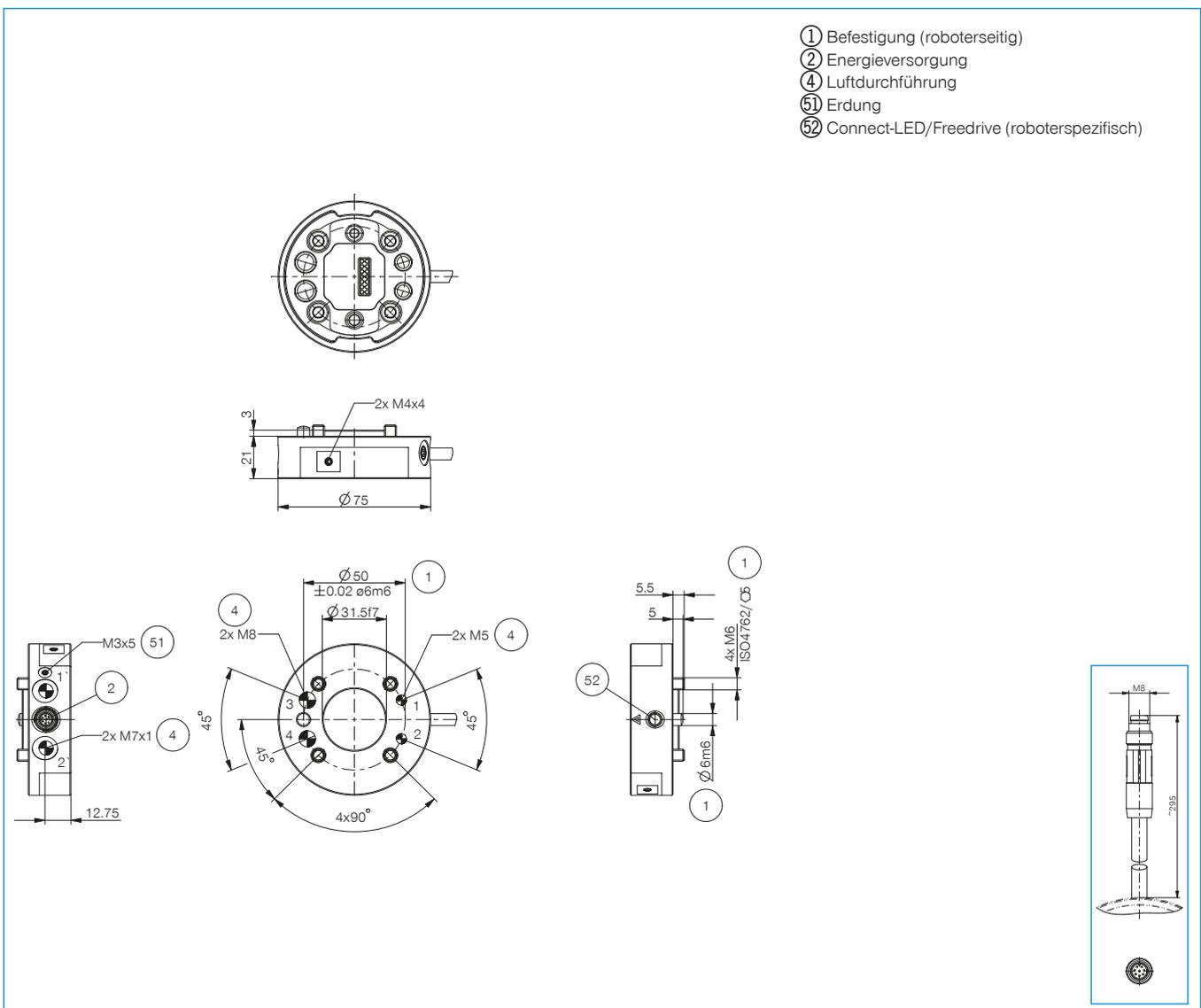
**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-00-01-A</b>
Passend für Robotertyp	ISO TK 50*
MRK-Design nach ISO/TS 15066	Ja
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,31

\*Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard M8 8-polig Buchse-Kabel.



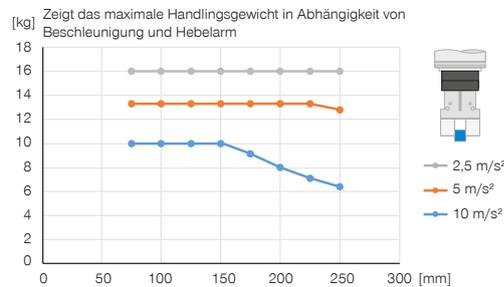
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-00-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

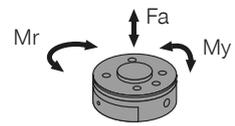


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



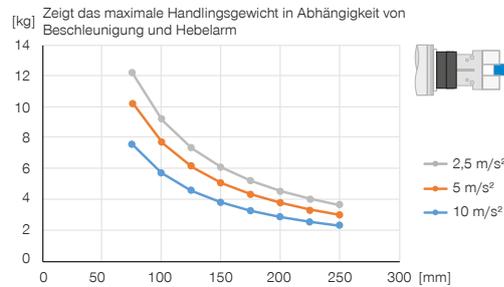
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

#### GREIFKOMPONENTEN

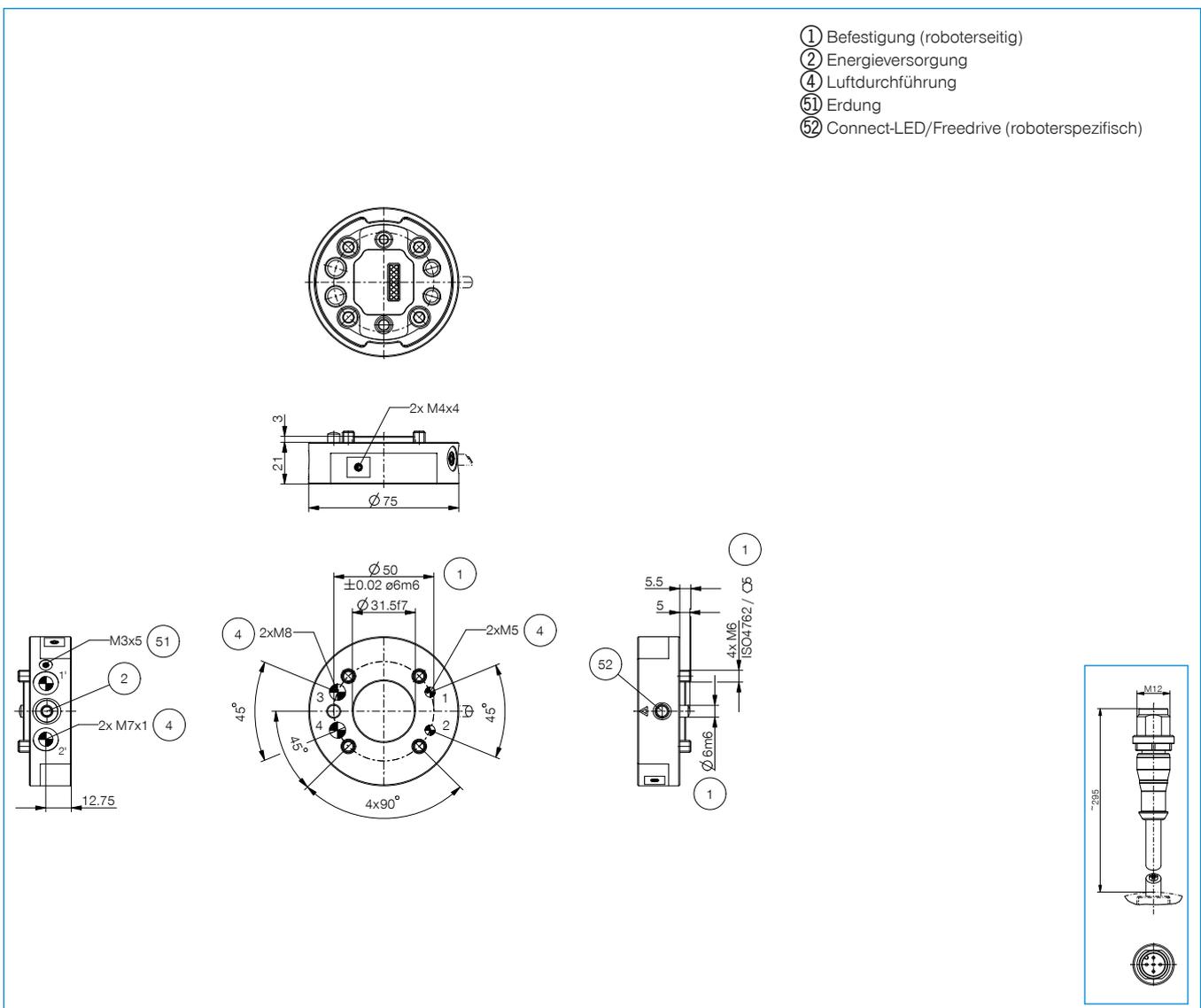
	<b>LWR50L-02-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-03-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-22-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-23-00002-A</b> MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>CSTE01483</b> Anschlussleitung Gerade 5 m - Buchse M12
	<b>KAG500IL</b> Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12
	<b>SCM-C-00-00-A</b> Smart Communication Module
	<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-00-04-A</b>
Passend für Robotertyp	ISO TK 50*
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 5-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,28

\*Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard IO-Link M12-5 Buchse.



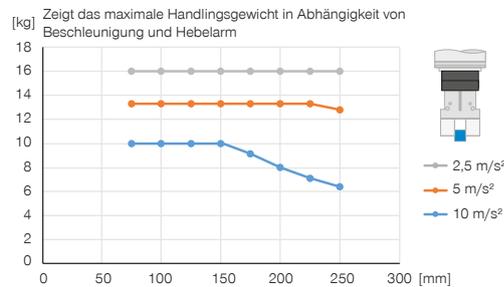
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-00-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

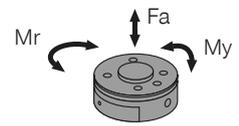


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



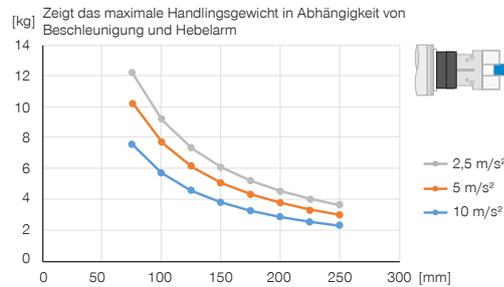
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

#### GREIFKOMponentEN

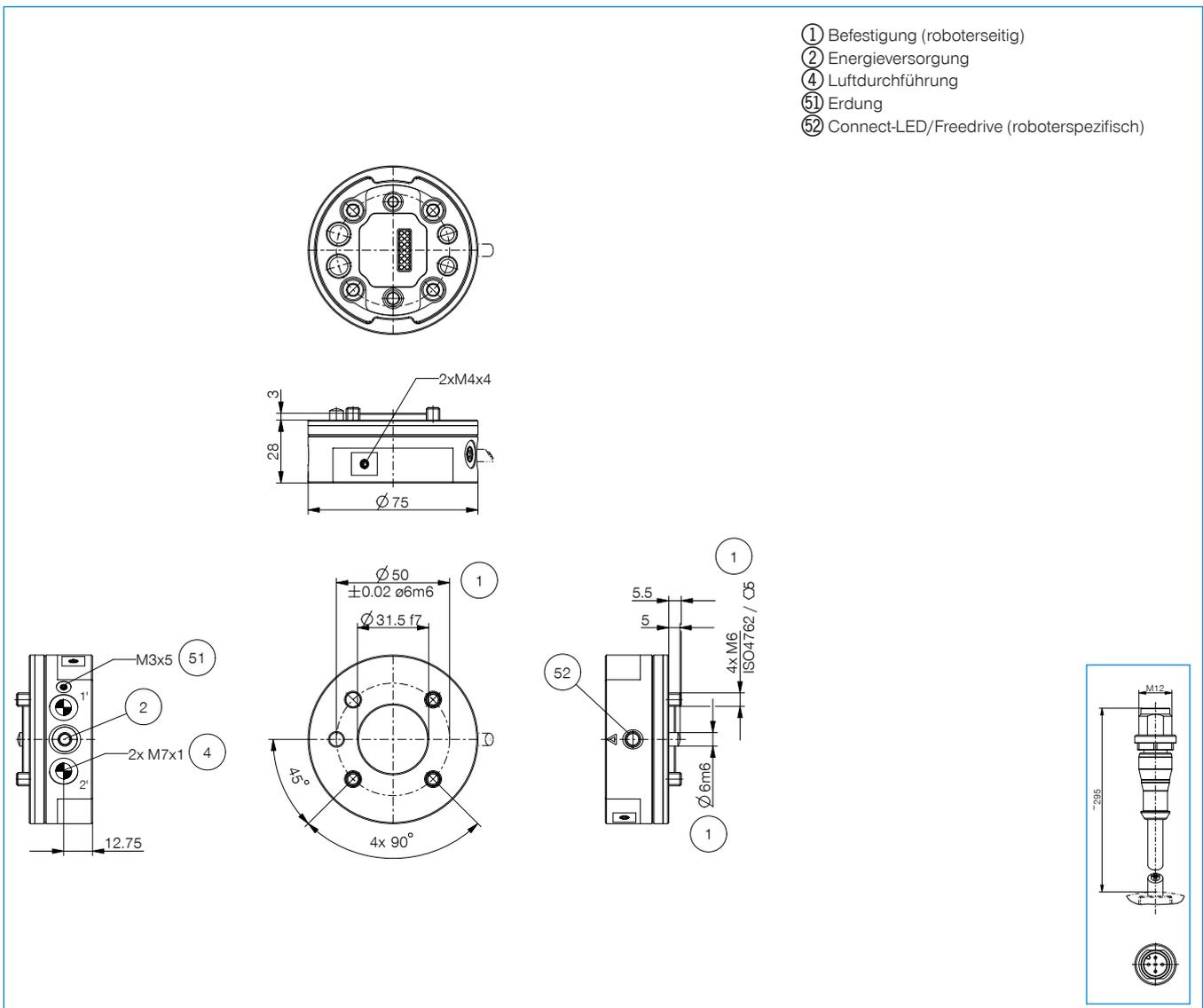
	<b>LWR50L-02-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-03-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-22-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-23-00002-A</b> MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>CSTE01483</b> Anschlussleitung Gerade 5 m - Buchse M12
	<b>KAG500IL</b> Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12
	<b>SCM-C-00-00-A</b> Smart Communication Module
	<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-00-05-A</b>
Passend für Robotertyp	ISO TK 50*
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Statusanzeige	Ja
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 5-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,33

\*Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard IO-Link M12-5 Buchse.



# MATCH - ROBOTERMODUL

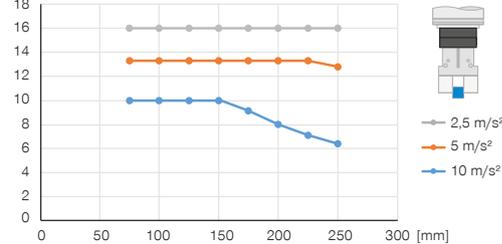
## LWR50F-00-06-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



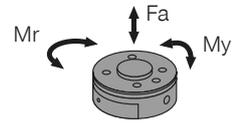
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



#### Kräfte und Momente

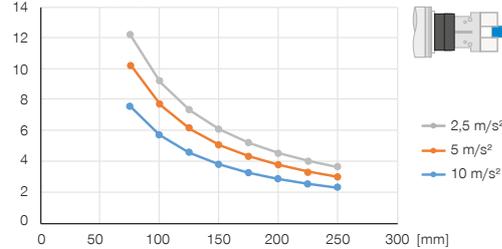
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN

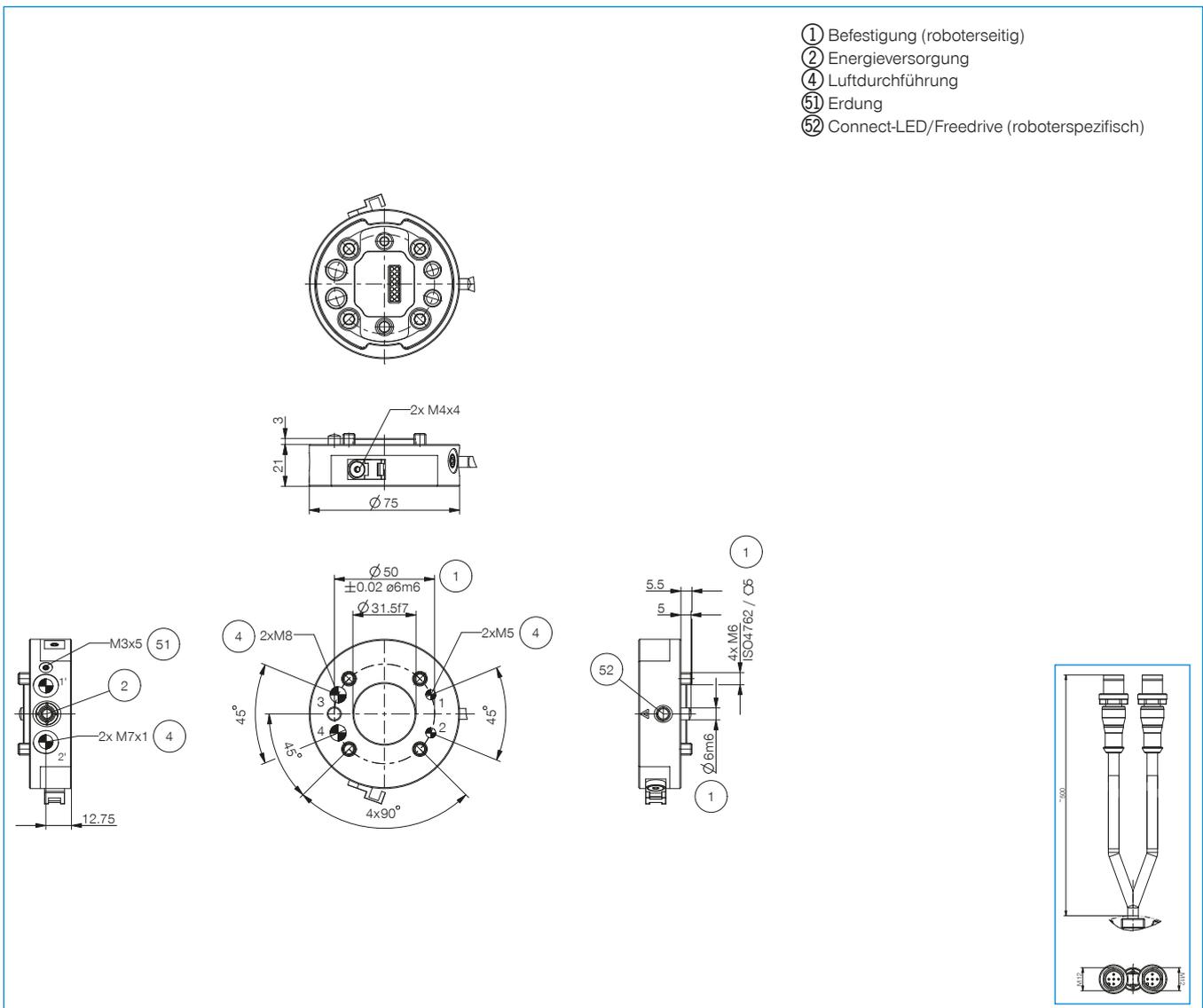


#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>LWR50L-02-00001-A</b> MATCH - Greifer		<b>CSTE01483</b> Anschlussleitung Gerade 5 m - Buchse M12
	<b>LWR50L-03-00001-A</b> MATCH - Greifer		<b>KAG500IL</b> Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12
	<b>LWR50L-22-00001-A</b> MATCH - Greifer		<b>SCM-C-00-00-A</b> Smart Communication Module
	<b>LWR50L-23-00002-A</b> MATCH - Greifer		<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>LWR50L-29-00001-A</b> MATCH - Winkelflansch		<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-00-06-A</b>
Passend für Robotertyp	ISO TK 50*
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 5-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,28

\*Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard IO-Link M12-5 Buchse.



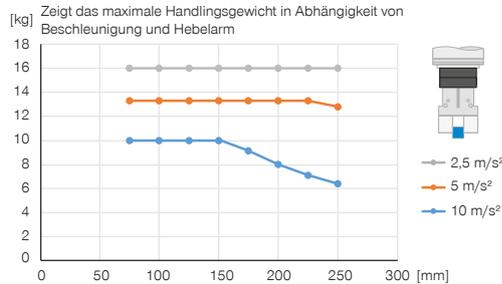
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-01-02-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

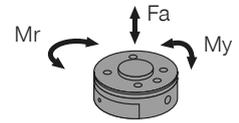


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



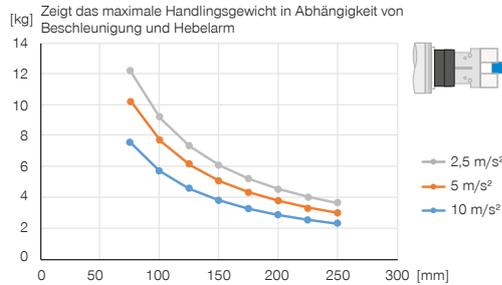
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

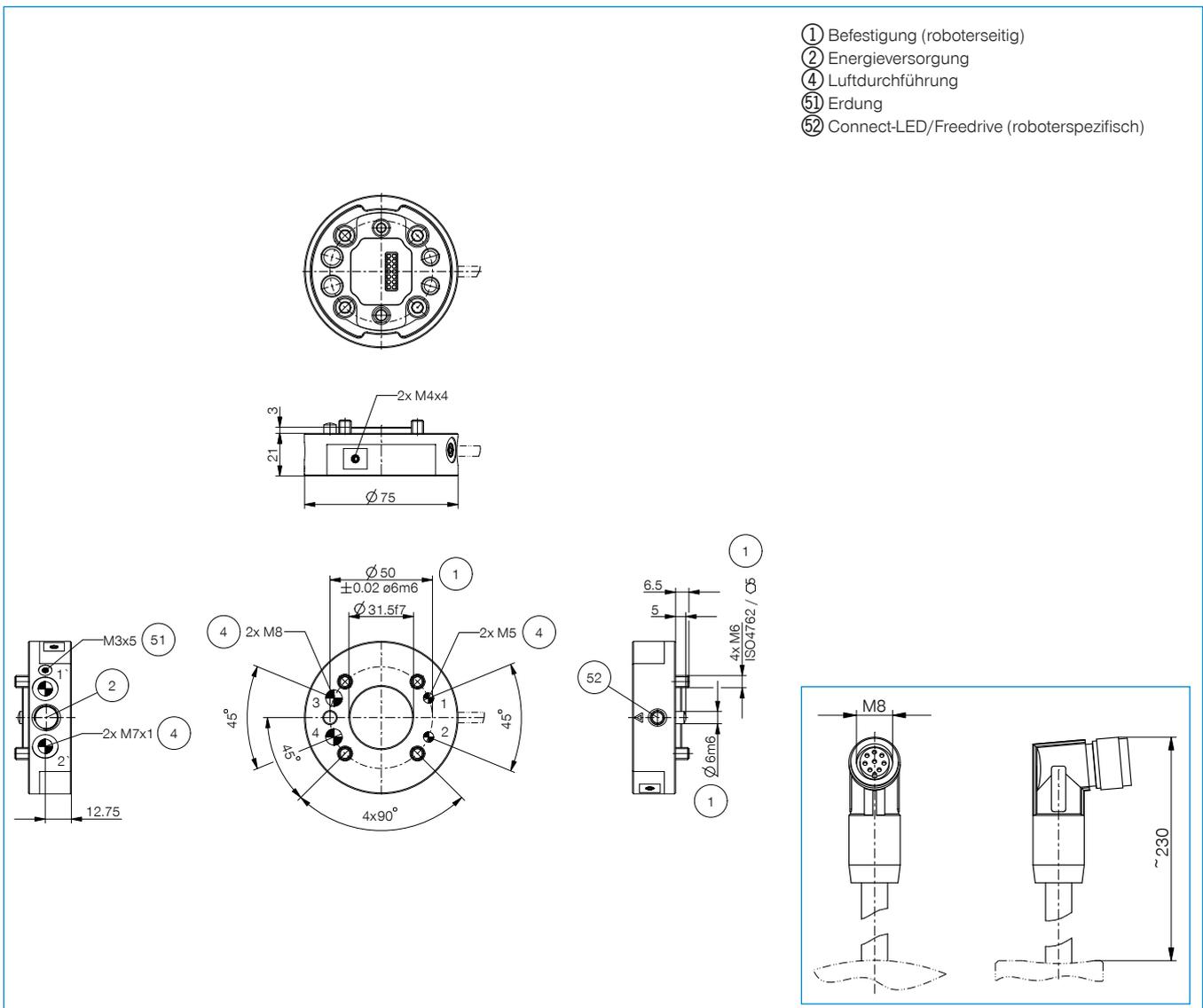


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-01-02-A</b>
Passend für Robotertyp	Universal Robots e-Series
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	NPN
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



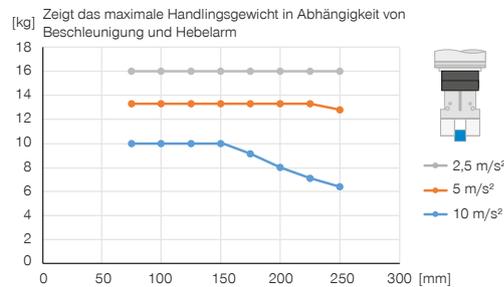
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-01-03-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

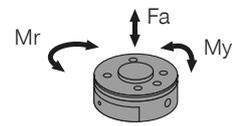


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



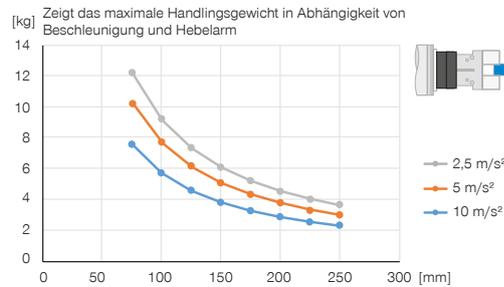
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

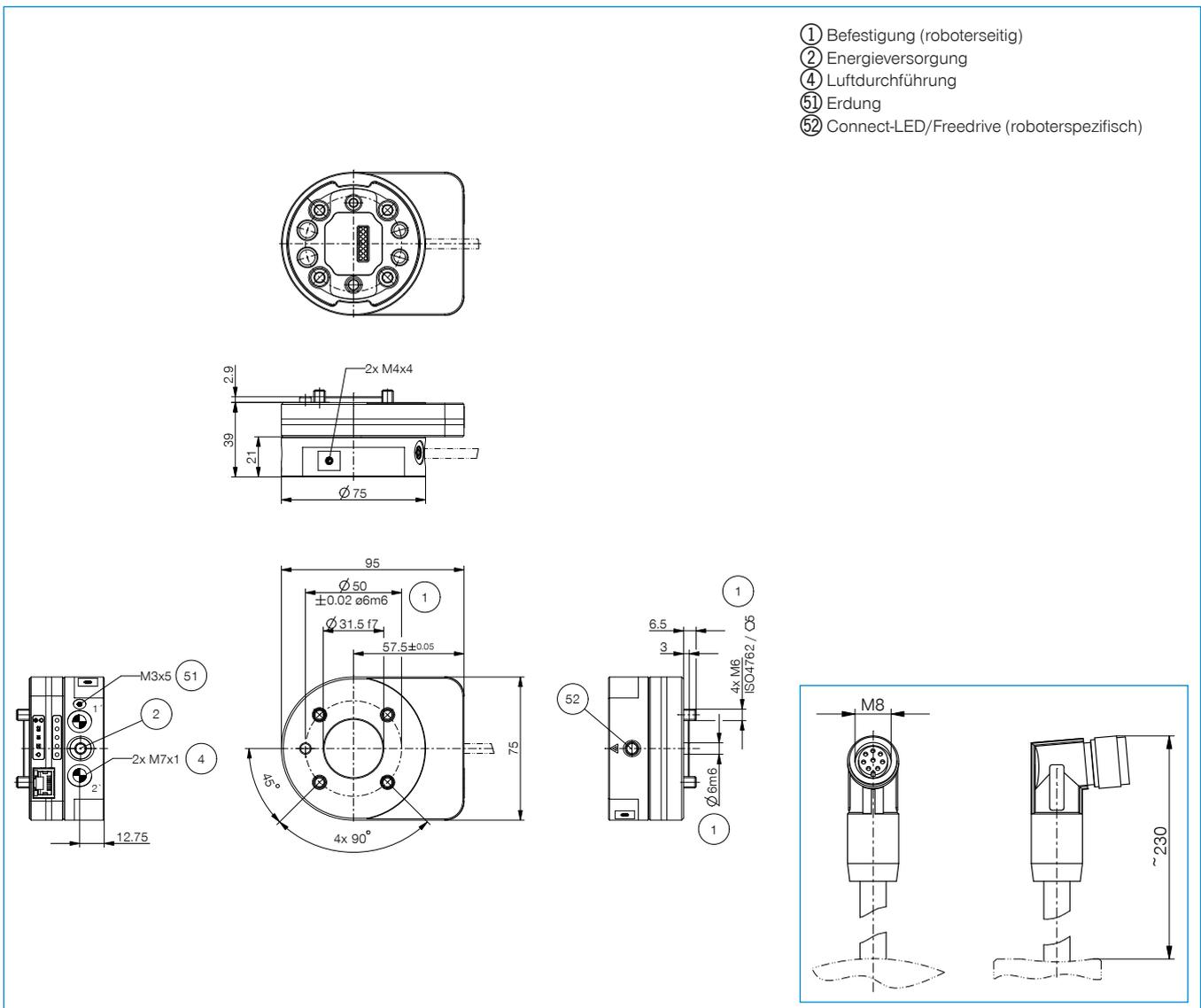
#### GREIFKOMPONENTEN

- LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer
- LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer
- LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer
- LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

- WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung
- ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-01-03-A</b>
Passend für Robotertyp	Universal Robots e-Series
Konfiguration Schnittstelle	Ethernet RJ45
Ansteuerung	RS485
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Statusanzeige	Ja
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,43



# MATCH - ROBOTERMODUL

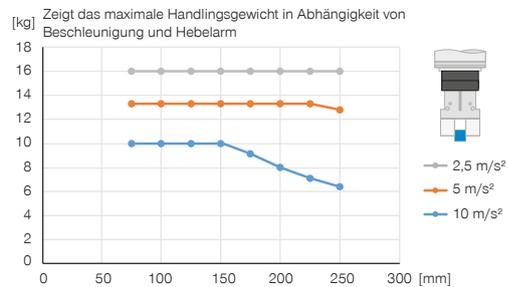
## LWR50F-04-01-A

### ▶ PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



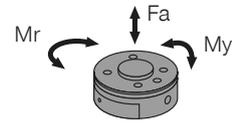
**MATCH**

#### ▶ Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



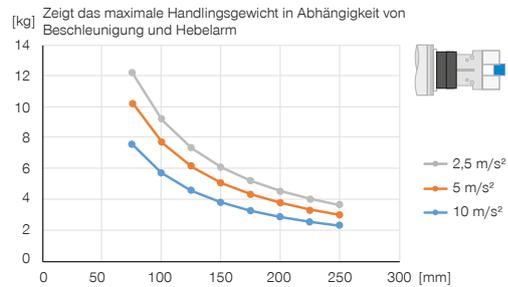
#### ▶ Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### ▶ Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



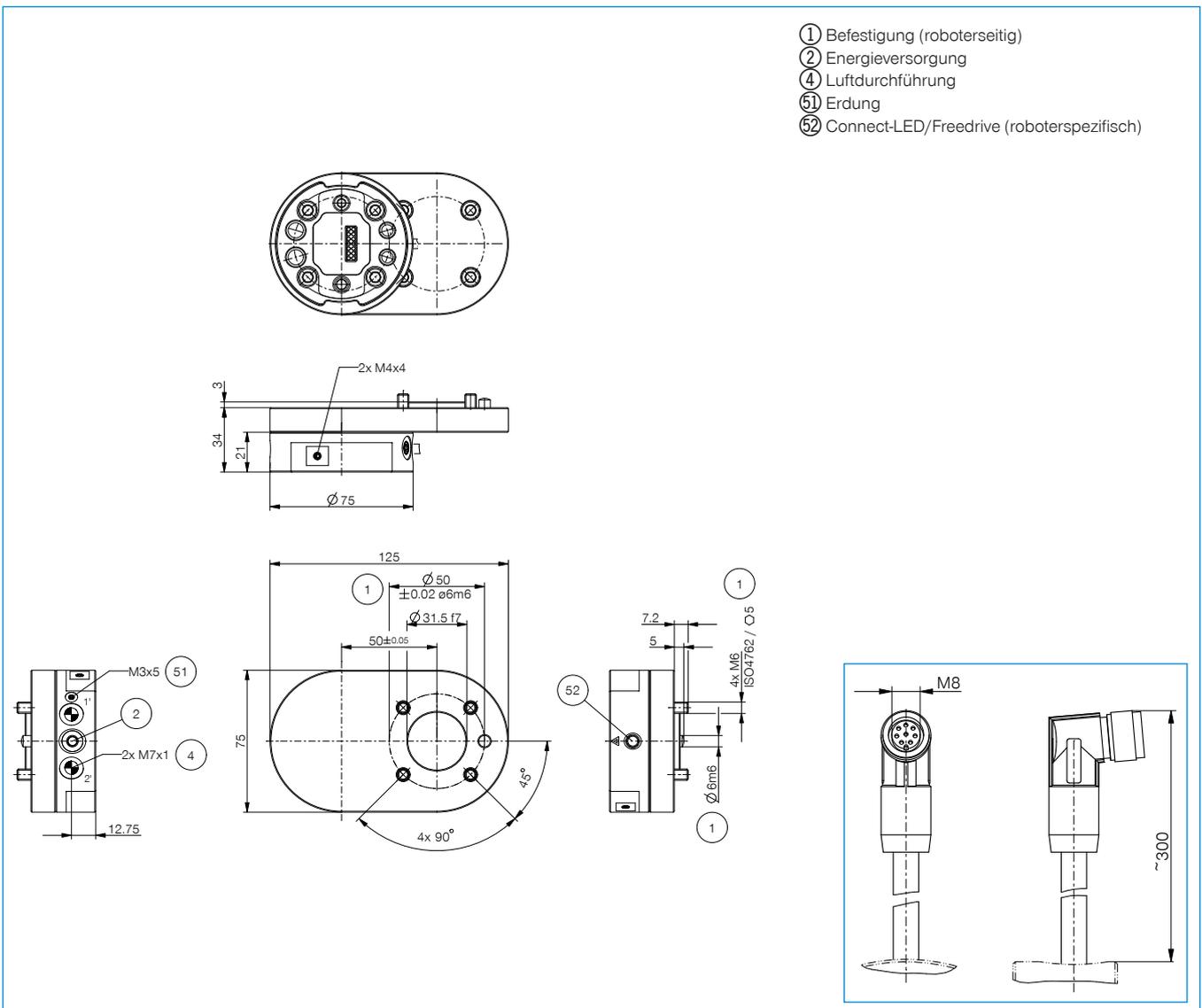
**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-04-01-A</b>
Passend für Robotertyp	Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series*
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	NPN
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,62

\*Passen für alle Techman / OMRON TM-Series ab Hardware Revision 3.0



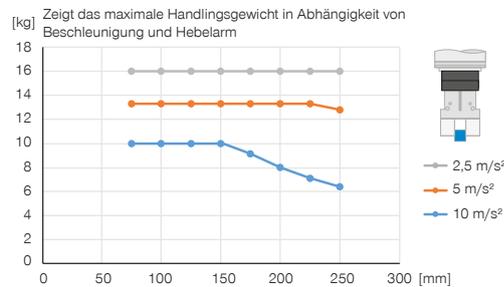
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-06-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

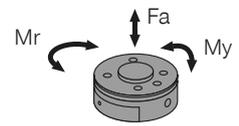


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



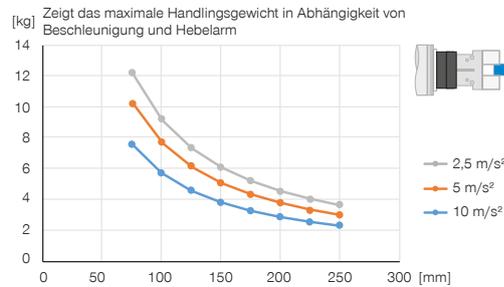
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

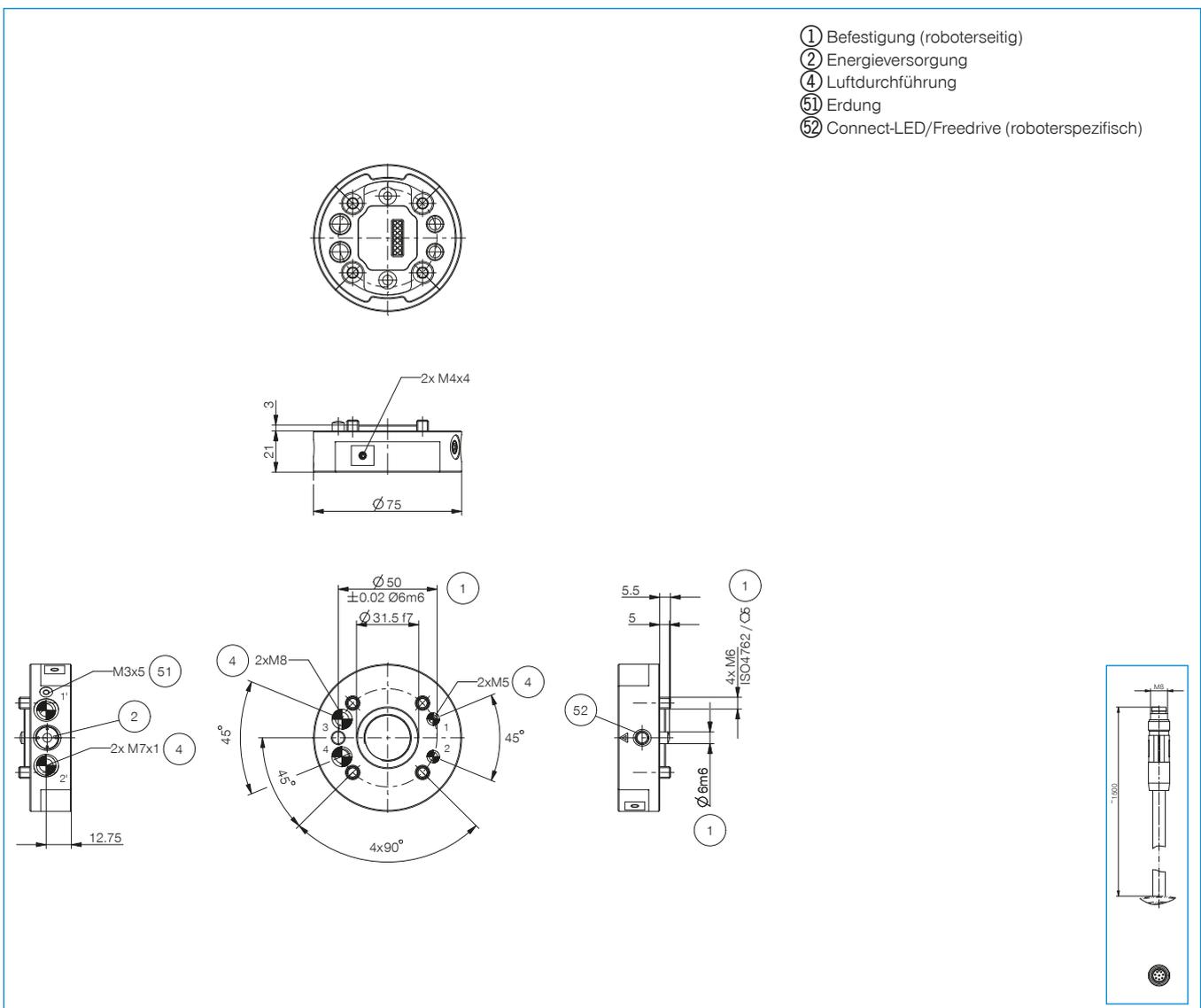


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	
<b>► Technische Daten</b>	
<b>LWR50F-06-01-A</b>	
Passend für Robotertyp	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
MRK-Design nach ISO/TS 15066	Ja
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	NPN
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



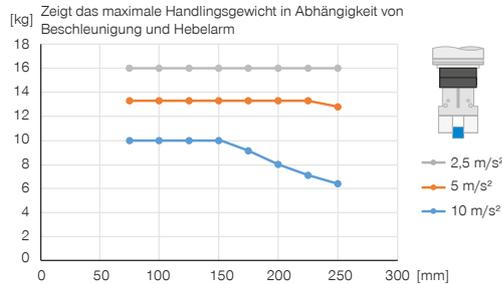
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-07-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

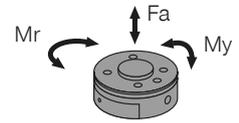


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



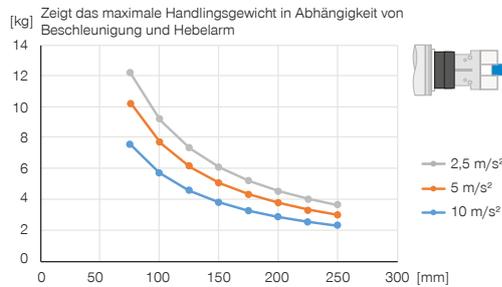
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-07-01-A</b>
Passend für Robotertyp	HANWHA HCR-3/-5/-12*
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	NPN
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,28

\*passend für alle HCR-3, HCR-5 und HCR-12 ab Hardware Revision Q1/2020

- ① Befestigung (roboterseitig)
- ② Energieversorgung
- ④ Luftdurchführung
- ⑤1 Erdung
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (roboterspezifisch)



# MATCH - ROBOTERMODUL

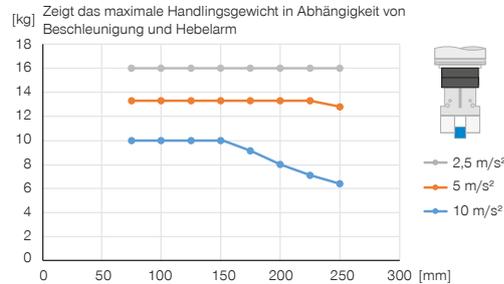
## LWR50F-08-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



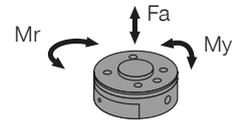
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



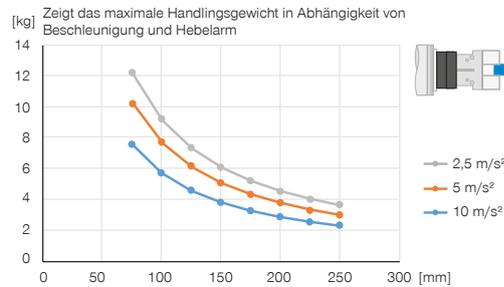
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

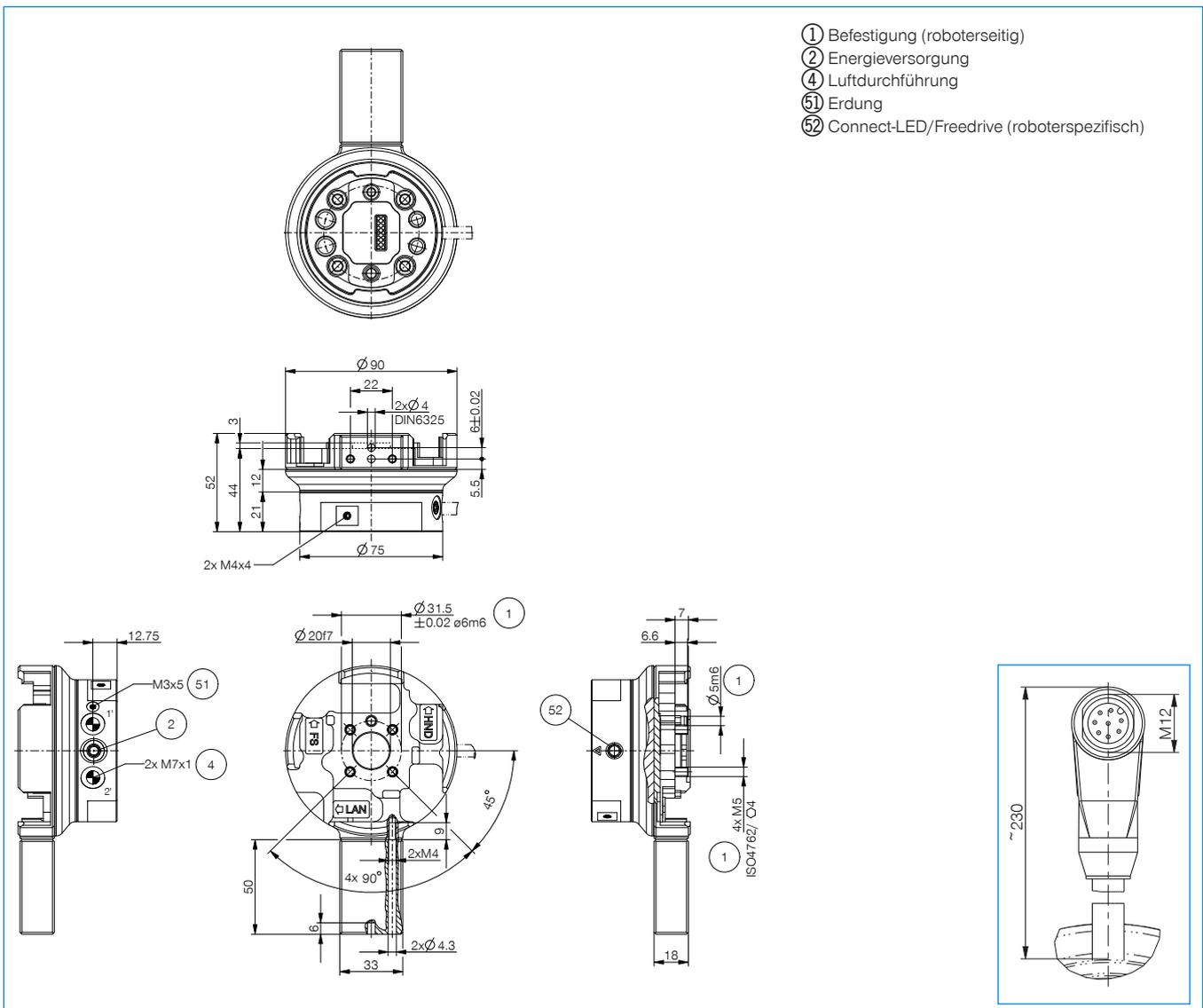


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-08-01-A</b>
Passend für Robotertyp	Mitsubishi Assista
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,72



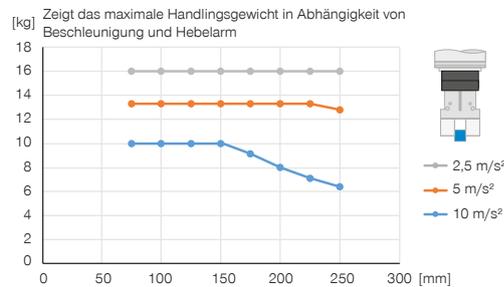
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-09-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

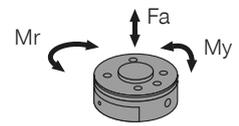


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



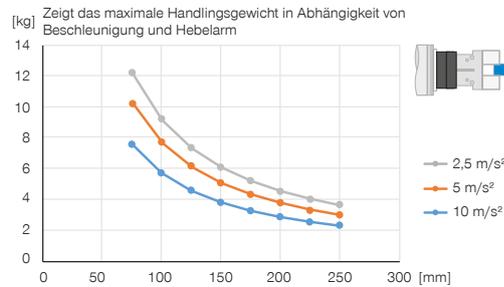
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

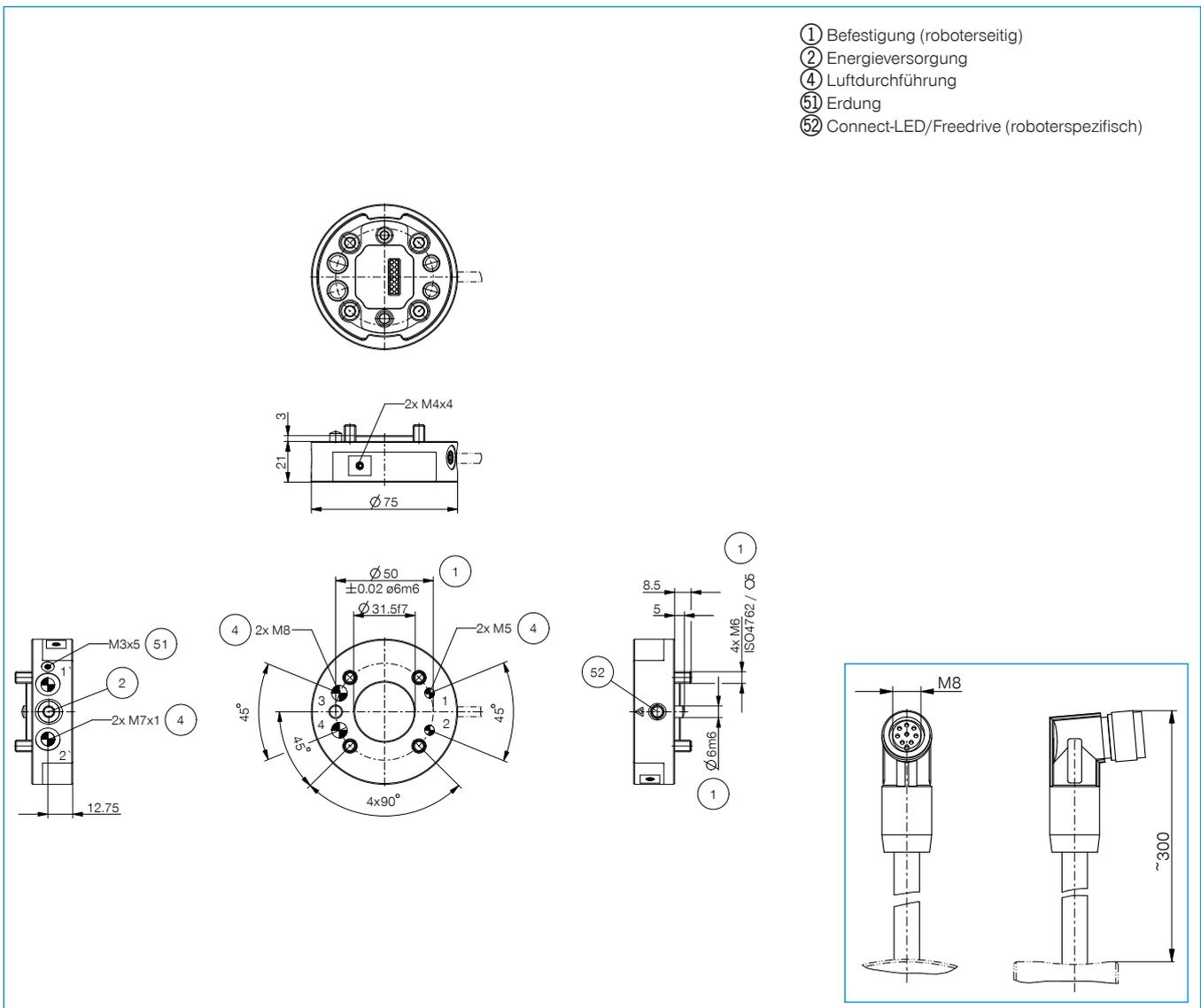


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-09-01-A</b>
Passend für Robotertyp	FANUC CRX
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



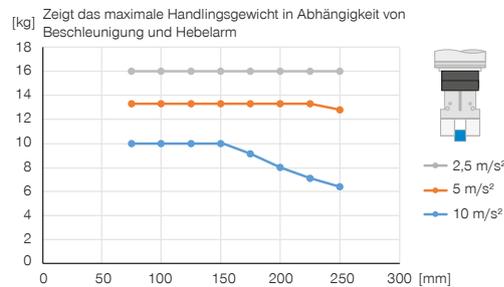
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-09-03-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

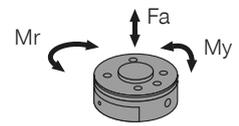


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



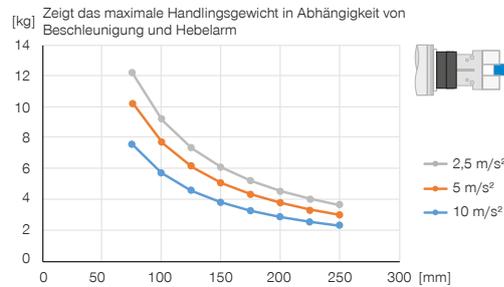
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

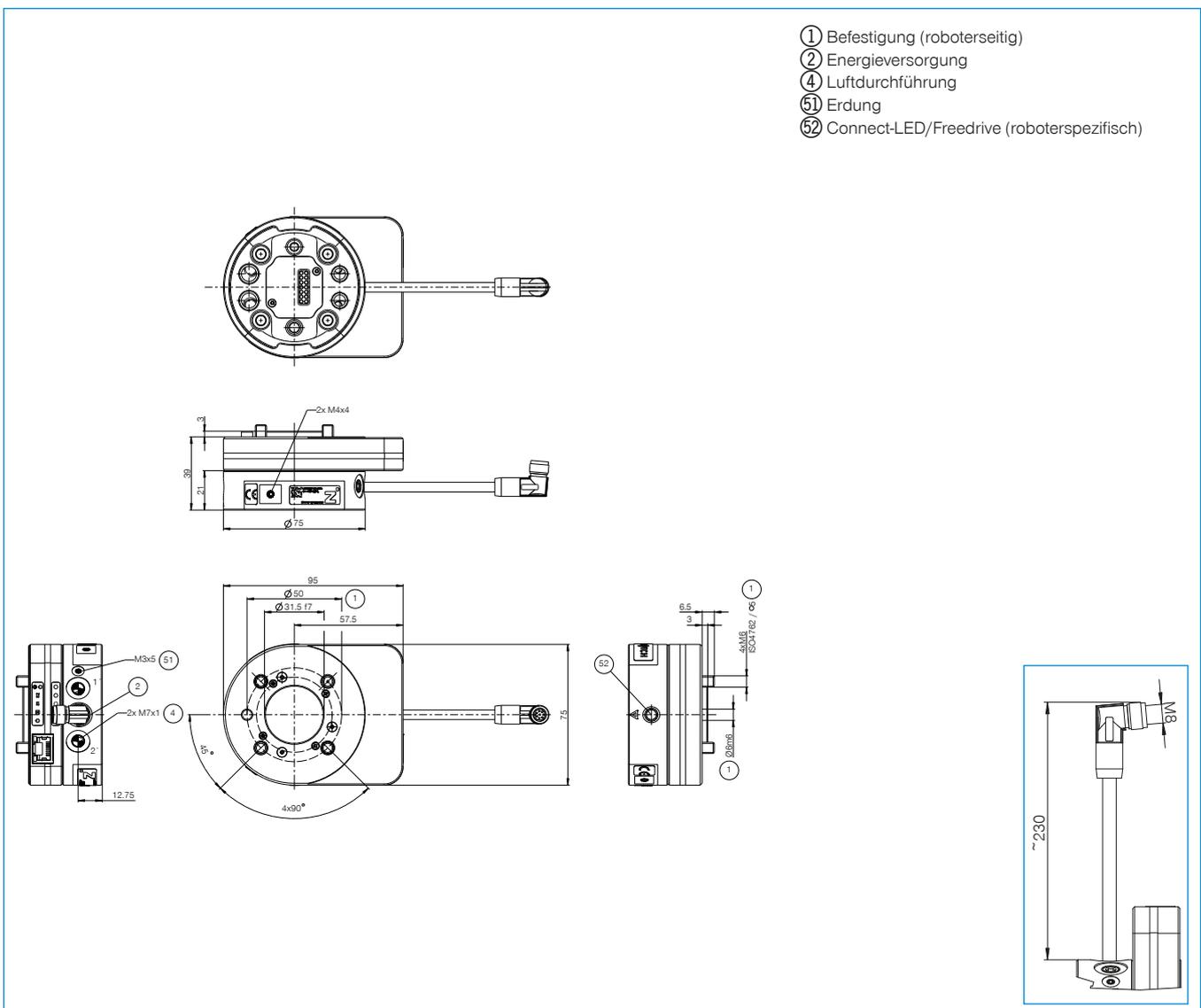


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
Passend für Robotertyp	FANUC CRX
Konfiguration Schnittstelle	Ethernet RJ45
Ansteuerung	RS485
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Statusanzeige	Ja
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,43



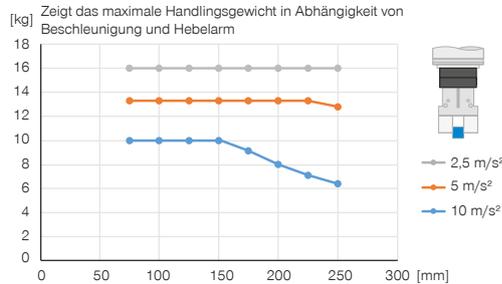
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-10-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

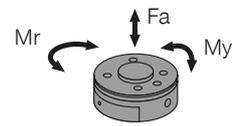


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



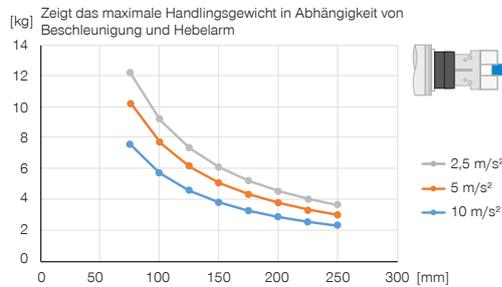
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

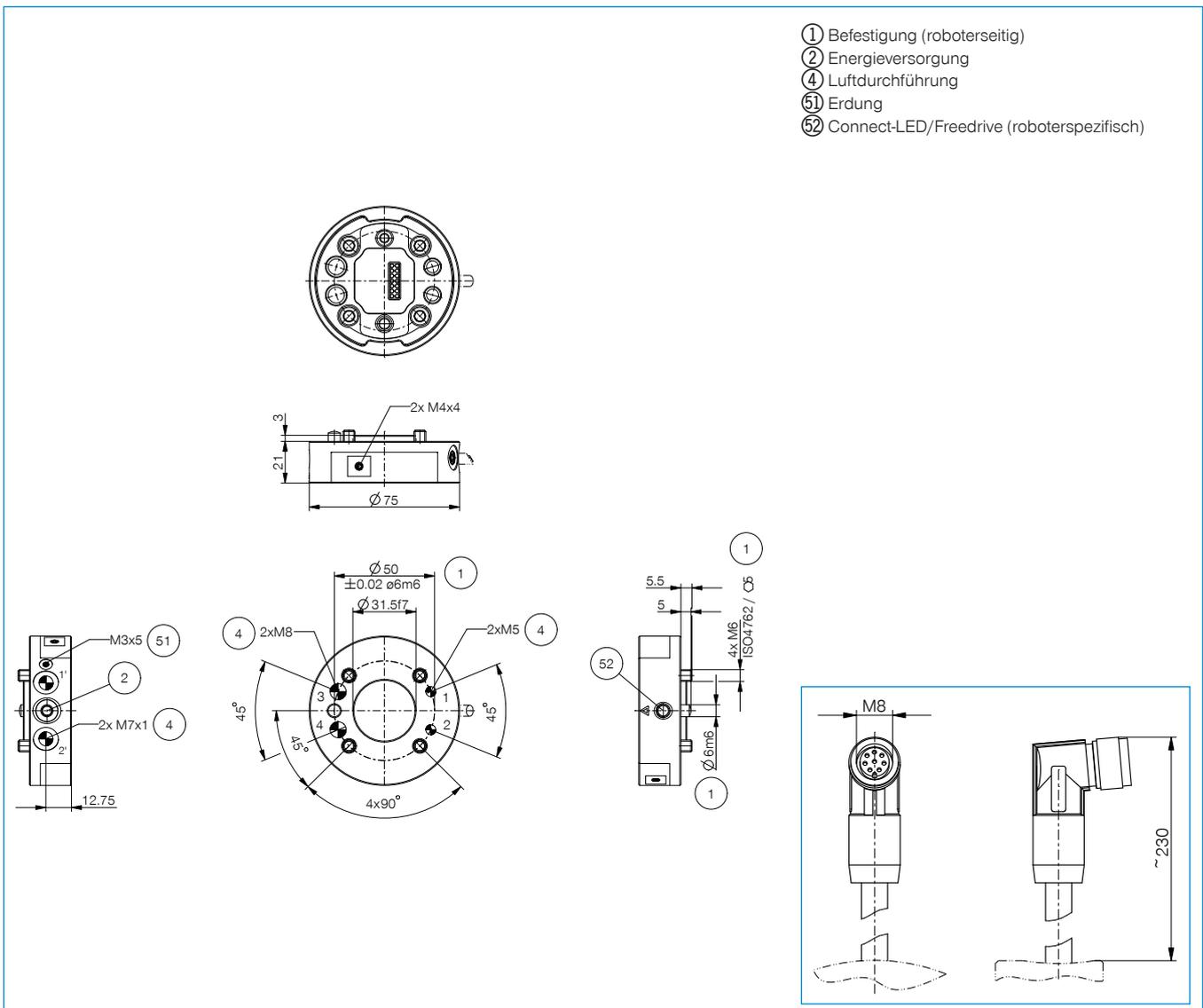


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-10-01-A</b>
Passend für Robotertyp	DOOSAN M- / H- / A-Serie
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,32



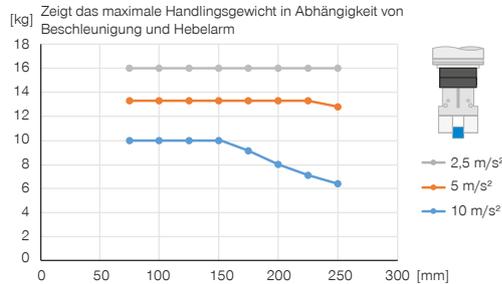
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-13-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

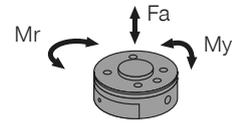


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



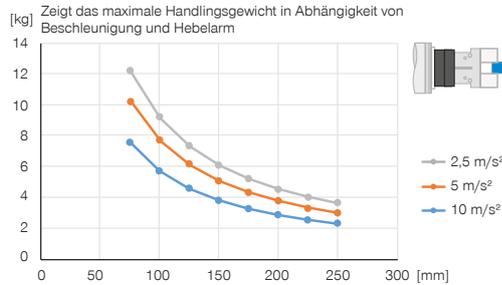
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

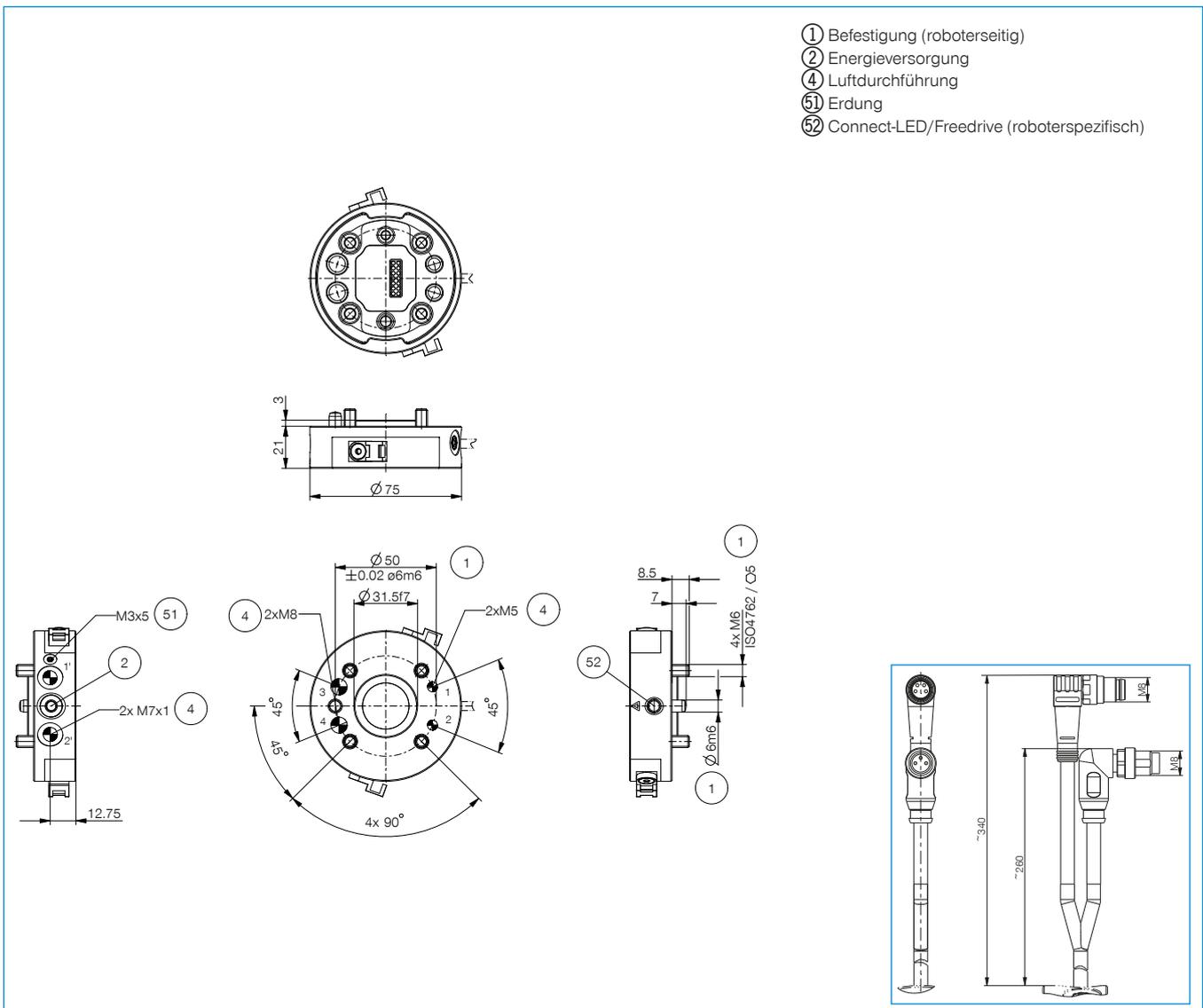


**ZUB000034**  
Anschlussleitung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-13-01-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 15000 GoFa
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 3-polig
Anschlussleitung 2	Stecker, M8, 4-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,3



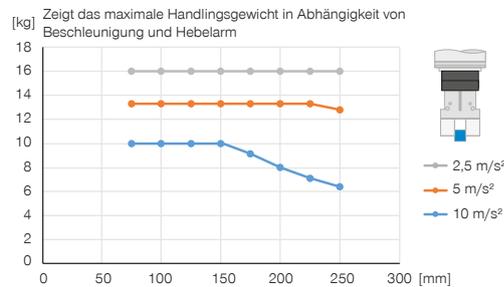
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-13-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

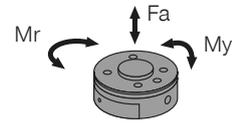


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



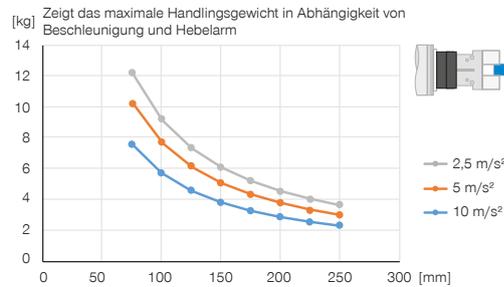
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

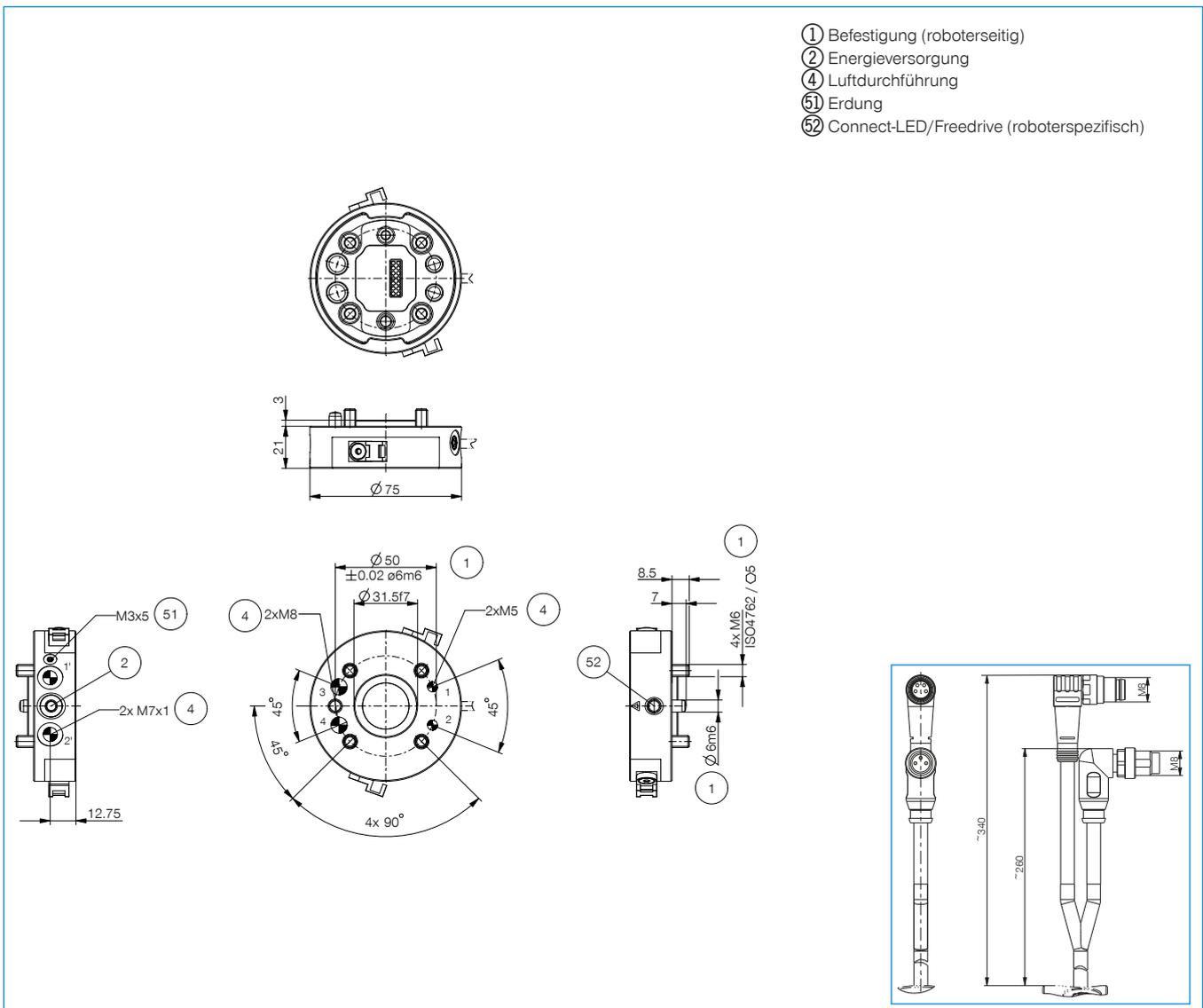
#### GREIFKOMPONENTEN

	<b>LWR50L-02-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-03-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-22-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-23-00002-A</b> MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>CSTE01483</b> Anschlussleitung Gerade 5 m - Buchse M12
	<b>KAG500IL</b> Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12
	<b>SCM-C-05-00-A</b> Smart Communication Module
	<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-13-04-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 15000 GoFa
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 3-polig
Anschlussleitung 2	Stecker, M8, 4-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,3



# MATCH - ROBOTERMODUL

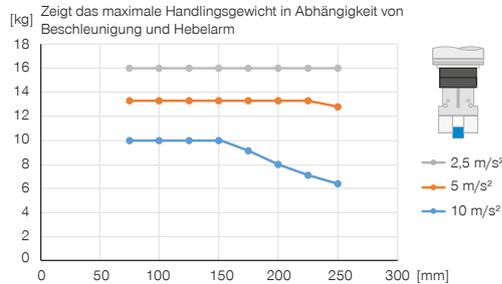
## LWR50F-13-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



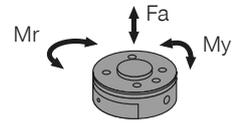
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



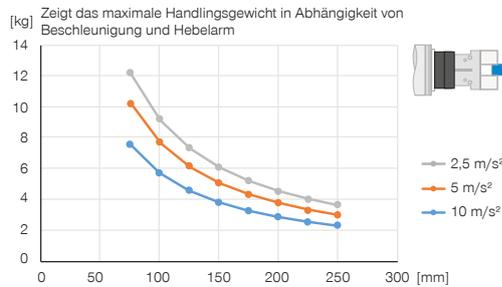
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**SCM-C-05-00-A**  
Smart Communication Module

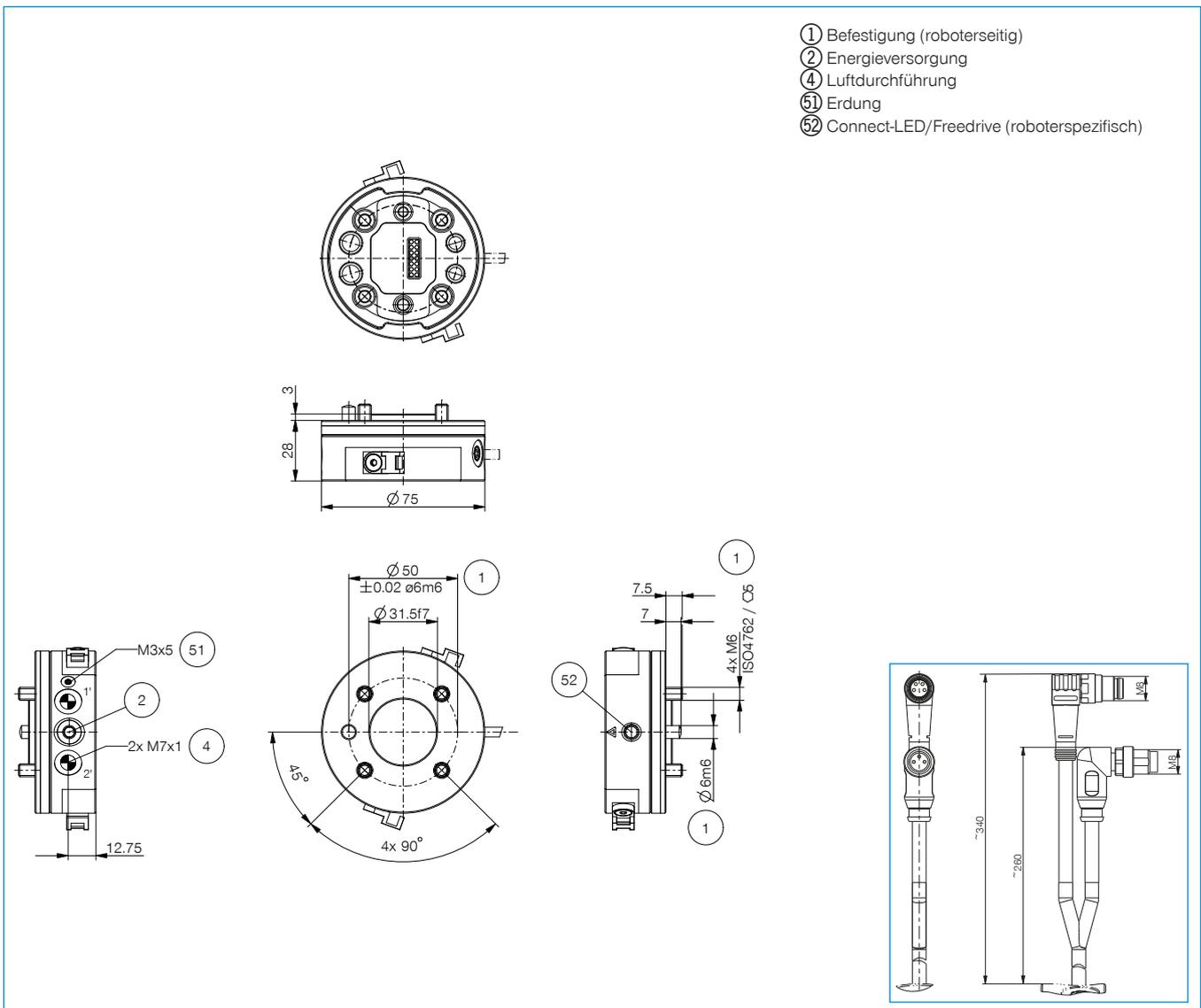


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-13-05-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 15000 GoFa
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 3-polig
Anschlussleitung 2	Stecker, M8, 4-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,35



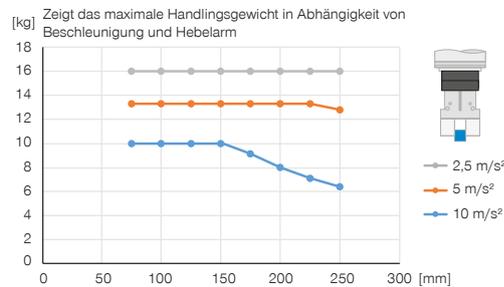
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-14-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

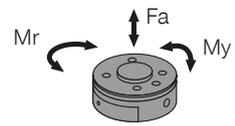


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



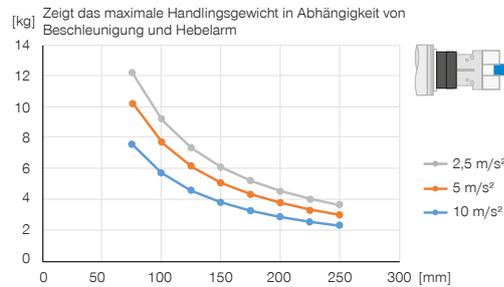
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

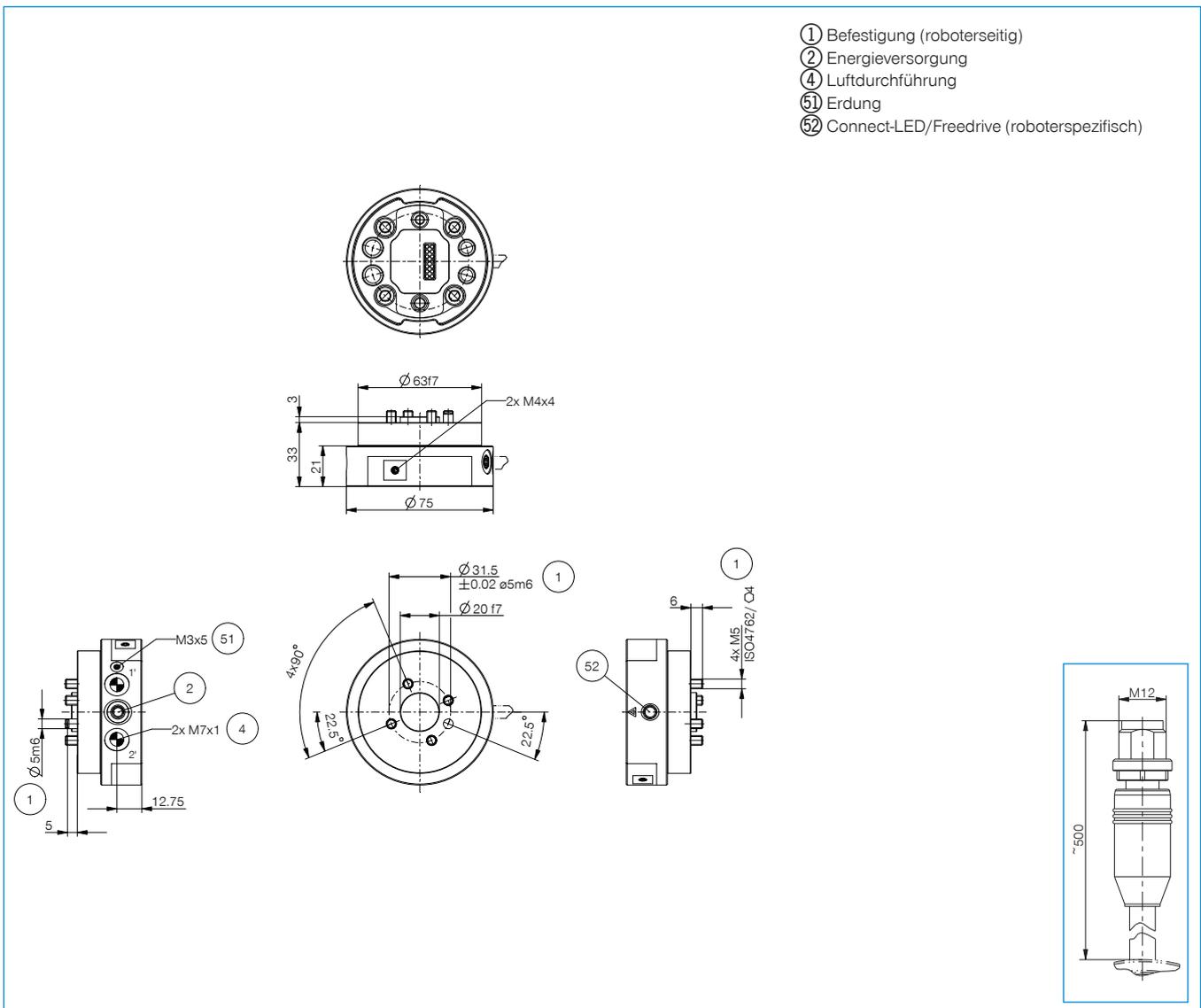
#### GREIFKOMPONENTEN

	<b>LWR50L-02-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-03-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-22-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-23-00002-A</b> MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>KAG500IL</b> Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12
	<b>SCM-C-05-10-A</b> Smart Communication Module
	<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-14-04-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 1100 SWIFTI
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 31,5
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,4



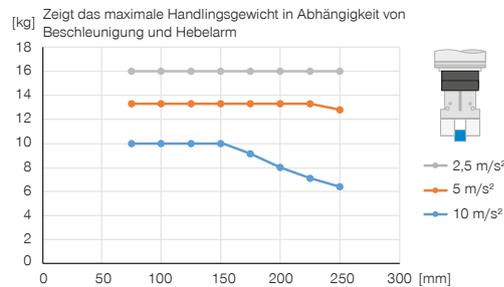
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-14-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

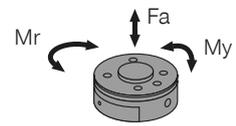


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



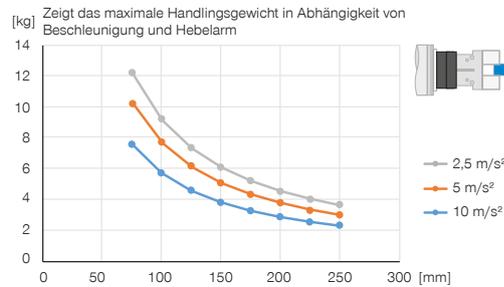
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

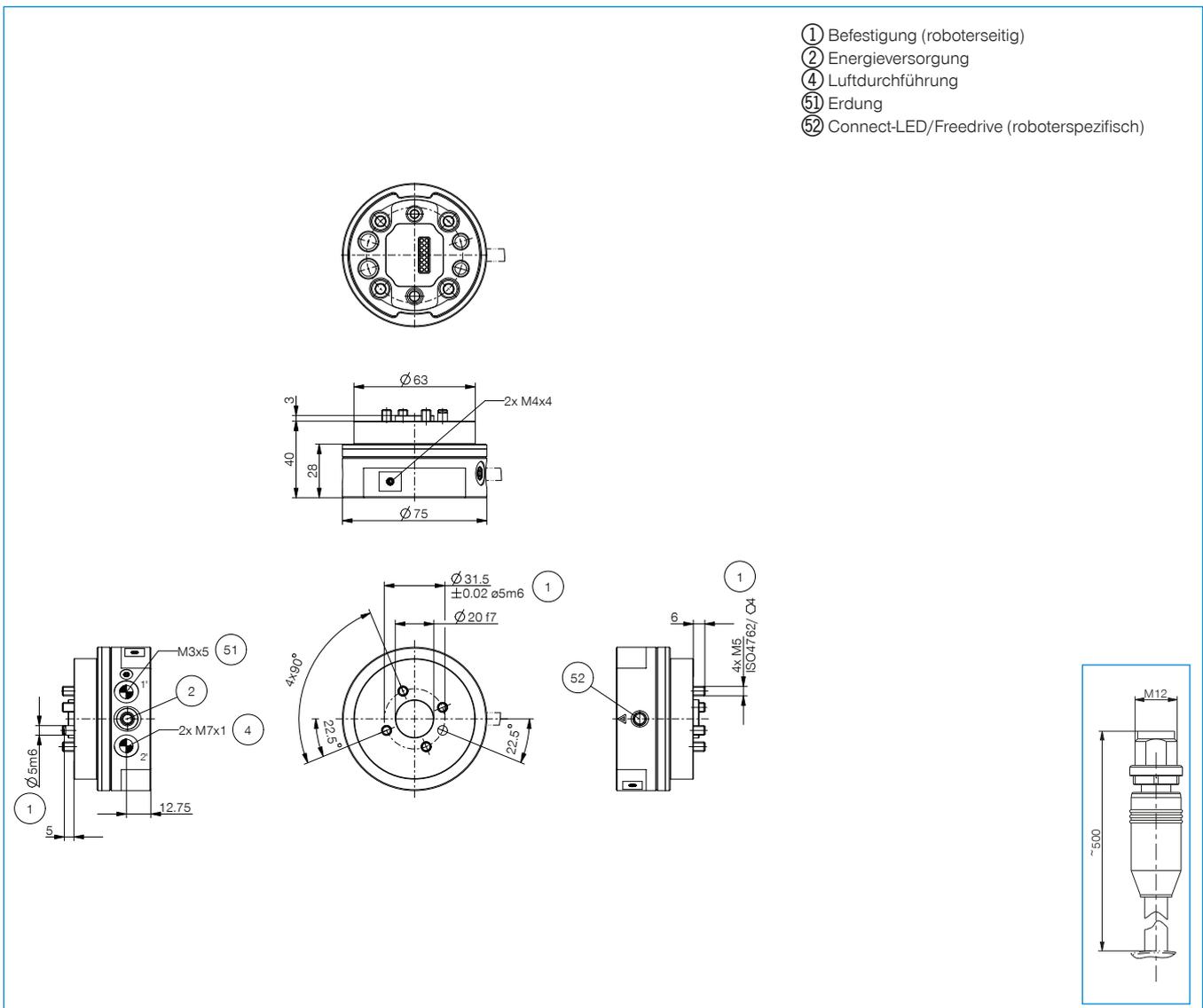
#### GREIFKOMponentEN

	<b>LWR50L-02-0001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-03-0001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-22-0001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-23-0002-A</b> MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>KAG500IL</b> Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12
	<b>SCM-C-05-10-A</b> Smart Communication Module
	<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-14-05-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 1100 SWIFTI
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 31,5
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,45



# MATCH - ROBOTERMODUL

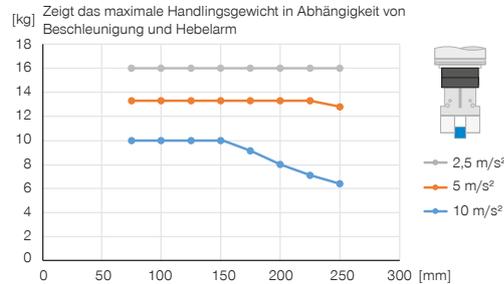
## LWR50F-15-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



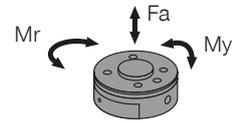
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



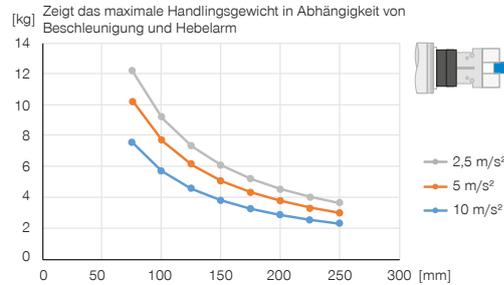
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

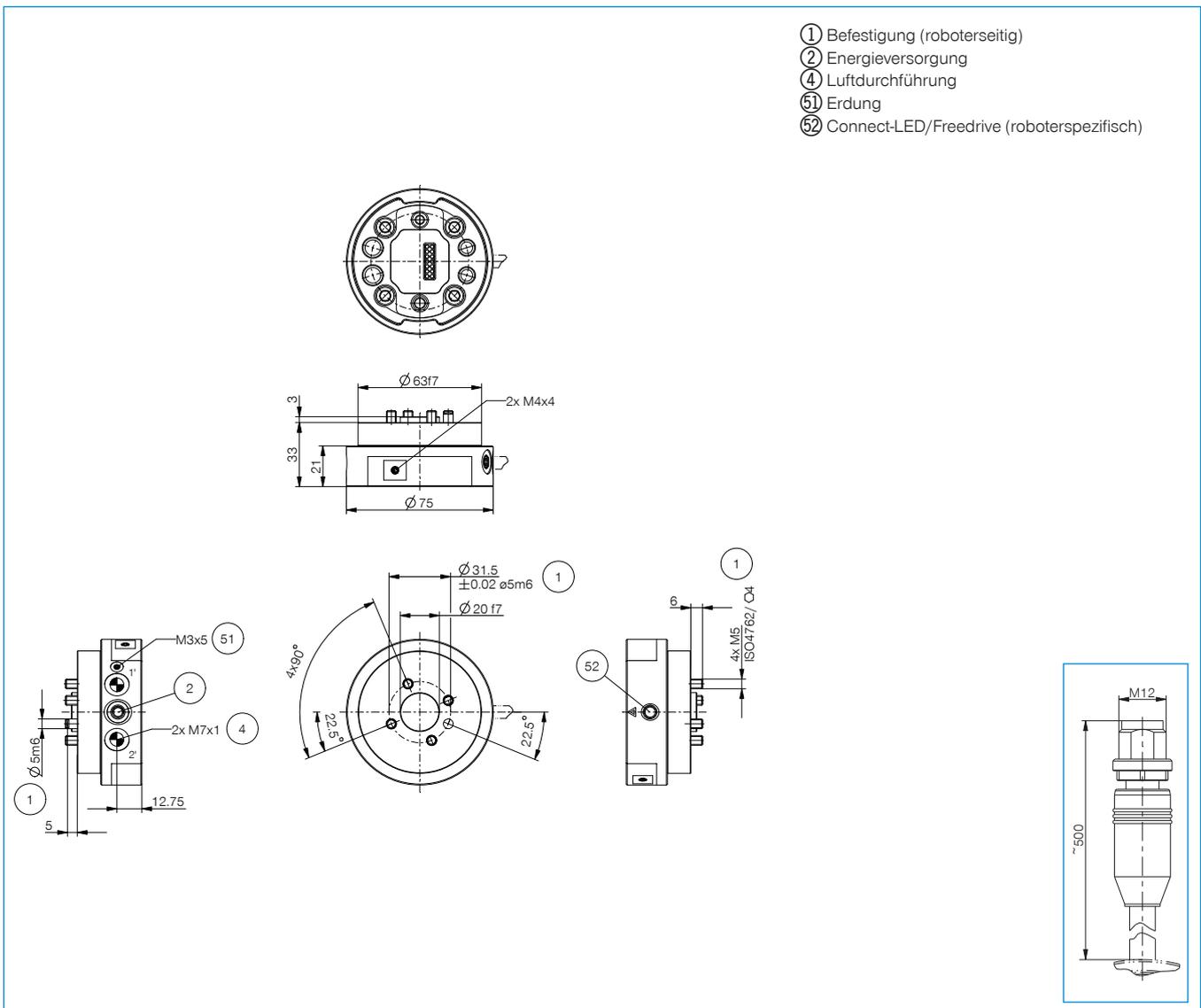


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-15-01-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB IRB1100
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 31,5
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,4



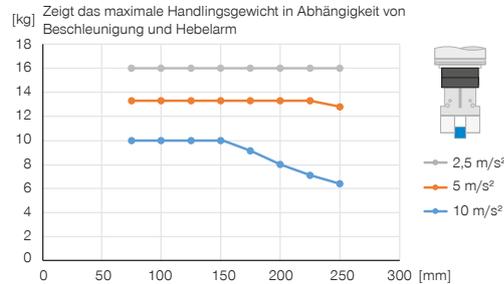
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-15-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

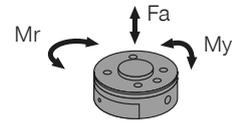


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



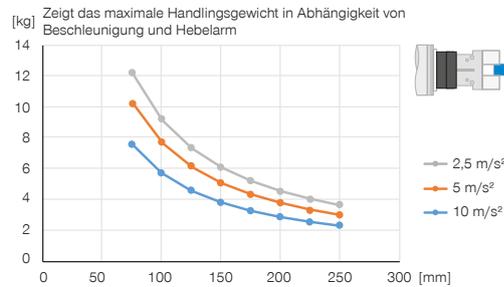
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

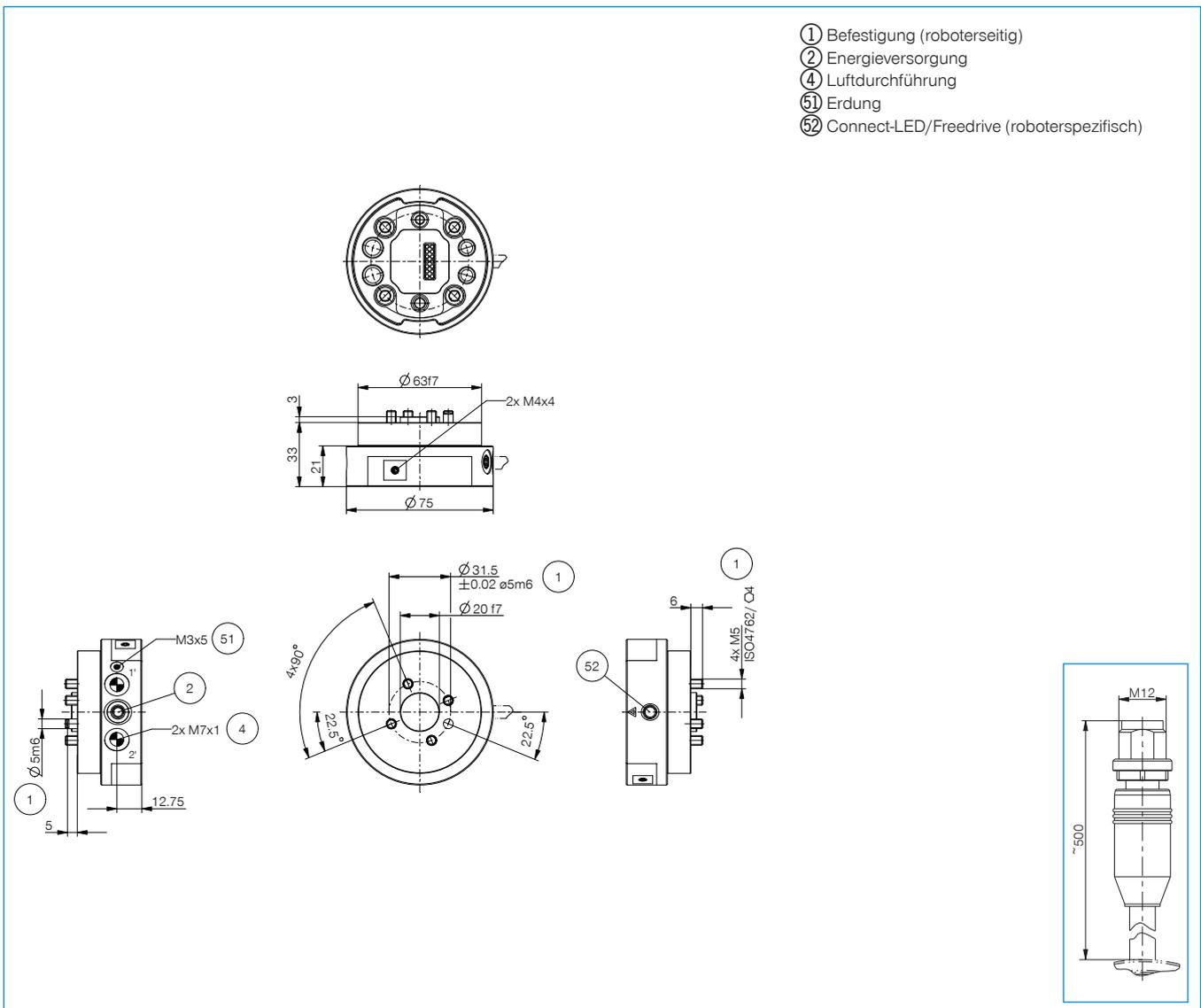
#### GREIFKOMPONENTEN

	<b>LWR50L-02-0001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-03-0001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-22-0001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-23-0002-A</b> MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>CSTE01483</b> Anschlussleitung Gerade 5 m - Buchse M12
	<b>KAG500IL</b> Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12
	<b>SCM-C-00-00-A</b> Smart Communication Module
	<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

Bestell-Nr.	Technische Daten
Passend für Robotertyp	ABB IRB1100
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 31,5
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,4



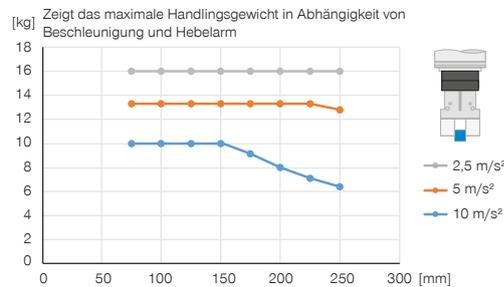
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-15-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

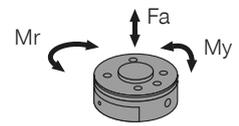


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



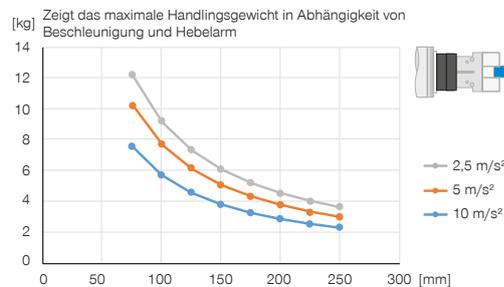
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**CSTE01483**  
Anschlussleitung Gerade 5 m - Buchse M12



**KAG500IL**  
Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12



**SCM-C-00-00-A**  
Smart Communication Module

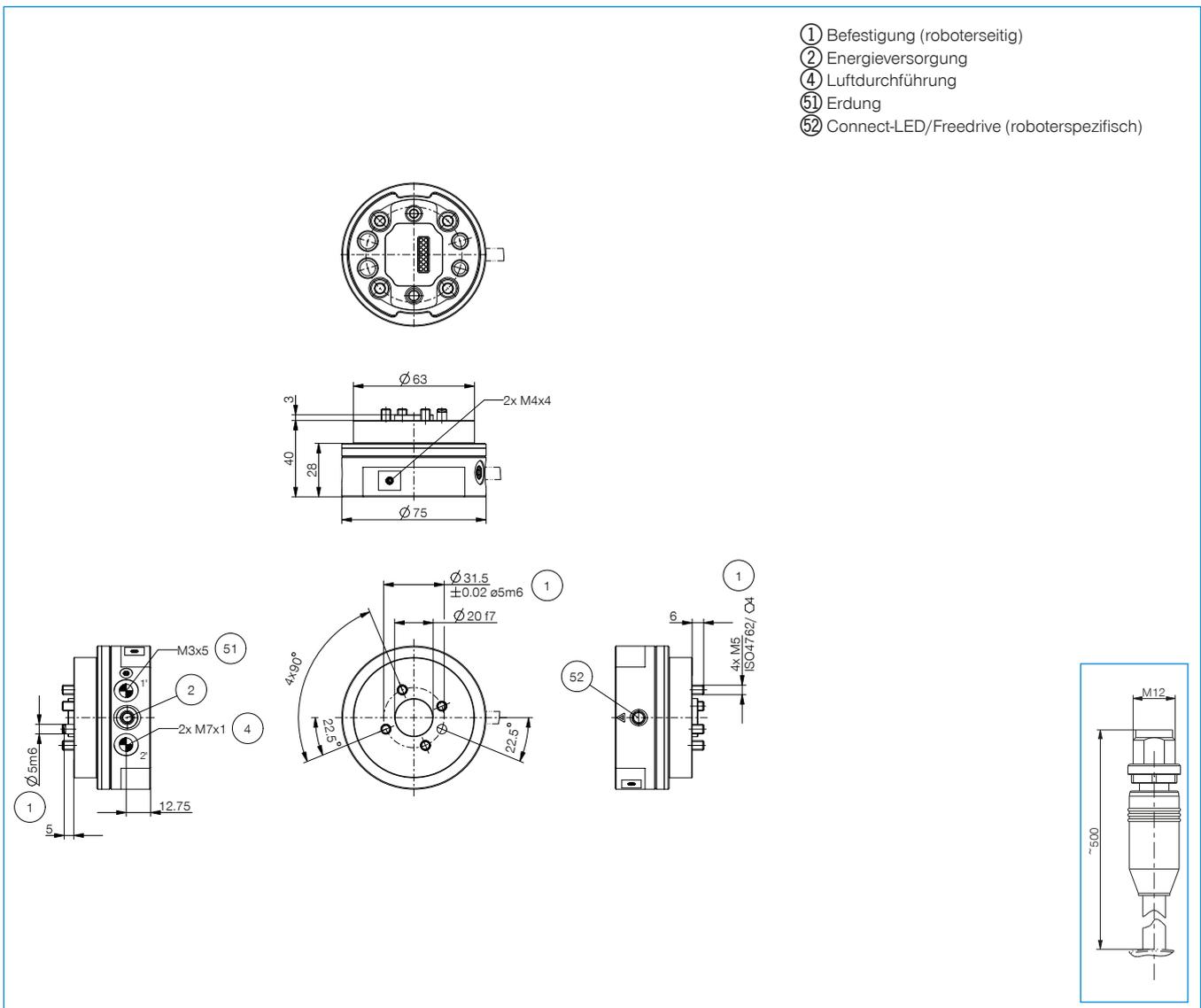


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-15-05-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB IRB1100
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 31,5
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,45



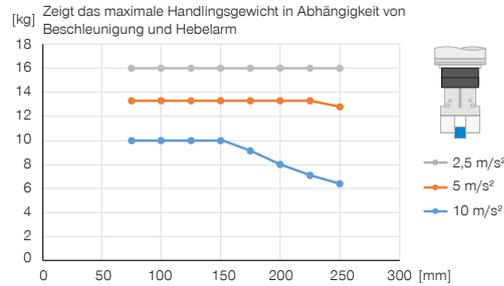
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-16-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

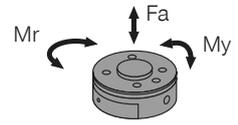


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



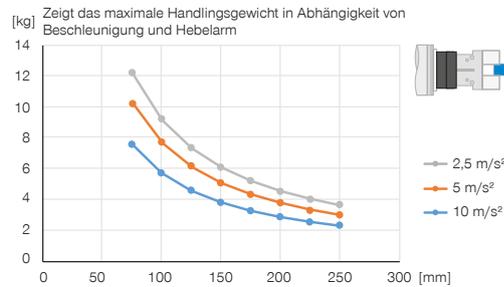
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

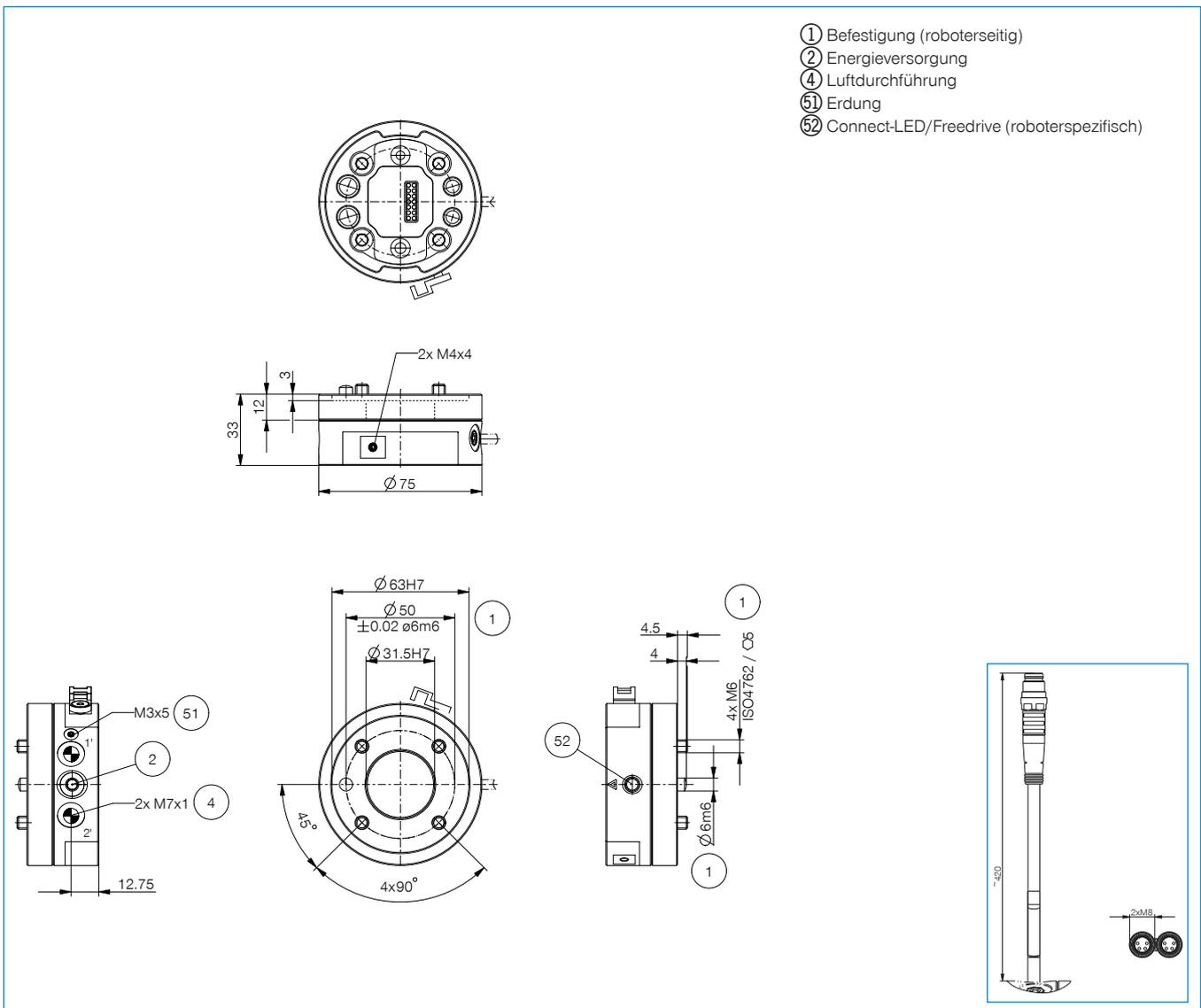


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-16-01-A</b>
Passend für Robotertyp	fruitcore HORST
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 4-polig
Anschlussleitung 2	Stecker, M8, 4-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,41



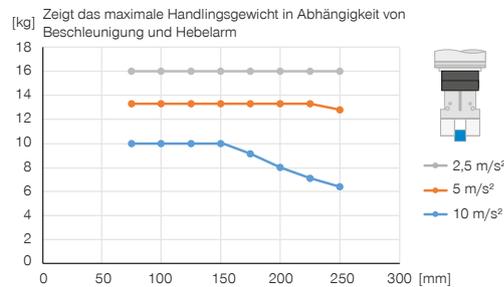
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-17-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

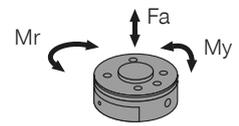


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



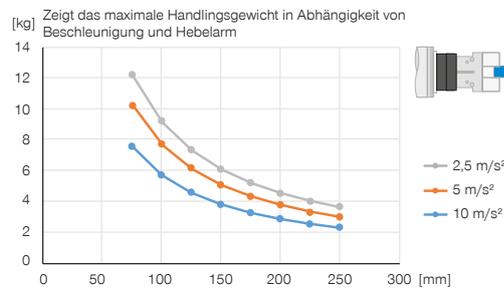
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

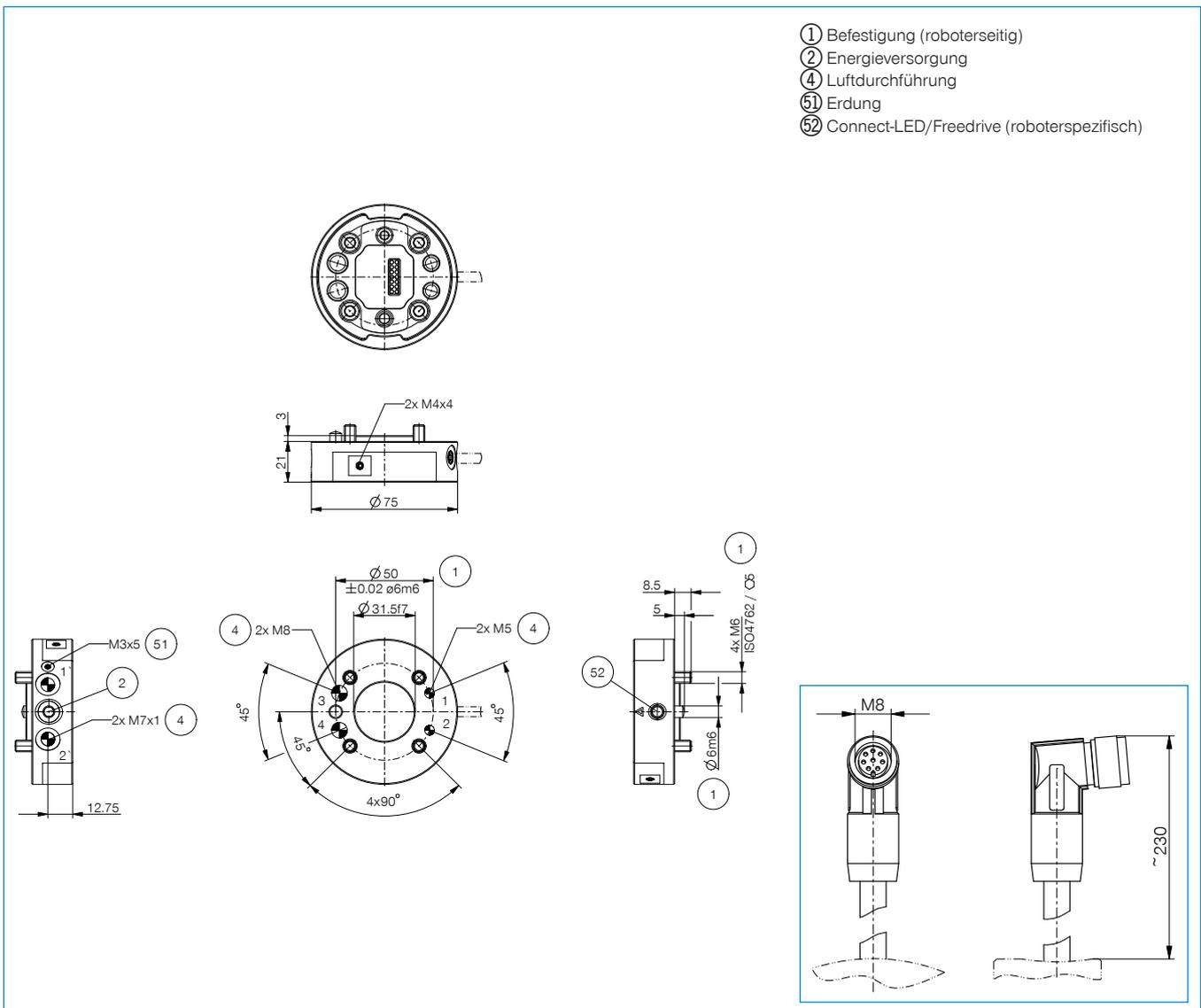


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-17-01-A</b>
Passend für Robotertyp	Yaskawa HC P-Version
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



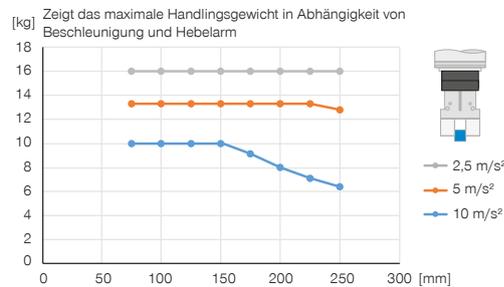
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-17-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

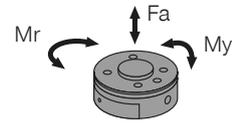


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



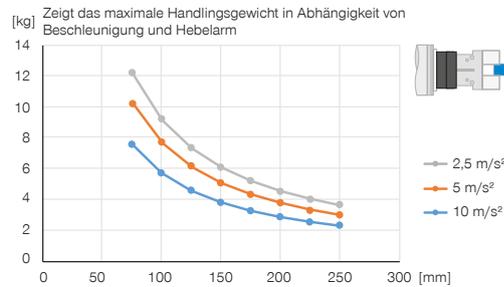
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

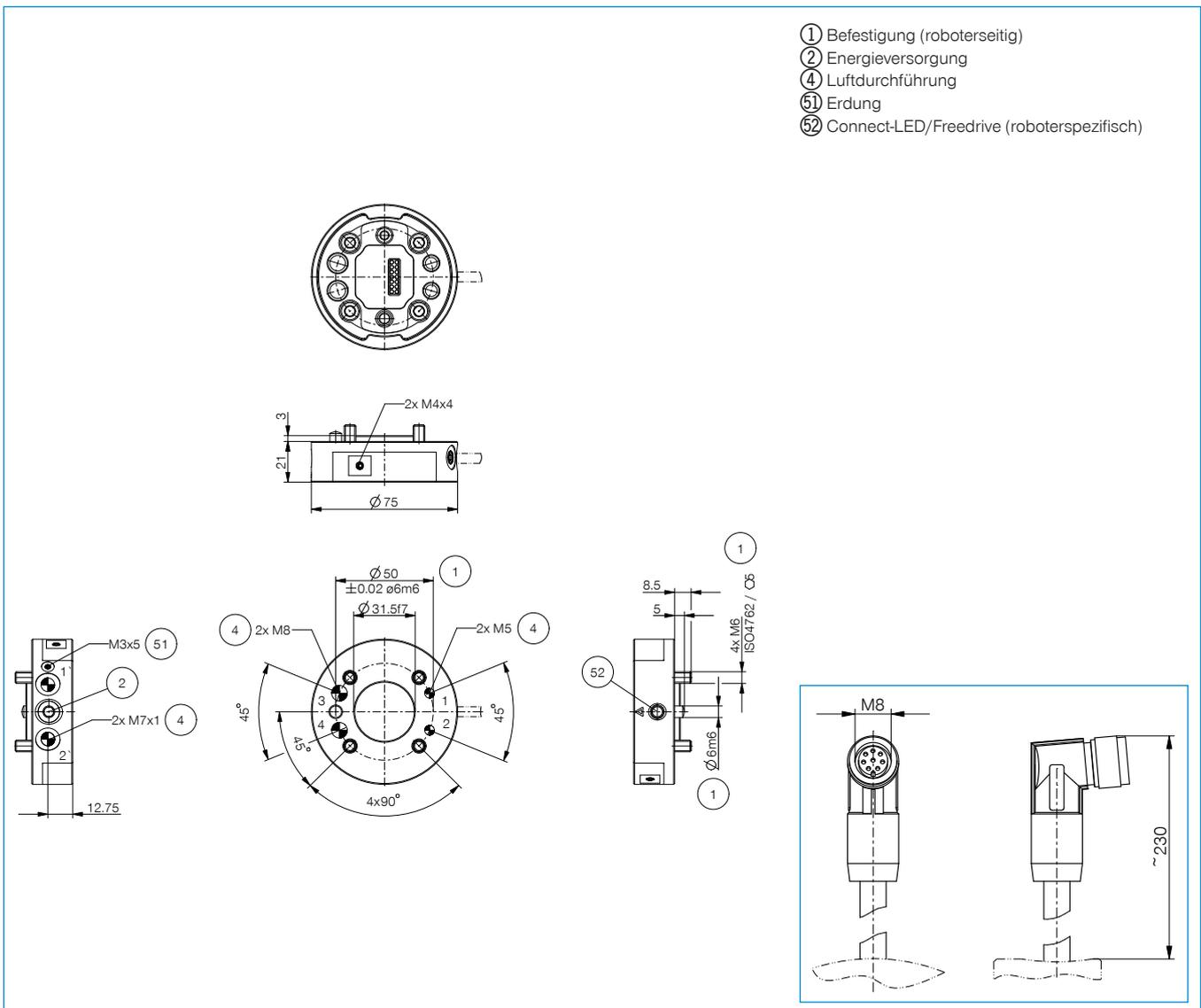


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-17-04-A</b>
Passend für Robotertyp	Yaskawa HC P-Version
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,3



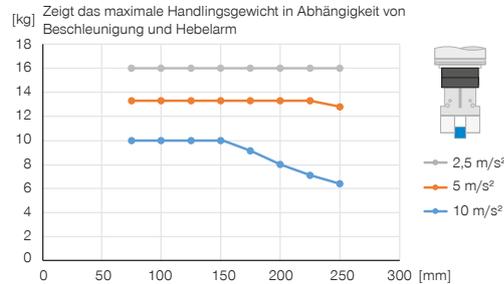
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-17-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

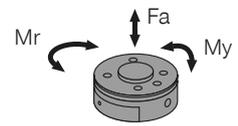


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



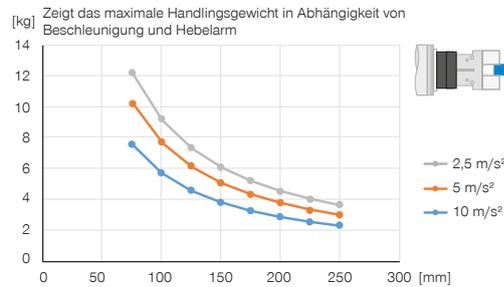
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

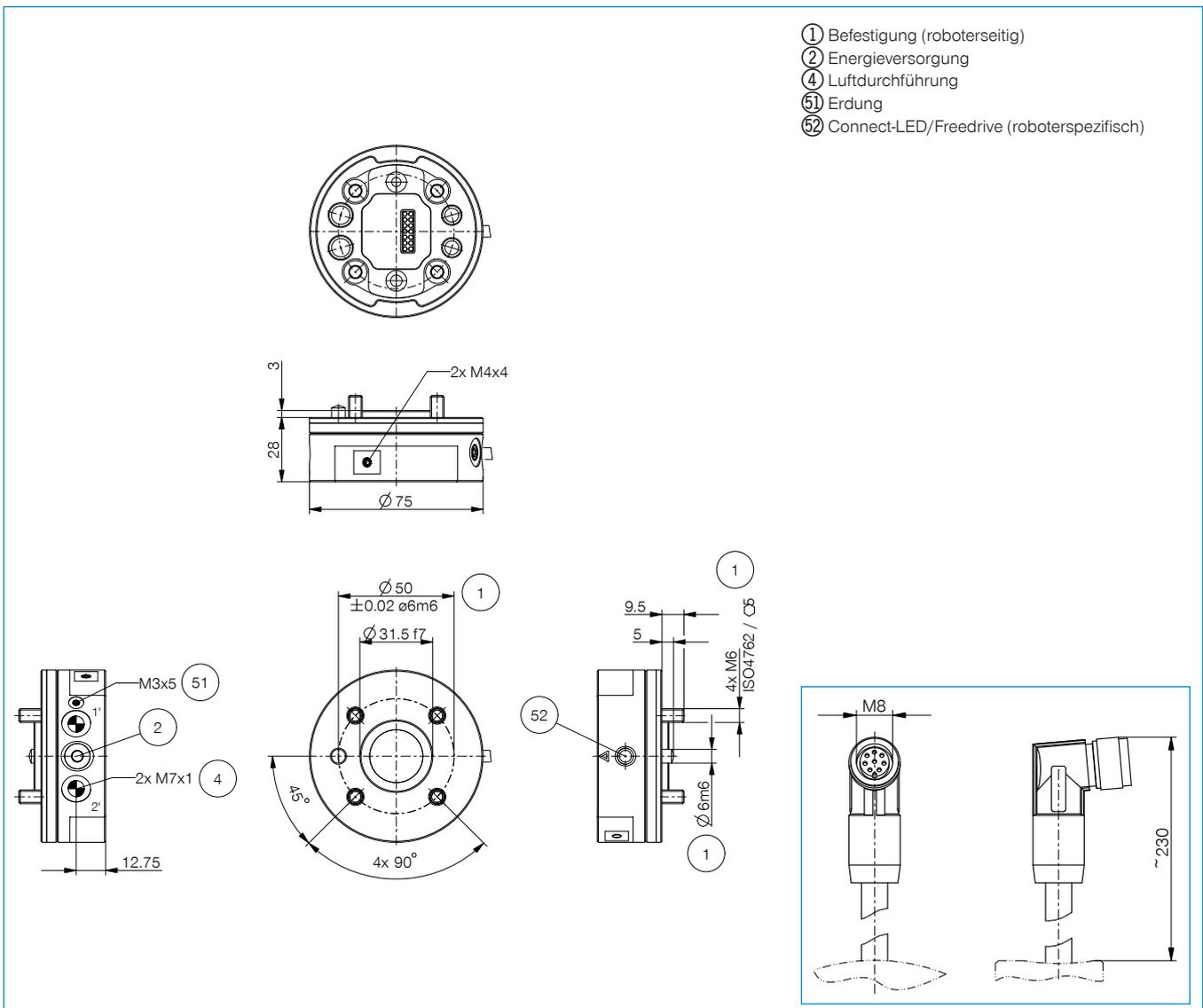


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-17-05-A</b>
Passend für Robotertyp	Yaskawa HC P-Version
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,35



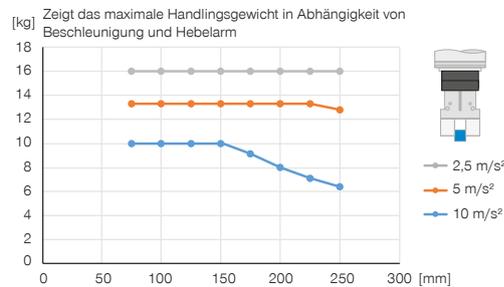
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-18-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

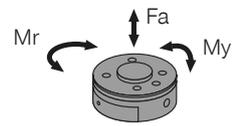


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



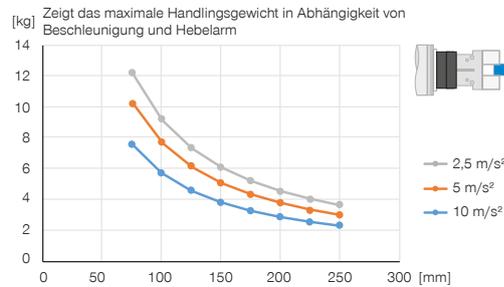
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

#### GREIFKOMPONENTEN

- 

**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer

---

- 

**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Greifer

---

- 

**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer

---

- 

**LWR50L-23-00007-A**  
MATCH - Greifer

---

- 

**LWR50L-23-00008-A**  
MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

- 

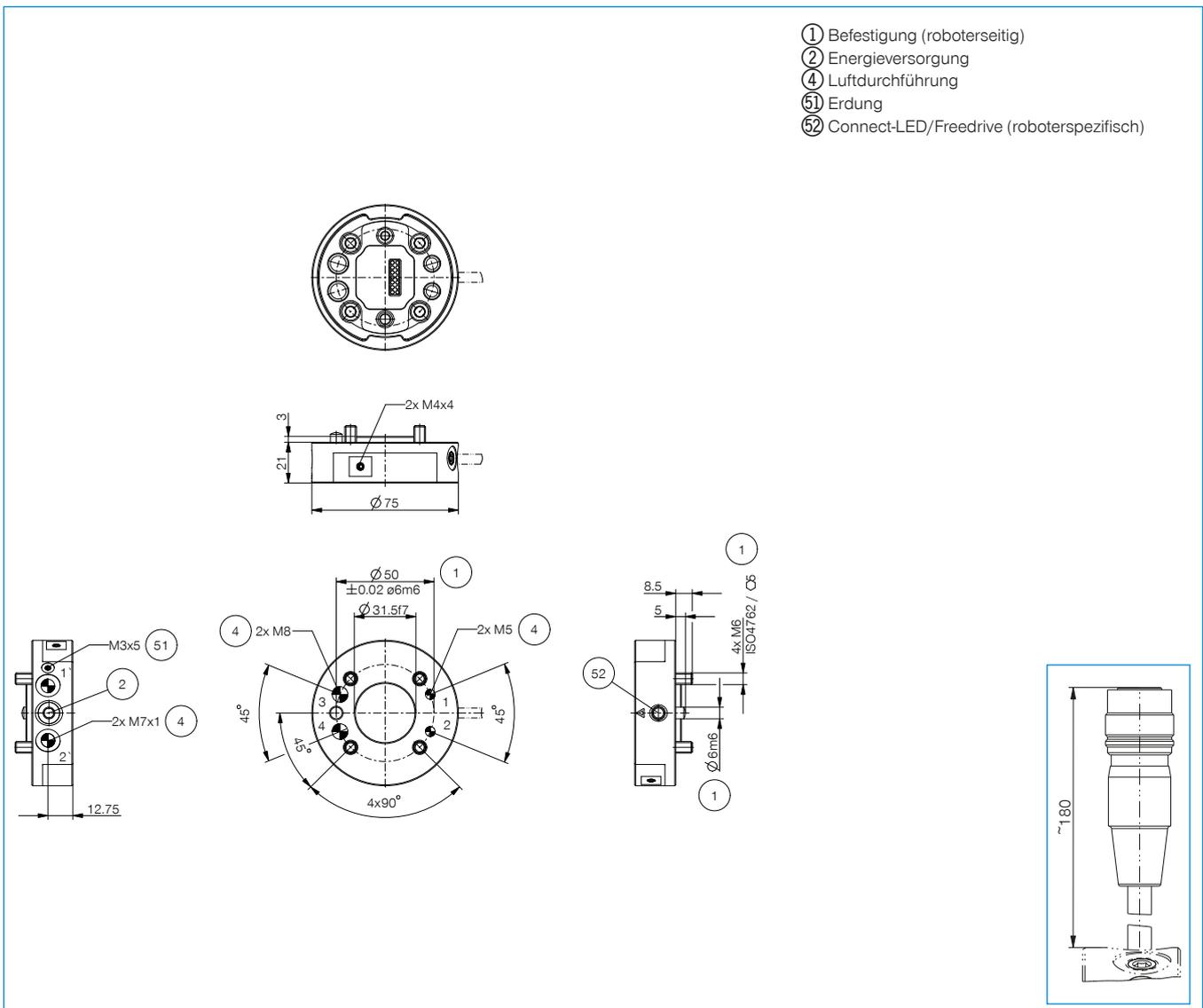
**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

---

- 

**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
Passend für Robotertyp	ELITE Robots
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	NPN
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, Push-Pull, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,32



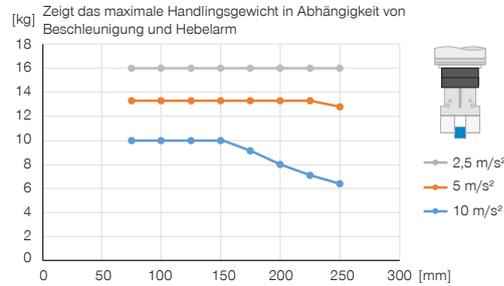
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-20-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

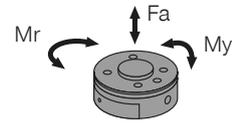


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



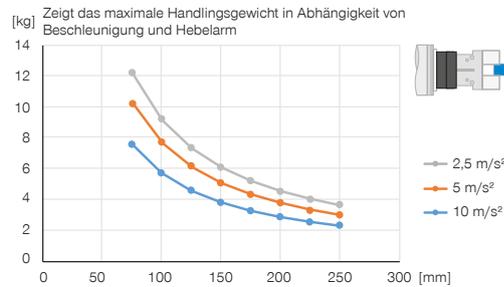
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

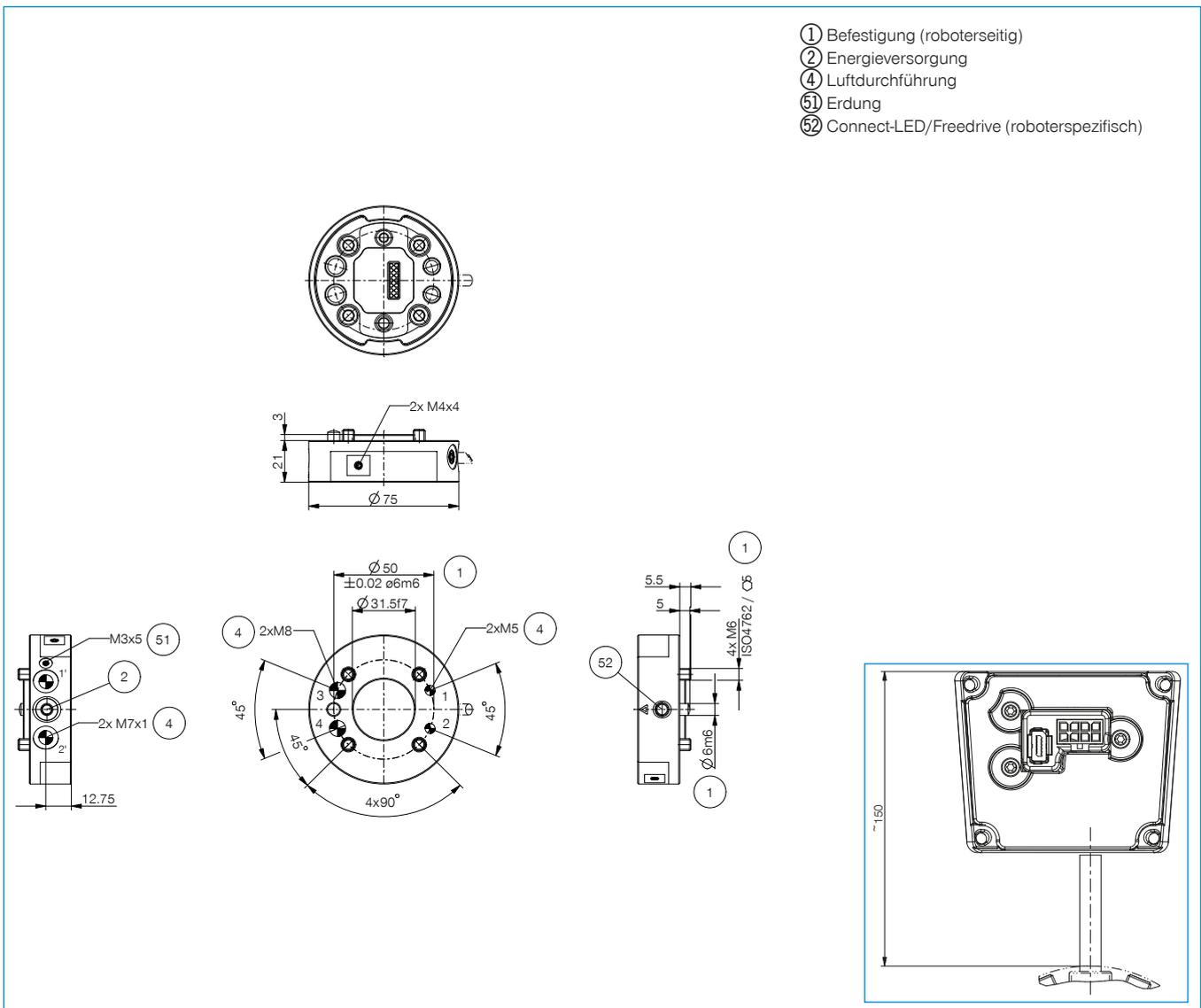


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-20-01-A</b>
Passend für Robotertyp	KUKA LBR iisy Series
Ansteuerung	Digital I/O
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker KukaLBR iisy
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



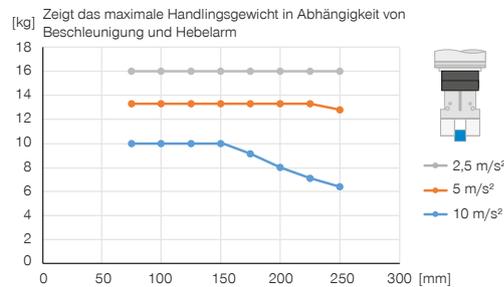
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-20-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

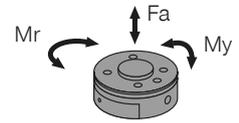


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



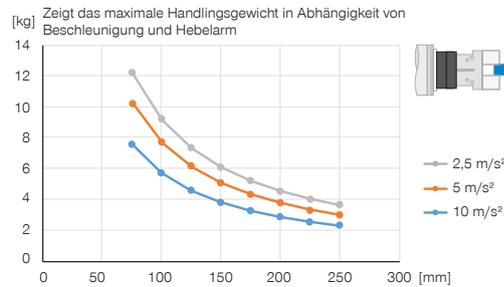
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

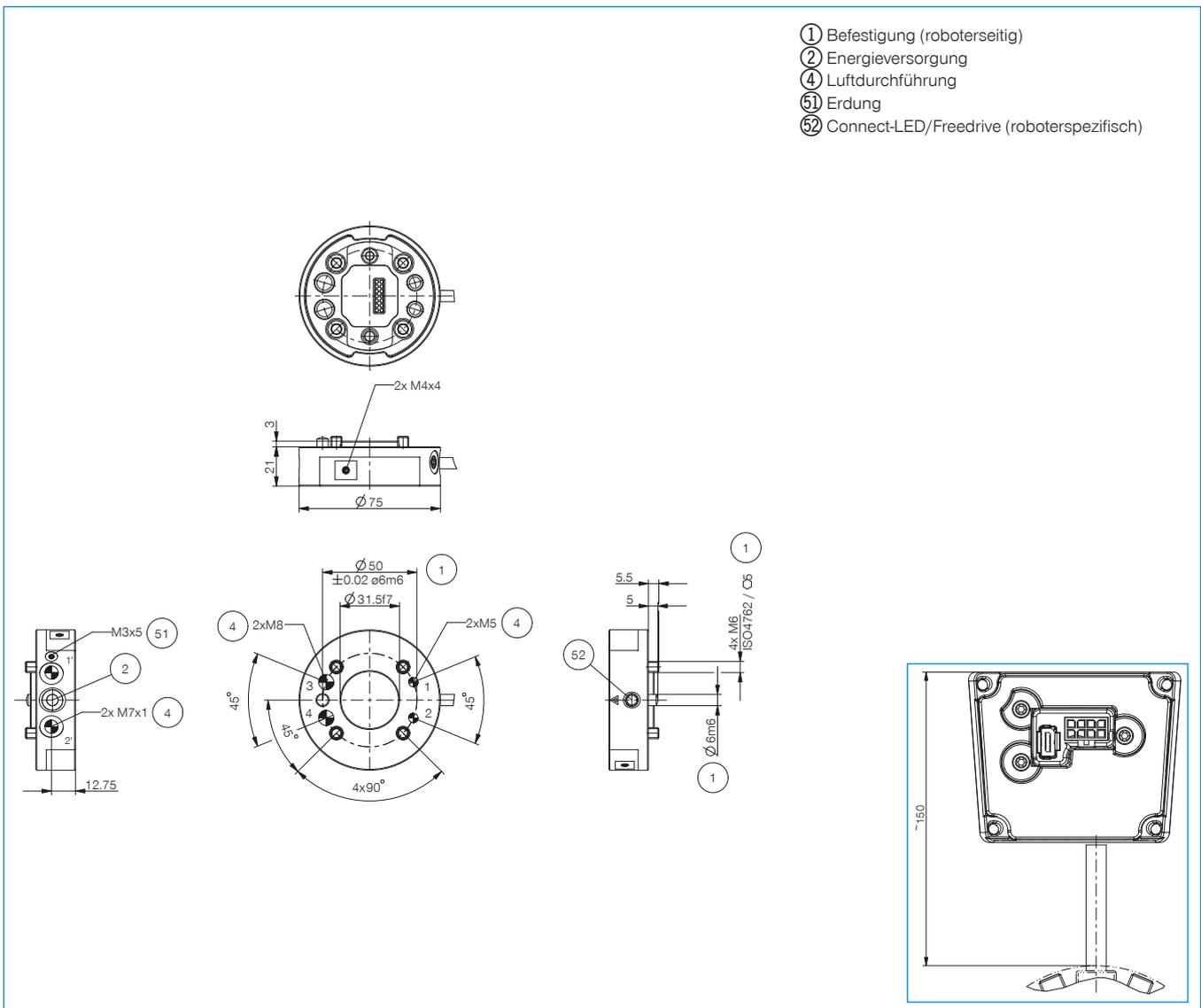


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-20-04-A</b>
Passend für Robotertyp	KUKA LBR iisy Series
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker KukaLBR iisy
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



# MATCH - ROBOTERMODUL

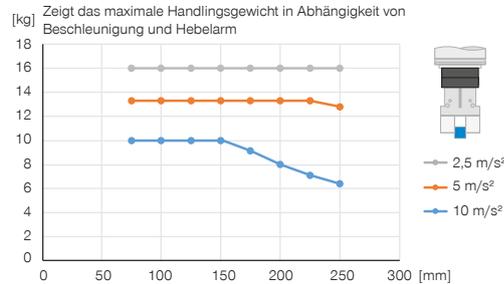
## LWR50F-20-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



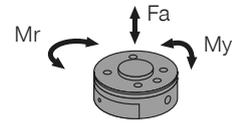
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



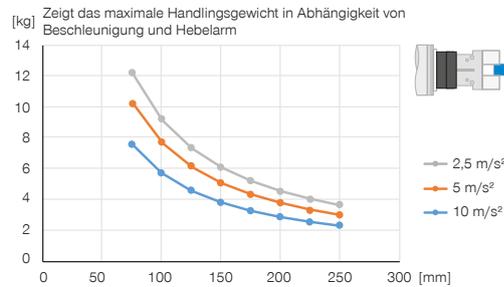
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

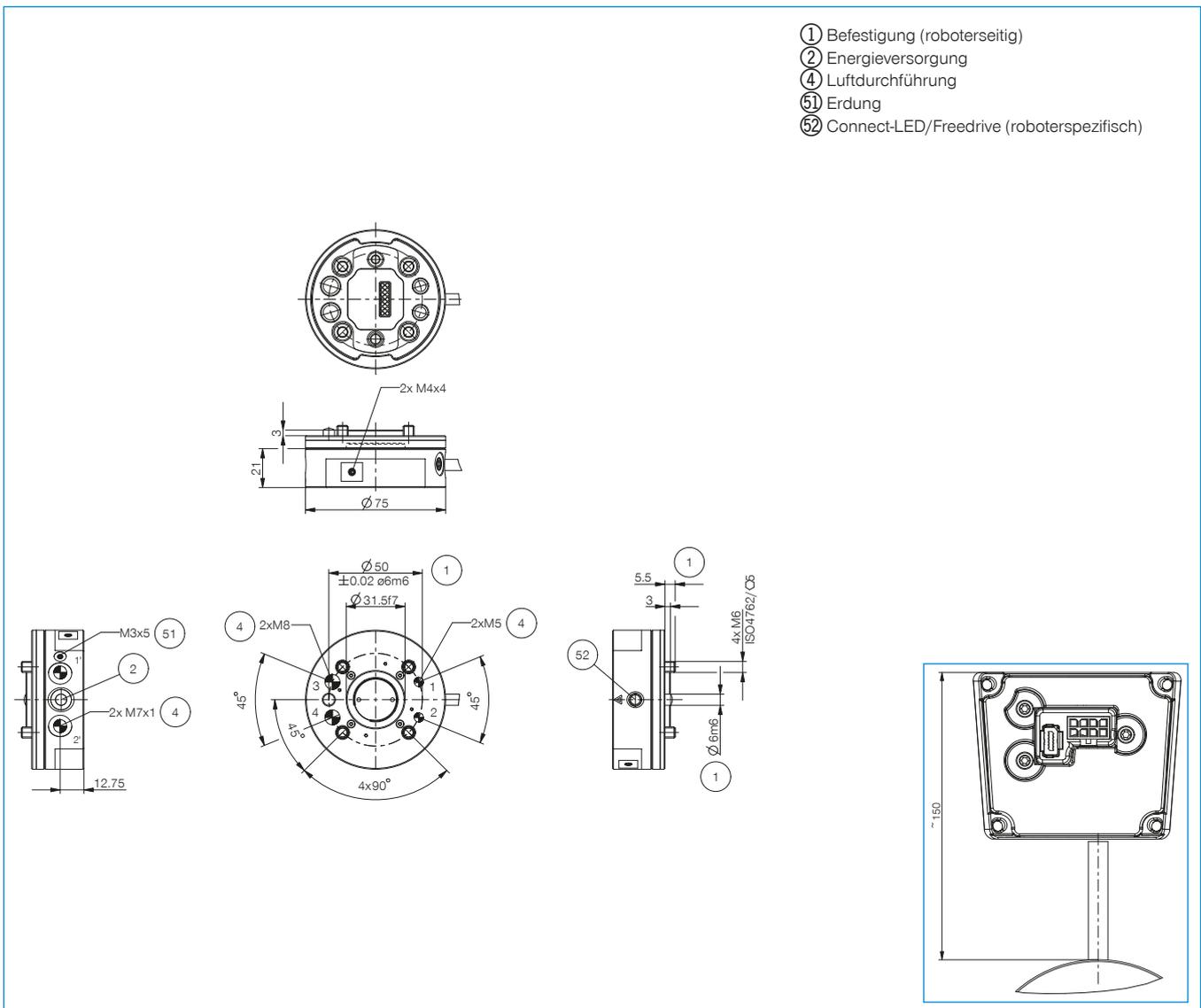


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-20-05-A</b>
Passend für Robotertyp	KUKA LBR iisy Series
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker KukaLBR iisy
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,34



# MATCH - ROBOTERMODUL

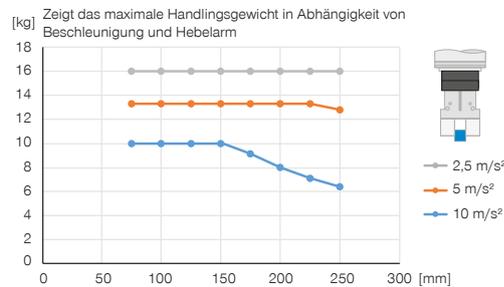
## LWR50F-21-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



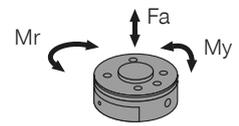
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



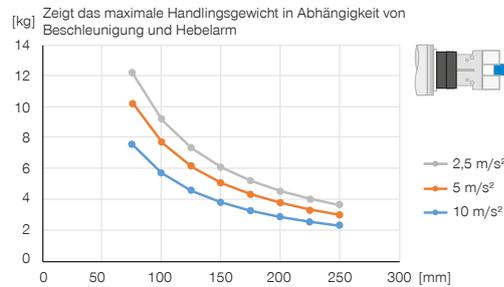
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer

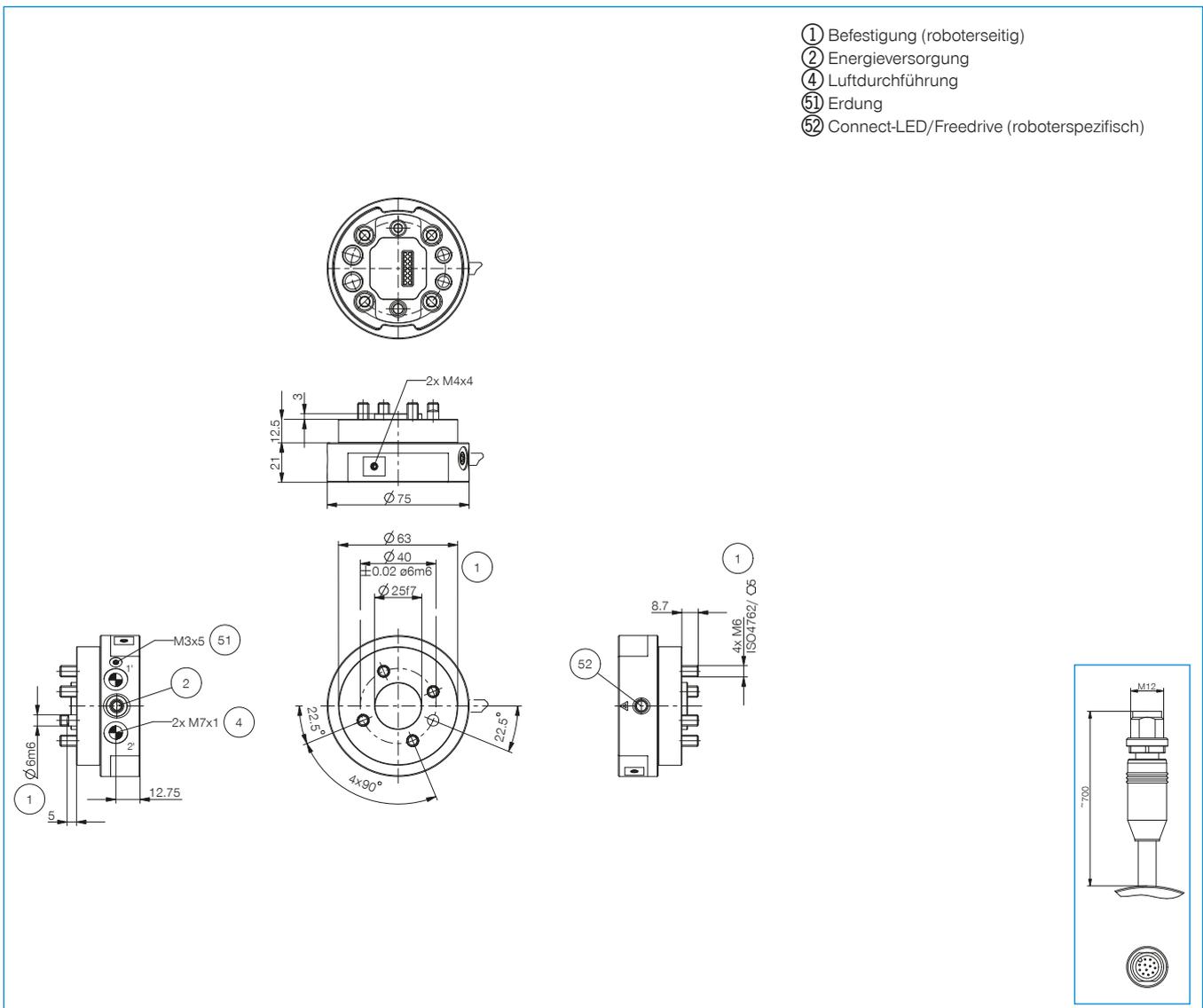


#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-21-01-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB IRB 1300
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,41



# MATCH - ROBOTERMODUL

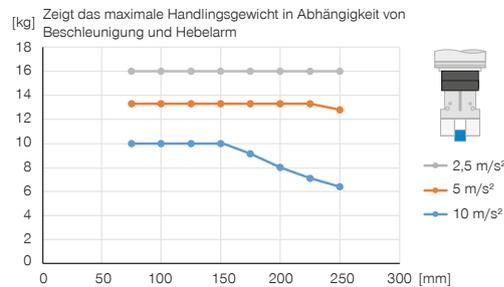
## LWR50F-21-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



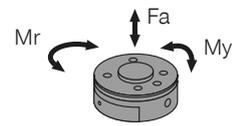
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



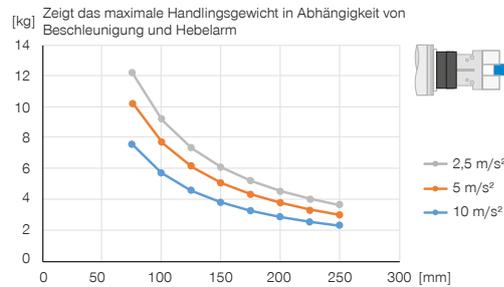
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

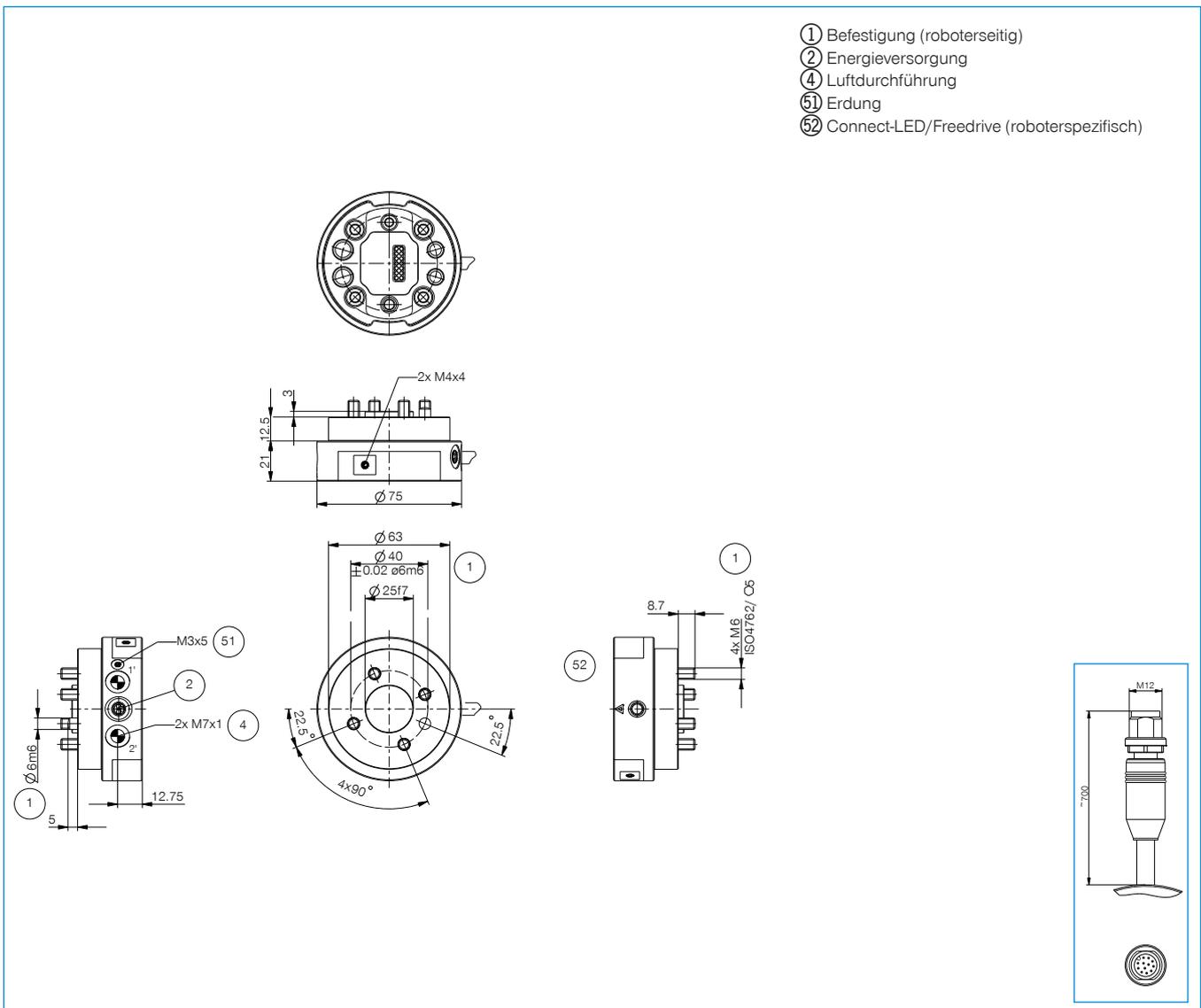


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	Technische Daten
Passend für Robotertyp	ABB IRB 1300
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,41



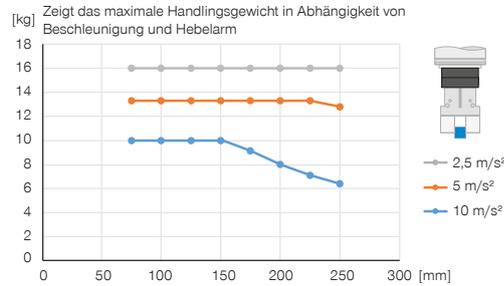
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-21-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

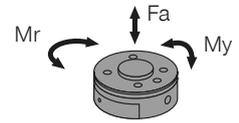


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



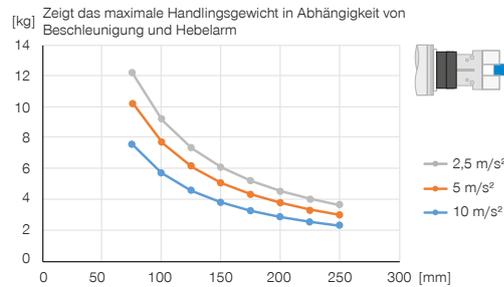
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

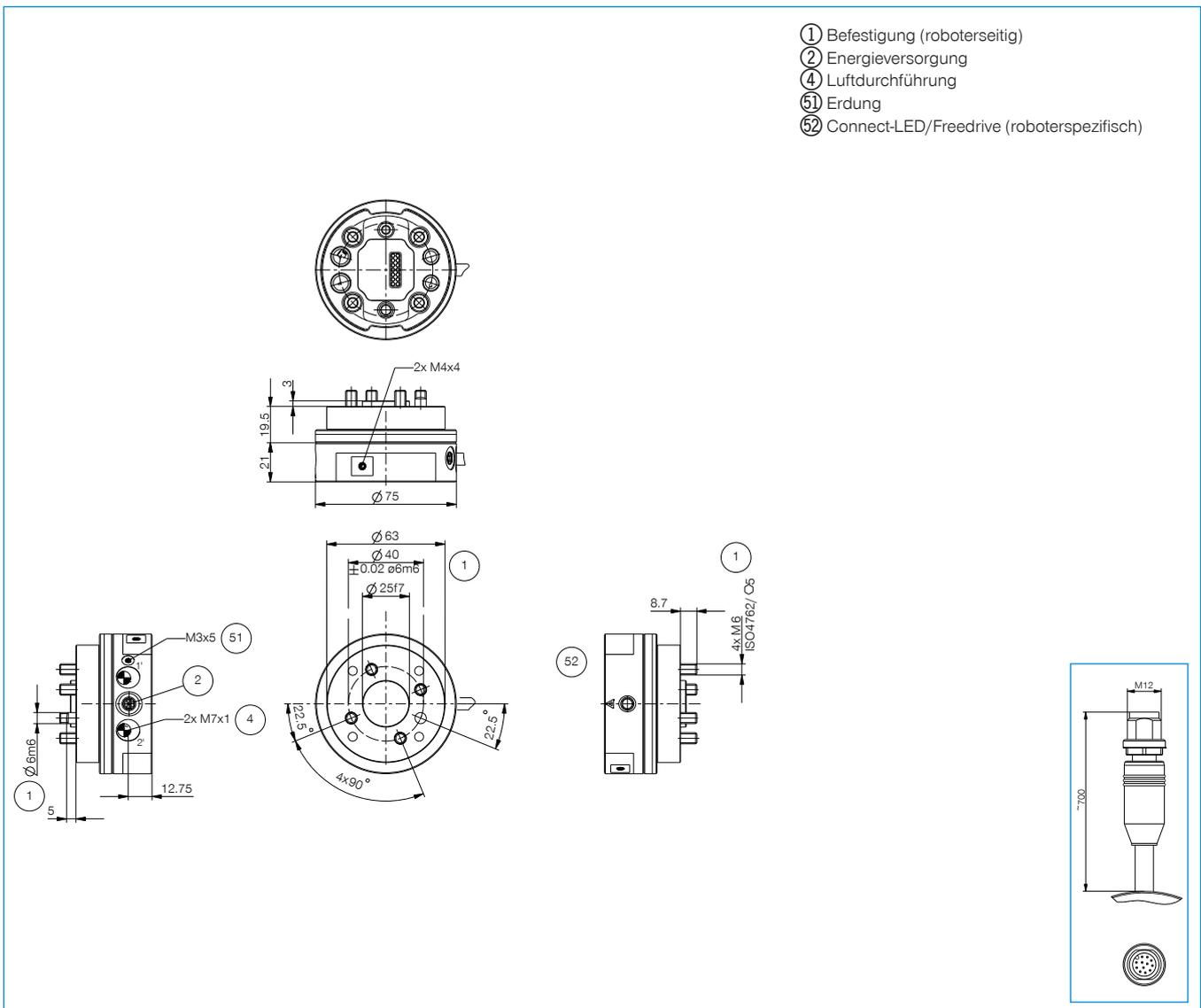
#### GREIFKOMPONENTEN

- LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer
- LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer
- LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer
- LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

- WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung
- ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	Technische Daten
Passend für Robotertyp	ABB IRB 1300
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,46



# MATCH - ROBOTERMODUL

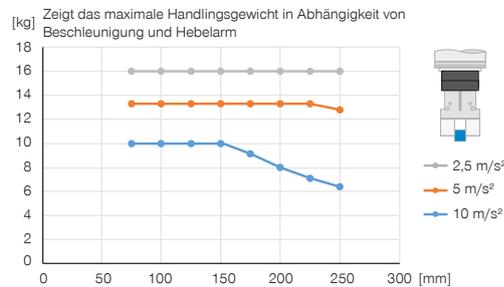
## LWR50F-22-01-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



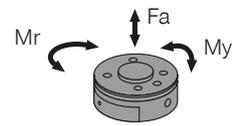
**MATCH**

#### ► Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



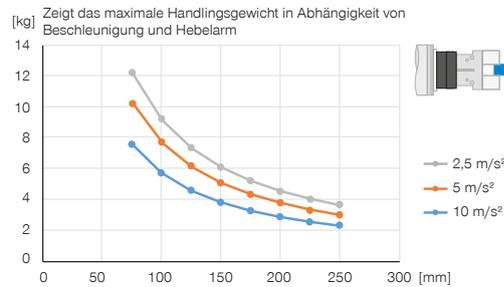
#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### ► Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer

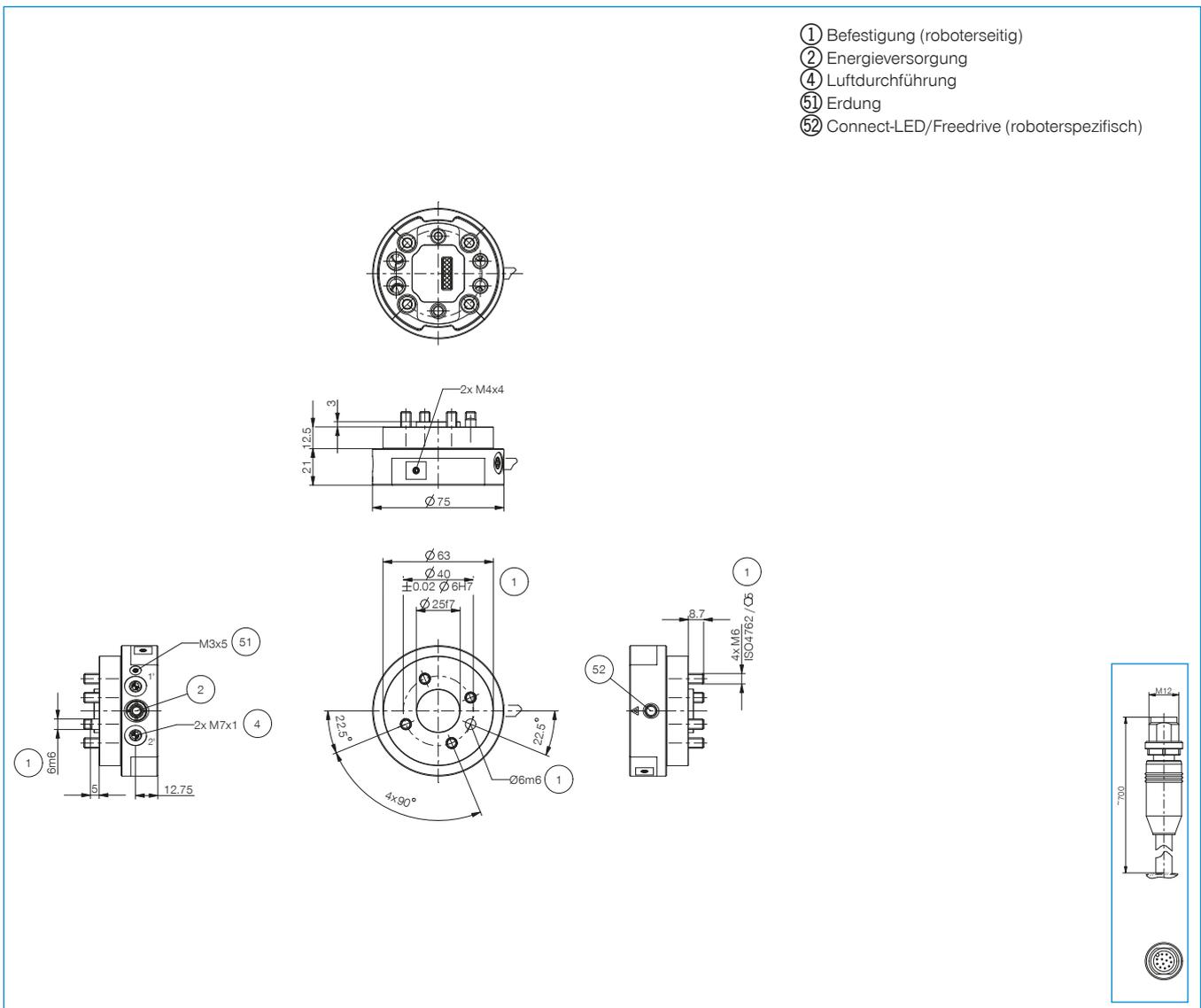


#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-22-01-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 1300 SWIFTI
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,41



# MATCH - ROBOTERMODUL

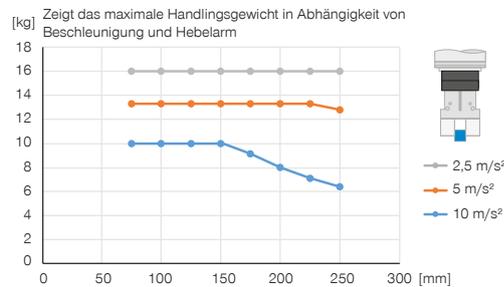
## LWR50F-22-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



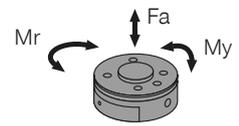
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



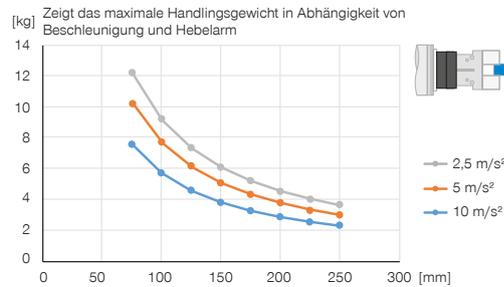
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

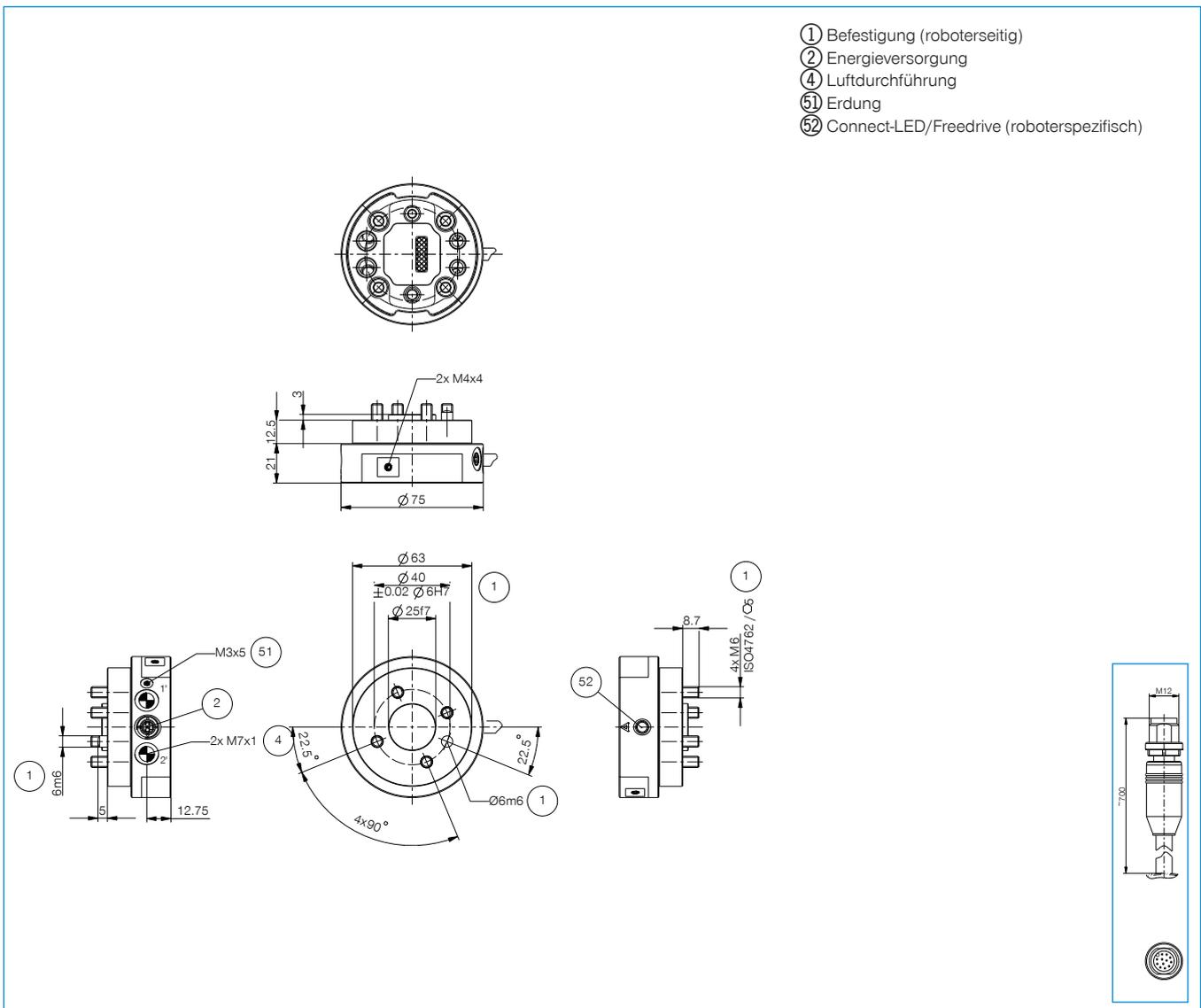


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-22-04-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 1300 SWIFTI
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,41



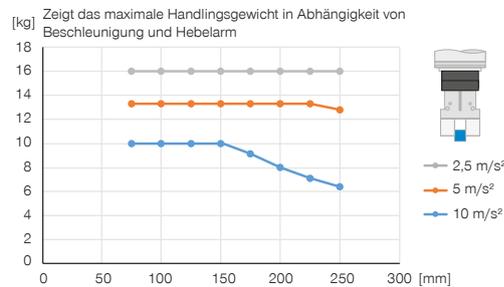
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-22-05-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

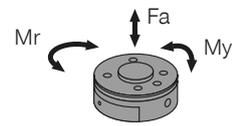


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



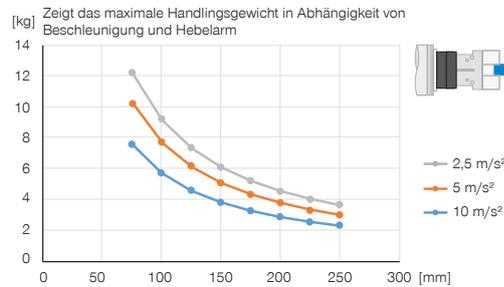
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

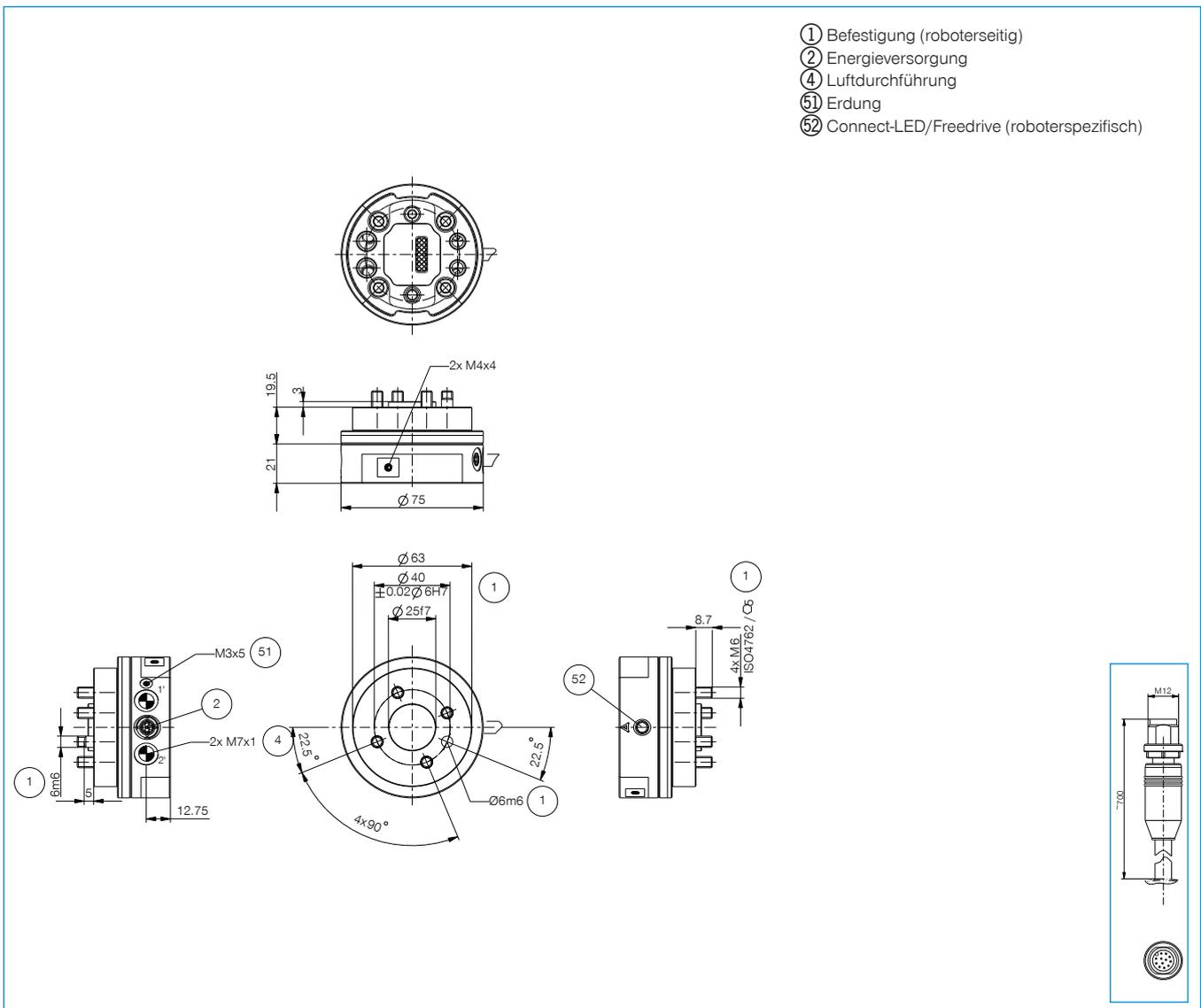
#### GREIFKOMPONENTEN

	<b>LWR50L-02-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-03-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-22-00001-A</b> MATCH - Greifer
	<b>LWR50L-23-00002-A</b> MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

	<b>WVM7</b> Winkel-Schwenk-Verschraubung
	<b>ZUB123084</b> Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	<b>LWR50F-22-05-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 1300 SWIFTI
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,46



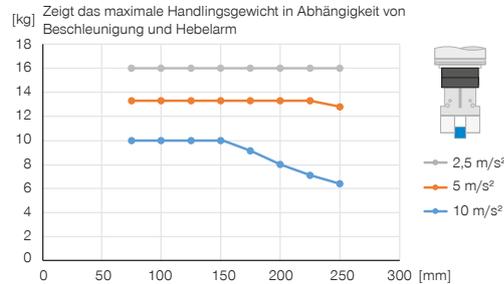
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-23-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

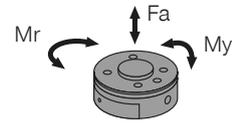


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



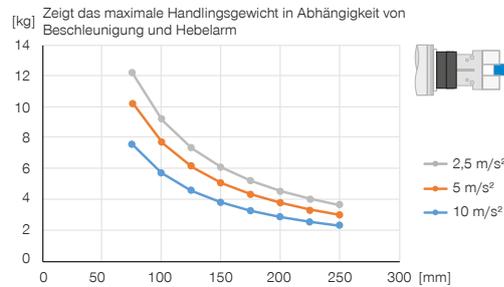
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG

#### GREIFKOMPONENTEN

- 

**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer

---

- 

**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer

---

- 

**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Greifer

---

- 

**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer

#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

- 

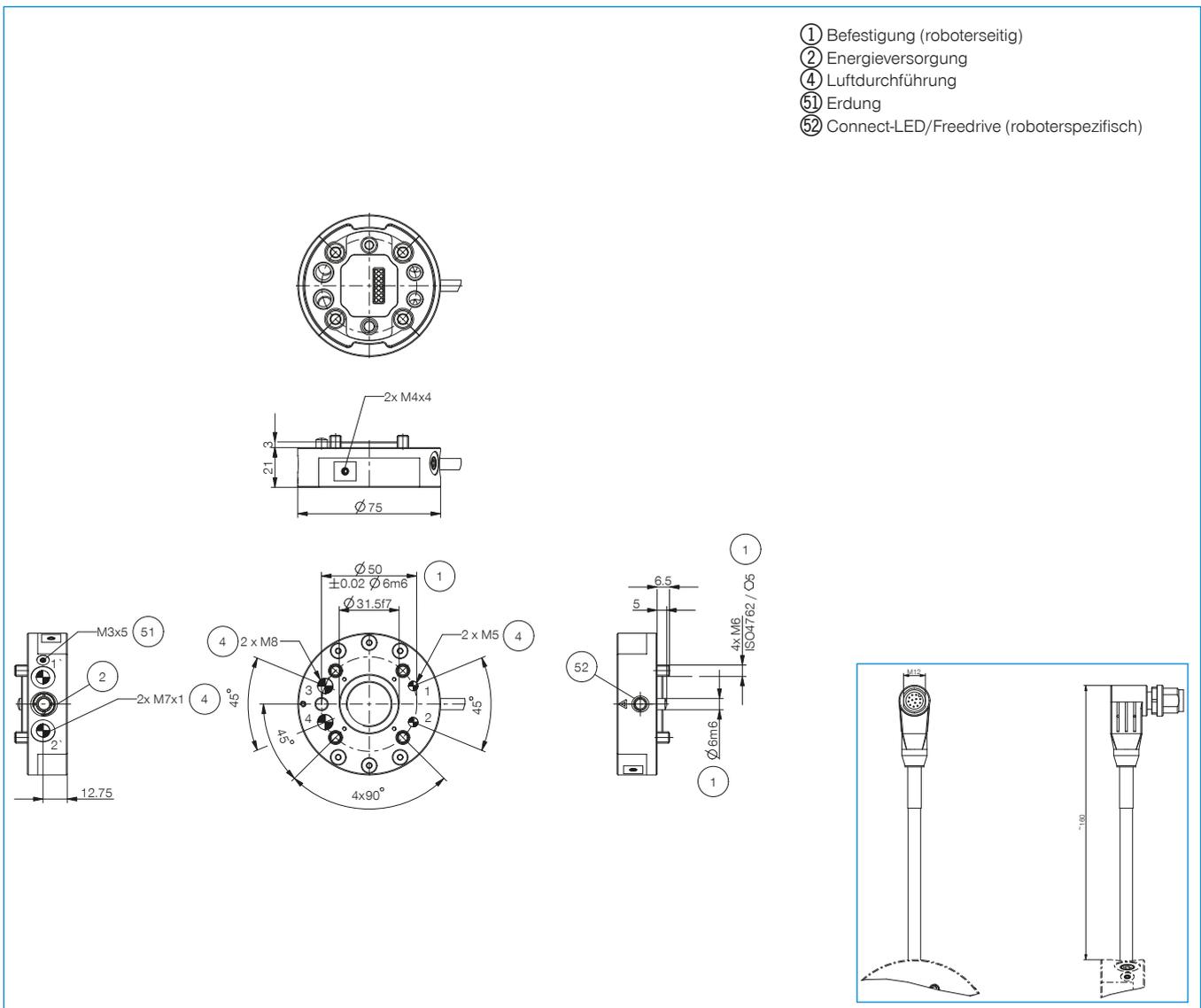
**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung

---

- 

**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-23-01-A</b>
Passend für Robotertyp	NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,27



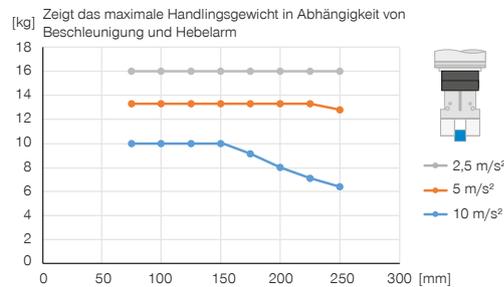
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-24-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

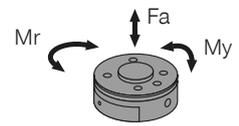


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



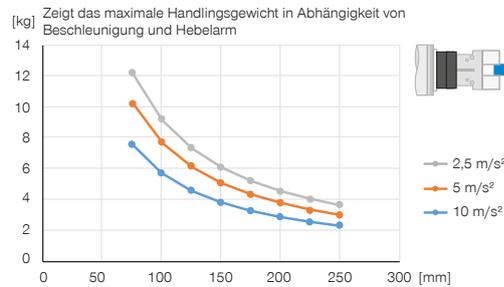
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

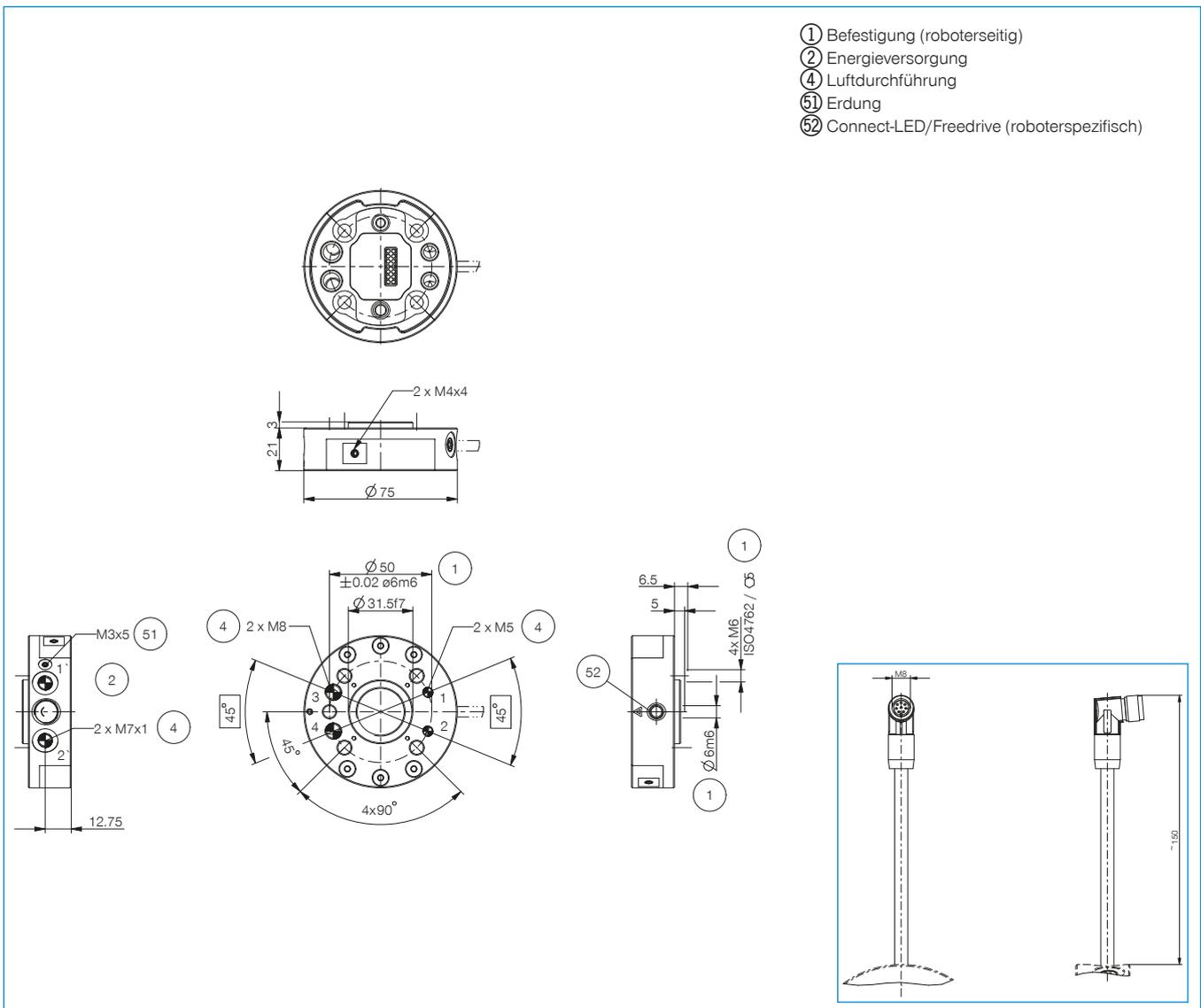


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-24-01-A</b>
Passend für Robotertyp	NEURA MAiRA / Omron iCR
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



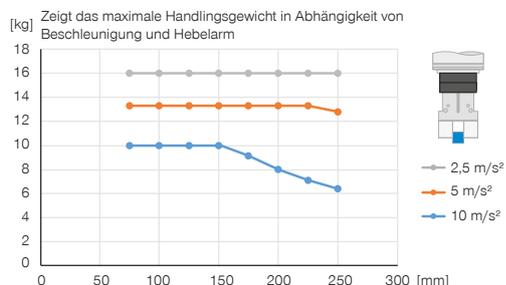
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-25-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

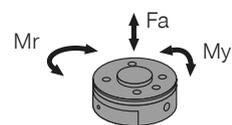


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



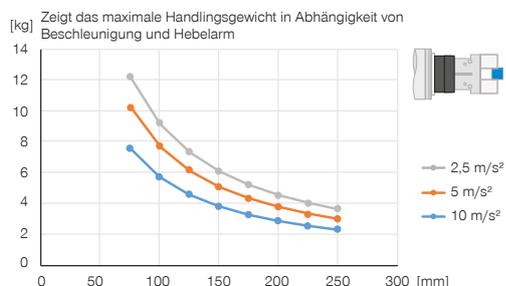
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

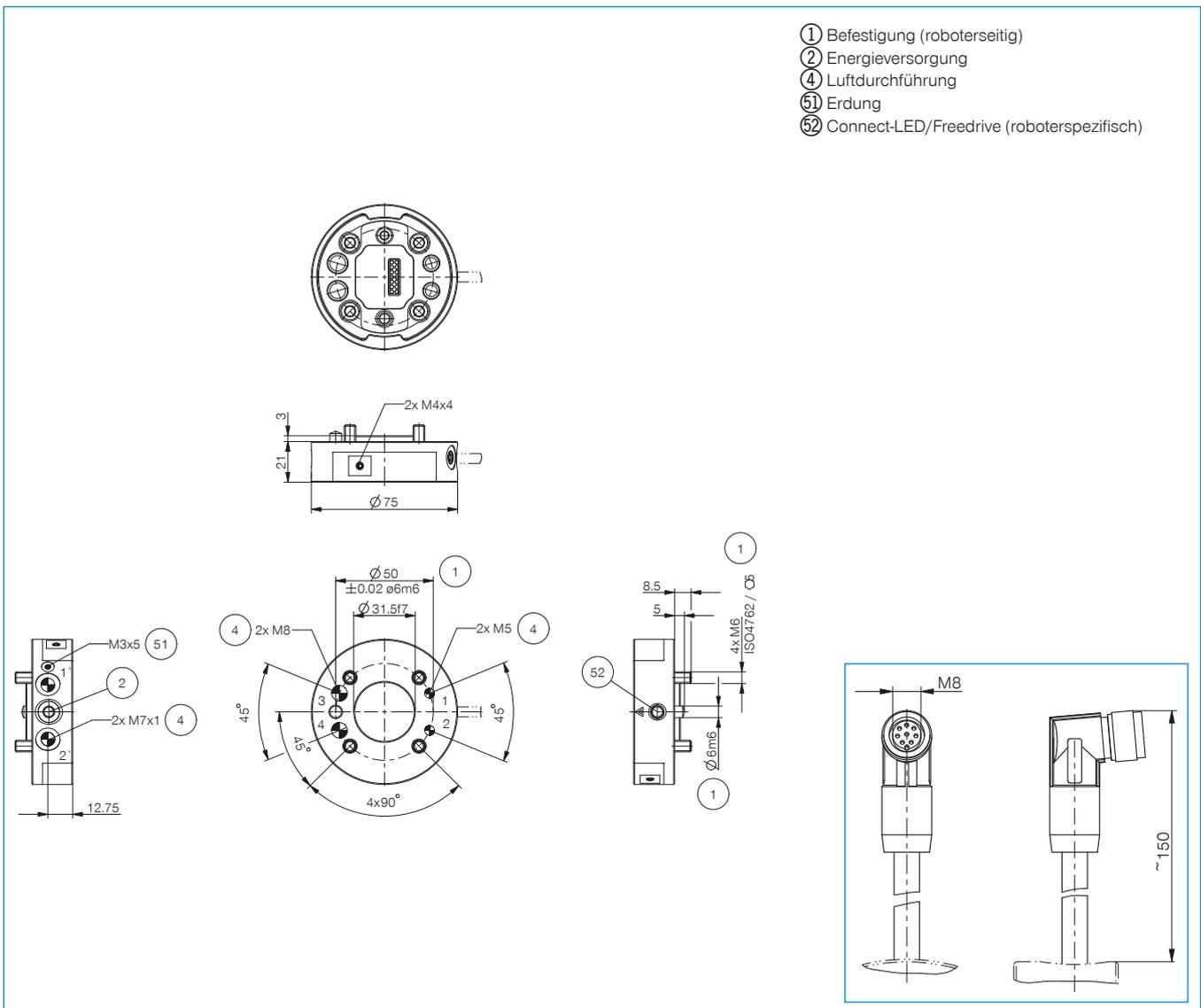


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-25-01-A</b>
Passend für Robotertyp	DENSO COBOTTA PRO
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



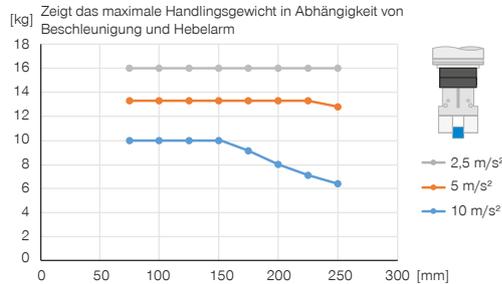
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-26-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

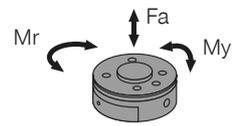


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



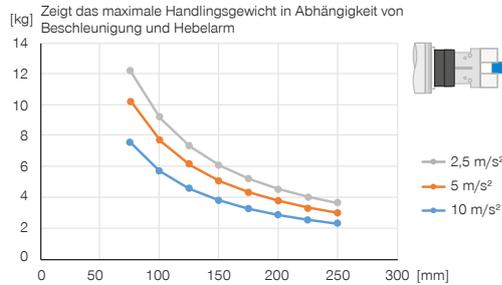
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

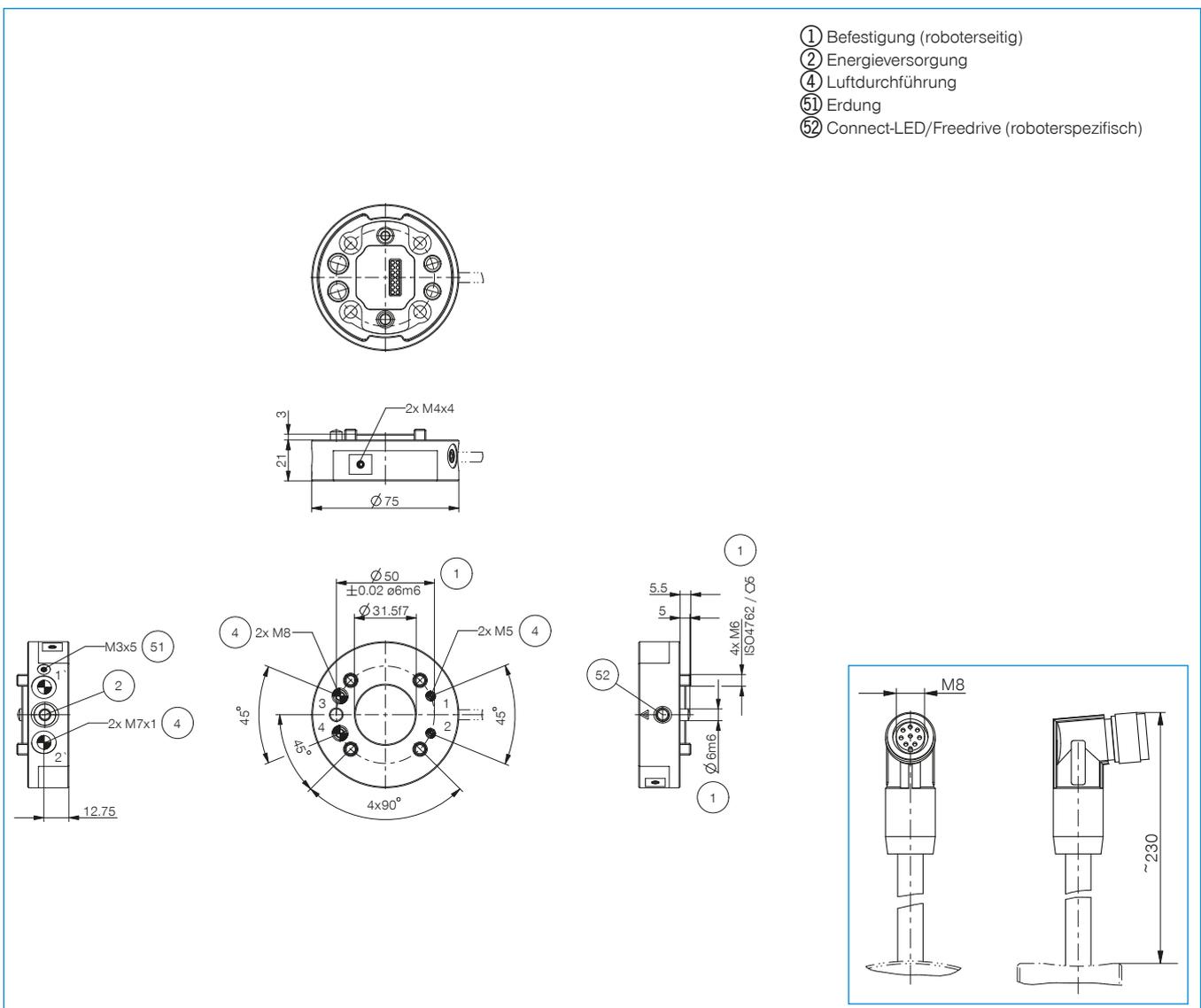


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-26-01-A</b>
Passend für Robotertyp	Kassow Robots KR-Serie
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Buchse, M8, 8-polig
Kabelführung	intern
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,28



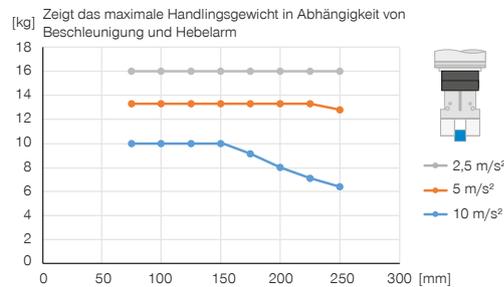
# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-26-01-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

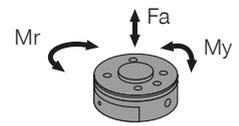


#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



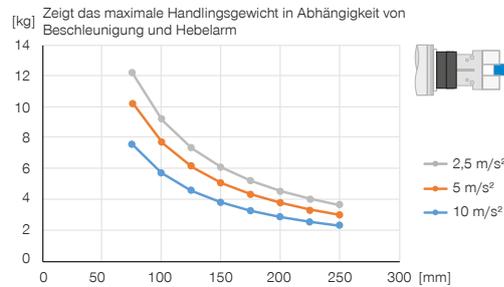
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Greifer



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Greifer



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

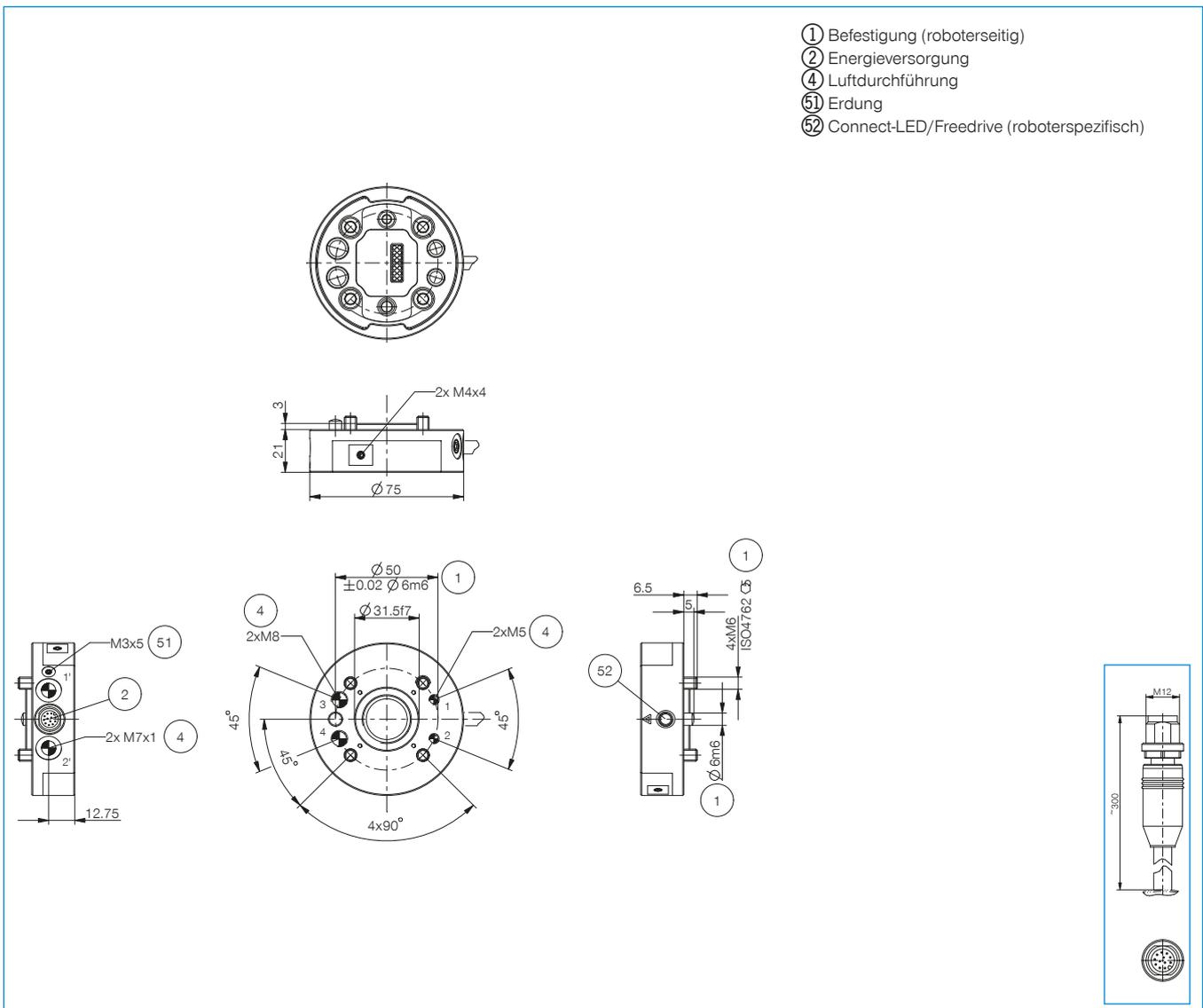


**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-29-01-A</b>
Passend für Robotertyp	Neuromeka Indy
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Kabelführung	intern
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,29



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

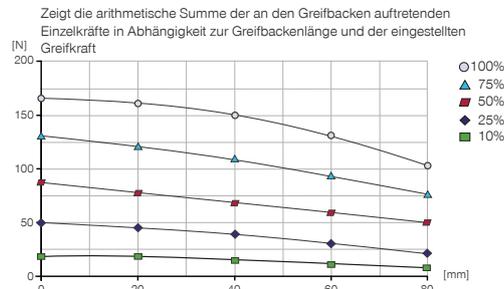
## LWR50L-02-00001-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



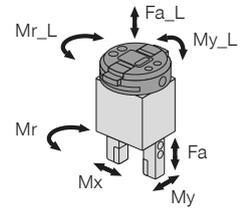
**MATCH**

#### Greifkraftdiagramm



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	25
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	25
Fa_L [N]	500	My [Nm]	25
		Fa [N]	500

Bestell-Nr.		LWR50L-02-00001-A	
<b>Allgemeine Daten</b>			
MRK-Design nach ISO/TS 15066		Ja	
Ansteuerung		IO-Link	
Betriebstemperatur [°C]		5 ... +50	
Schutzart nach IEC 60529		IP40	
Gewicht [kg]		1,6	
<b>Werkzeugwechlerspezifische Daten</b>			
Energieübertragung elektrisch		integriert	
Verriegelungshub [mm]		1	
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]		0,05	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]		0,05	
Anzugskraft [N]		50	
Lösekraft [N]		0	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]		1,0	
<b>Greiferspezifische Daten</b>			
Passend für Serie		LWR50F-xx-03/04/05	
MRK-Form		kollaborativ	
Kabelführung		intern	
Antriebsart		elektrisch	
Integrierte Positionsabfrage		ja	
Hub pro Backe [mm]		40	
Hub pro Backe, regelbar [mm]		40	
Greifkraft min. [N]		15	
Nenngreifkraft [N]		165	
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]		<140	
Steuerzeit [s]		0,125	
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]		0,3	
Länge Greifbacken max. [mm]		80	
Greifgeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]		24	
Positioniergeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]		55	
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]		0,05	
Spannung [V]		24	
Stromaufnahme max. [A]		0,6	
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]		2	

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

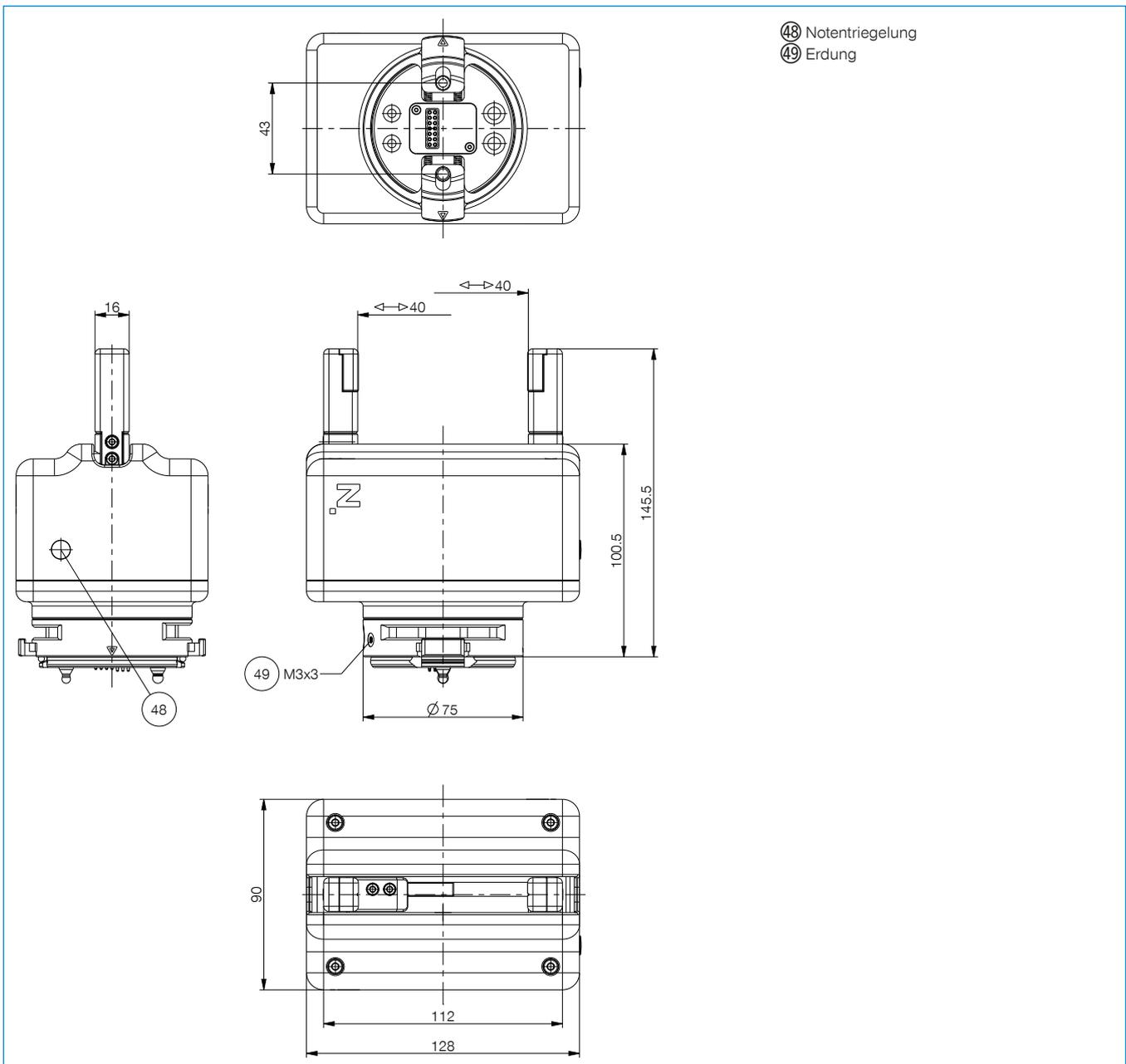


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

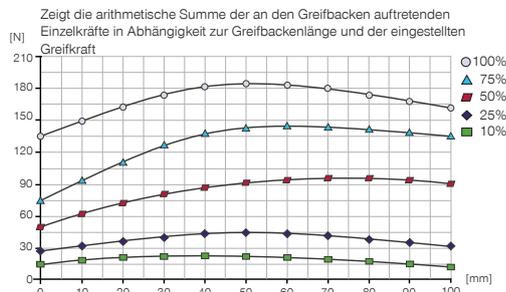
## LWR50L-02-00002-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



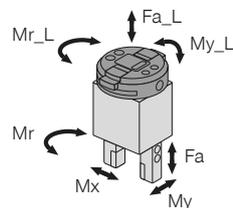
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	35
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	35
Fa_L [N]	500	My [Nm]	35
		Fa [N]	500

#### ► Technische Daten

LWR50L-02-00002-A

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

MRK-Design nach ISO/TS 15066	Ja
Ansteuerung	IO-Link
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,6

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05
MRK-Form	kollaborativ
Kabelführung	intern
Antriebsart	elektrisch
Integrierte Positionsabfrage	ja
Hub pro Backe [mm]	60
Hub pro Backe, regelbar [mm]	60
Greifkraft min. [N]	20
Nenngreifkraft [N]	180
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]	<140
Steuerzeit [s]	0,125
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,3
Länge Greifbacken max. [mm]	80
Greifgeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]	30
Positioniergeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]	60
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,05
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	0,8
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	2

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

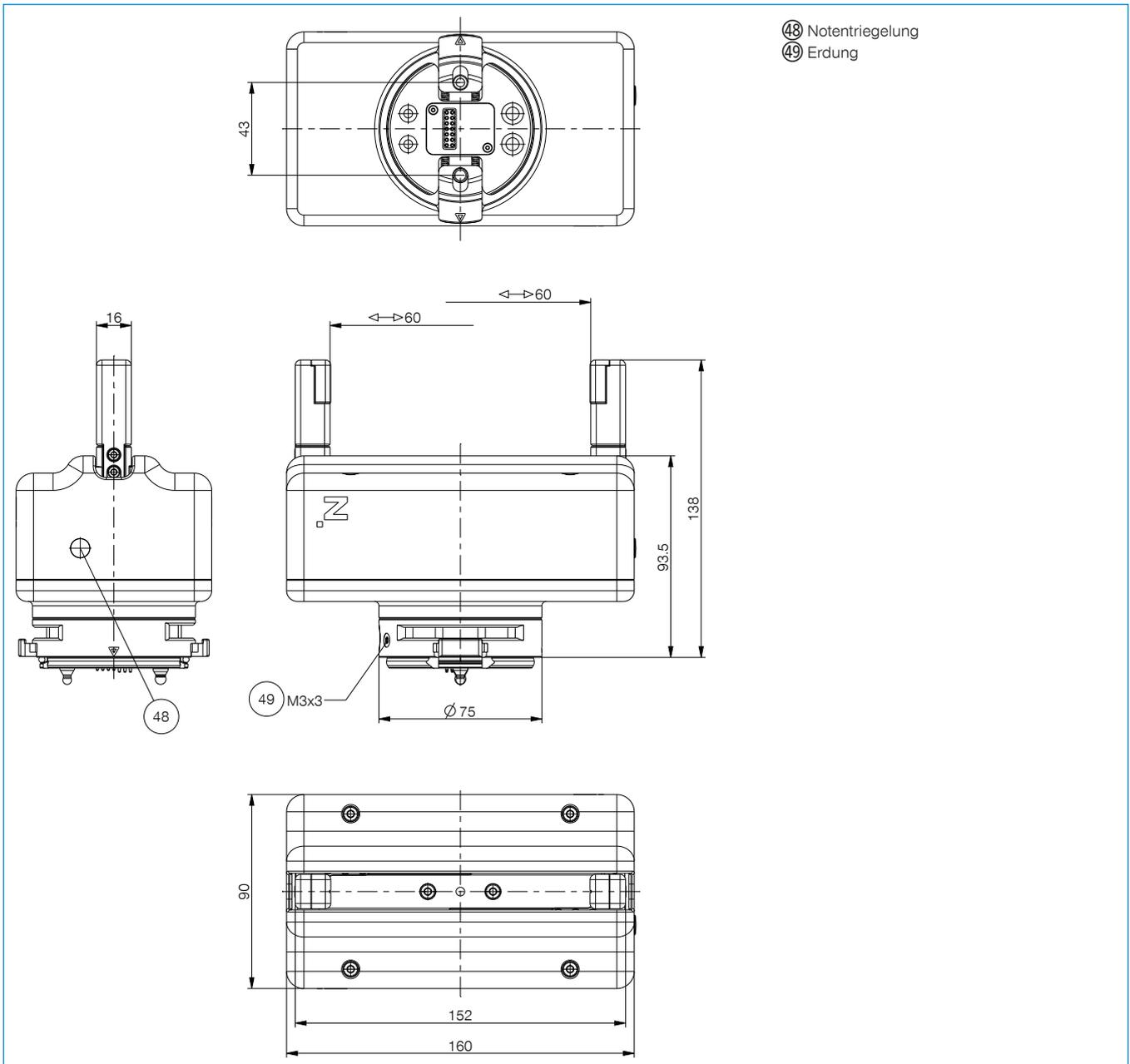


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

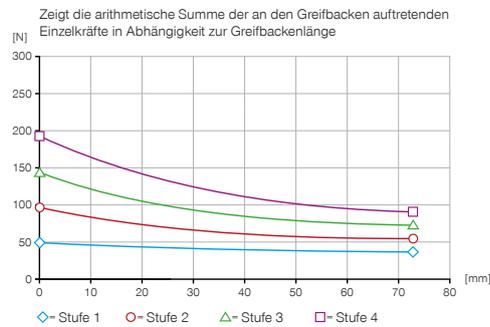
## LWR50L-03-00001-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



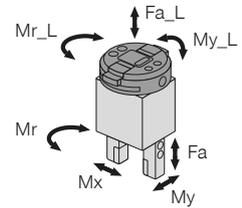
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5,5
		Fa [N]	200

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

MRK-Design nach ISO/TS 15066  
Ansteuerung  
Betriebstemperatur [°C]  
Schutzart nach IEC 60529  
Gewicht [kg]

#### ► Technische Daten

**LWR50L-03-00001-A**

Ja

IO-Link

5 ... +50

IP40

0,76

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch  
Verriegelungshub [mm]  
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]  
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]  
Anzugskraft [N]  
Lösekraft [N]  
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]

integriert  
1  
0,05  
0,05  
50  
0  
1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie  
MRK-Form  
Kabelführung  
Antriebsart  
Integrierte Positionsabfrage  
Hub pro Backe [mm]  
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]  
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]  
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]  
Steuerzeit [s]  
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]  
Länge Greifbacken max. [mm]  
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]  
Spannung [V]  
Stromaufnahme max. [A]  
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]

LWR50F-xx-03/04/05  
kollaborativ  
intern  
elektrisch  
über Prozessdaten  
10  
190  
190  
<140  
0,03  
0,1  
80  
0,05  
24  
1  
0,5

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

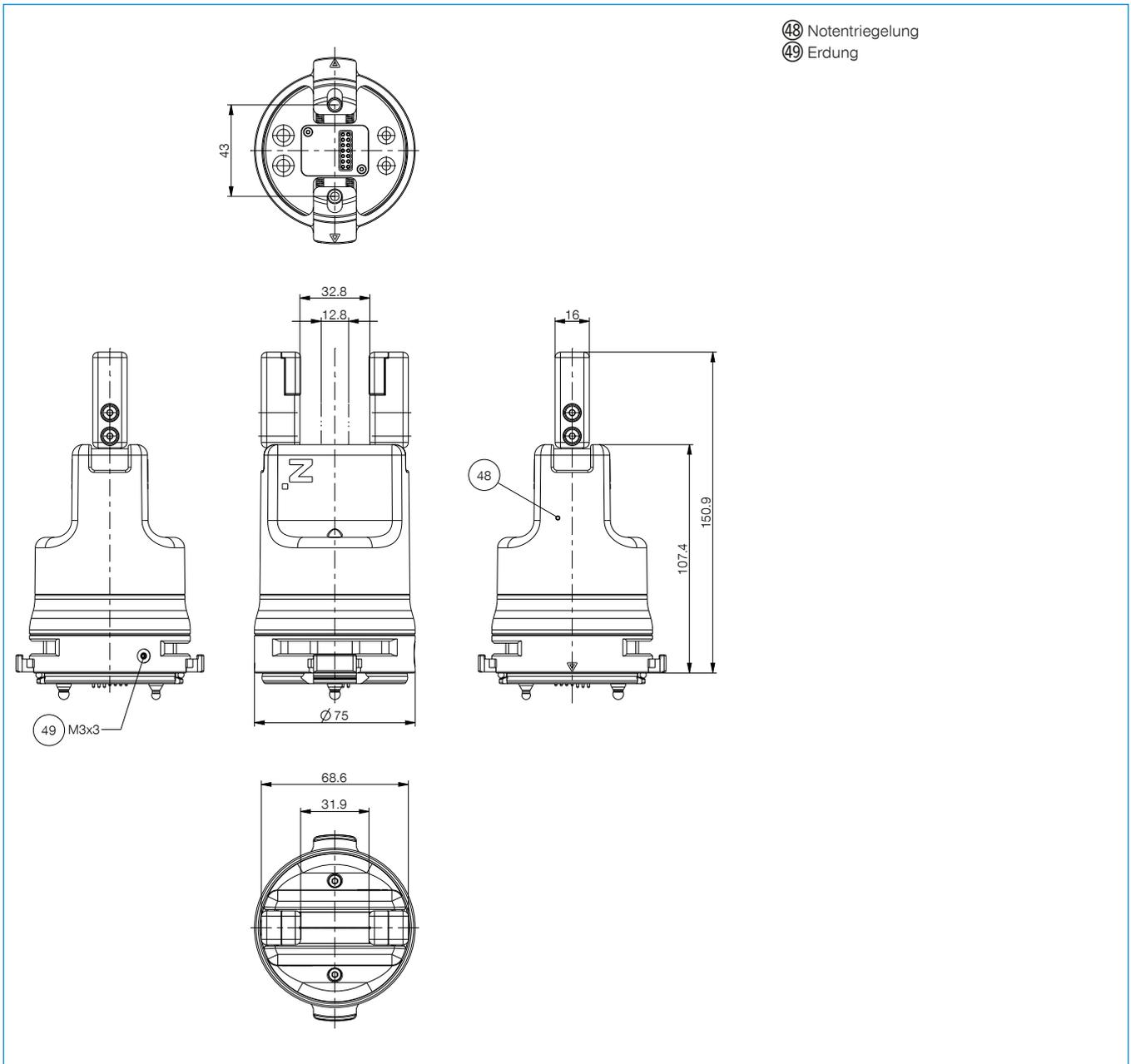


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

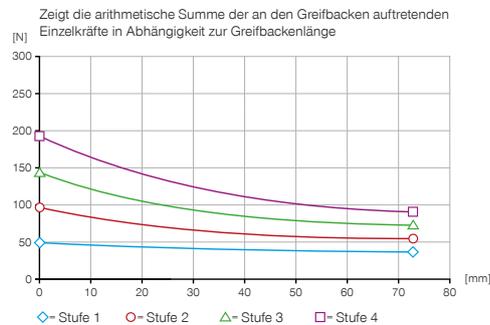
## LWR50L-03-00002-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



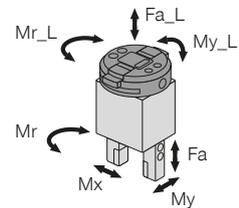
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5,5
		Fa [N]	200

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

MRK-Design nach ISO/TS 15066  
Ansteuerung  
Betriebstemperatur [°C]  
Schutzart nach IEC 60529  
Gewicht [kg]

#### ► Technische Daten LWR50L-03-00002-A

Ja

I/O

5 ... +50

IP40

0,76

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch  
Verriegelungshub [mm]  
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]  
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]  
Anzugskraft [N]  
Lösekraft [N]  
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]

integriert  
1  
0,05  
0,05  
50  
0  
1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie  
MRK-Form  
Kabelführung  
Antriebsart  
Integrierte Positionsabfrage  
Hub pro Backe [mm]  
Greifkraftsicherung  
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]  
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]  
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]  
Schließzeit [s]  
Öffnungszeit [s]  
Steuerzeit [s]  
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]  
Länge Greifbacken max. [mm]  
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]  
Spannung [V]  
Stromaufnahme max. [A]  
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]

LWR50F-xx-01/02  
kollaborativ  
intern  
elektrisch  
analog 0 ... 10 V  
10  
mechanisch  
190  
190  
<140  
0,19  
0,19  
0,03  
0,1  
80  
0,05  
24  
1  
0,5

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

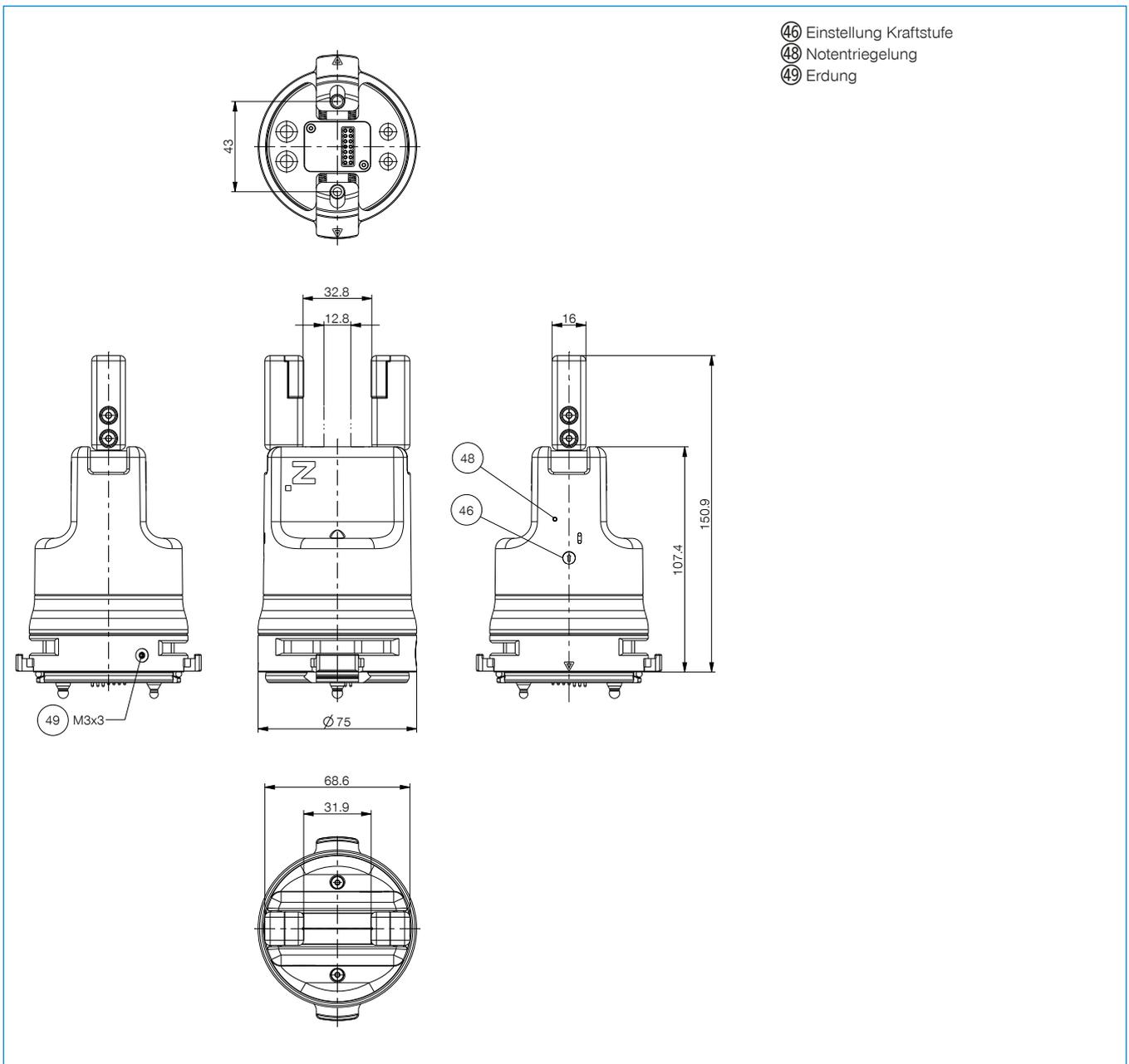


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

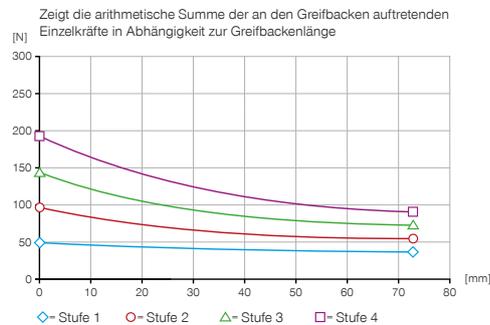
## LWR50L-03-00003-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



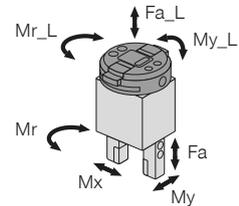
**MATCH**

#### Greifkraftdiagramm



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5,5
		Fa [N]	200

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

MRK-Design nach ISO/TS 15066	Ja
Ansteuerung	I/O
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,76

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-01/02
MRK-Form	kollaborativ
Kabelführung	intern
Antriebsart	elektrisch
Integrierte Positionsabfrage	digital
Hub pro Backe [mm]	10
Greifkraftsicherung	mechanisch
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	190
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	190
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]	<140
Schließzeit [s]	0,19
Öffnungszeit [s]	0,19
Steuerzeit [s]	0,03
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,1
Länge Greifbacken max. [mm]	80
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,05
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	1
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5

#### Technische Daten

LWR50L-03-00003-A

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

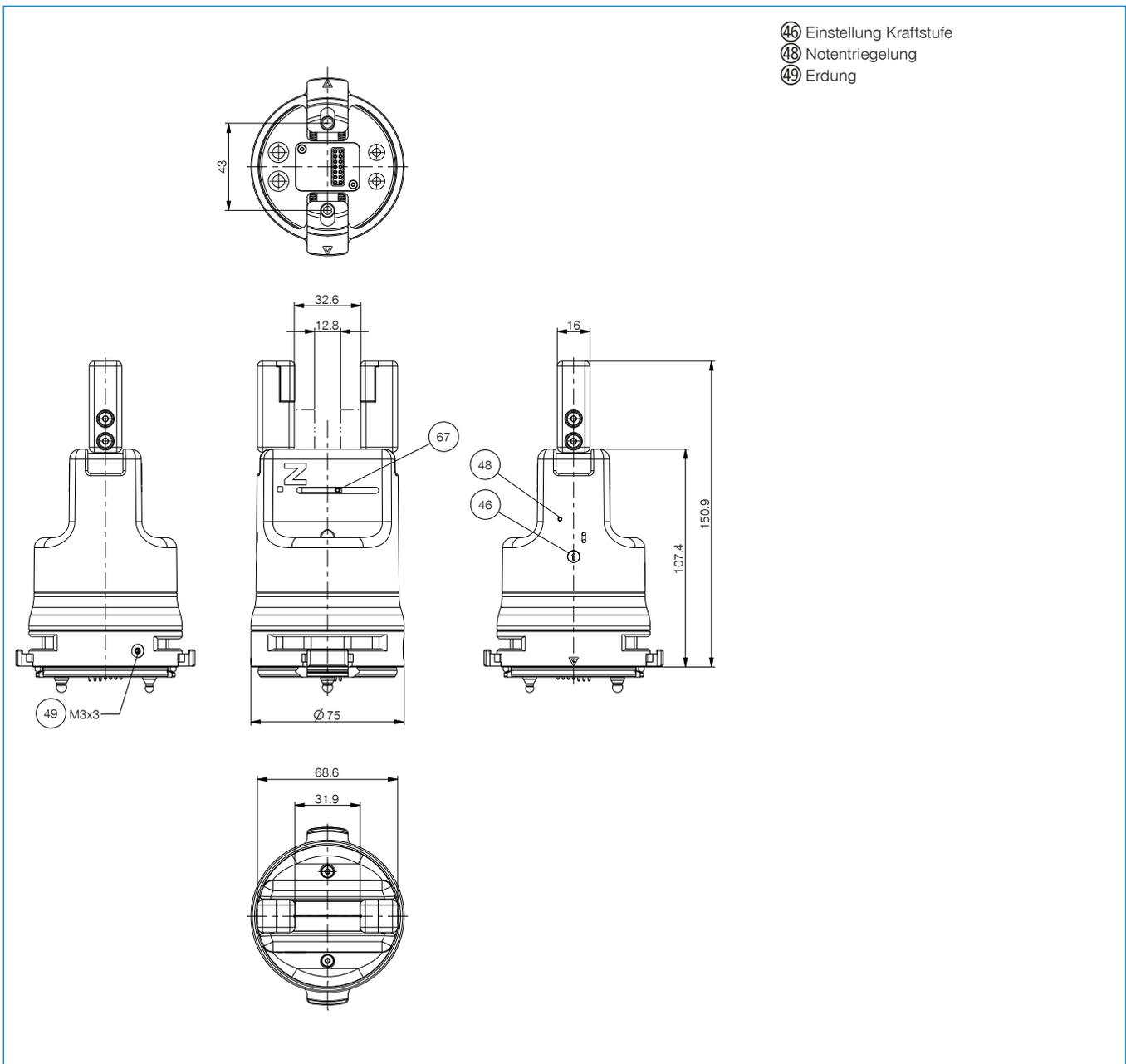


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

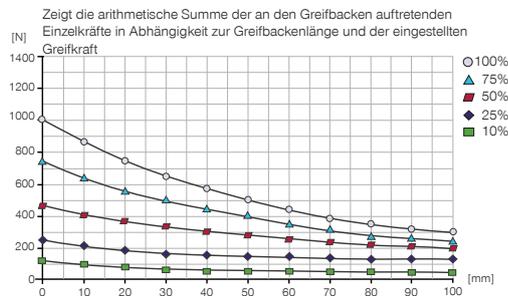
## LWR50L-21-00001-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



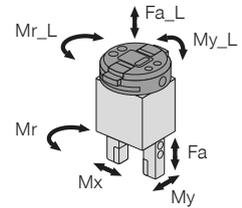
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	25
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	25
Fa_L [N]	500	My [Nm]	25
		Fa [N]	500

Bestell-Nr.	<b>Technische Daten</b>
	<b>LWR50L-21-00001-A</b>
<b>Allgemeine Daten</b>	
Ansteuerung	IO-Link
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,2
<b>Werkzeugwechlerspezifische Daten</b>	
Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
<b>Greiferspezifische Daten</b>	
Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Antrieb	BLDC-Motor
Positionsabfrage	integriert
Positionsabfrage über Prozessdaten	Ja
Hub pro Backe, regelbar [mm]	40
Greifkraft min. [N]	100
Nenngreifkraft [N]	1000
Steuerzeit [s]	0,1
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,3
Länge Greifbacken max. [mm]	100
Positioniergeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]	60
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	5
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	3

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

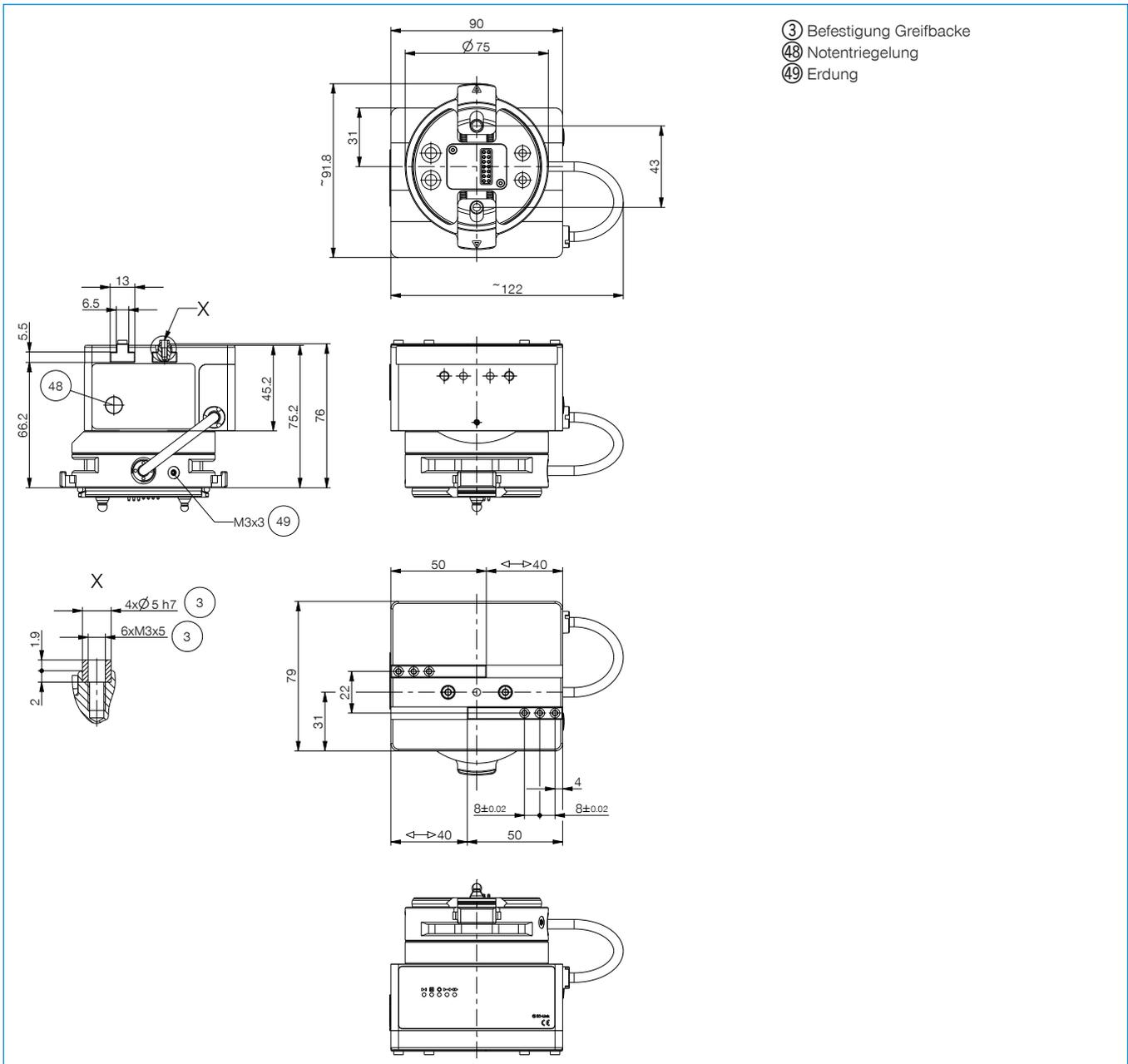


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

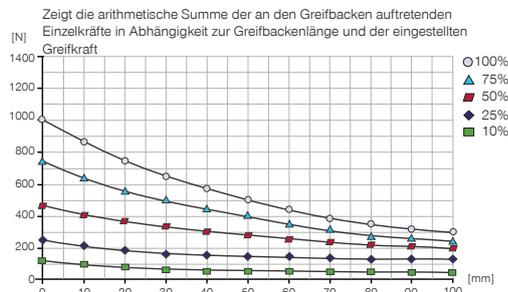
## LWR50L-21-00002-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



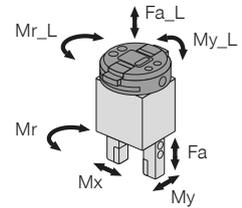
**MATCH**

#### Greifkraftdiagramm



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	35
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	35
Fa_L [N]	500	My [Nm]	35
		Fa [N]	500

#### Technische Daten

LWR50L-21-00002-A

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Ansteuerung	IO-Link
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,3

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Antrieb	BLDC-Motor
Positionsabfrage	integriert
Positionsabfrage über Prozessdaten	Ja
Hub pro Backe, regelbar [mm]	60
Greifkraft min. [N]	100
Nenngreifkraft [N]	1000
Steuerzeit [s]	0,1
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,3
Länge Greifbacken max. [mm]	100
Positioniergeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]	60
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	5
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	3

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

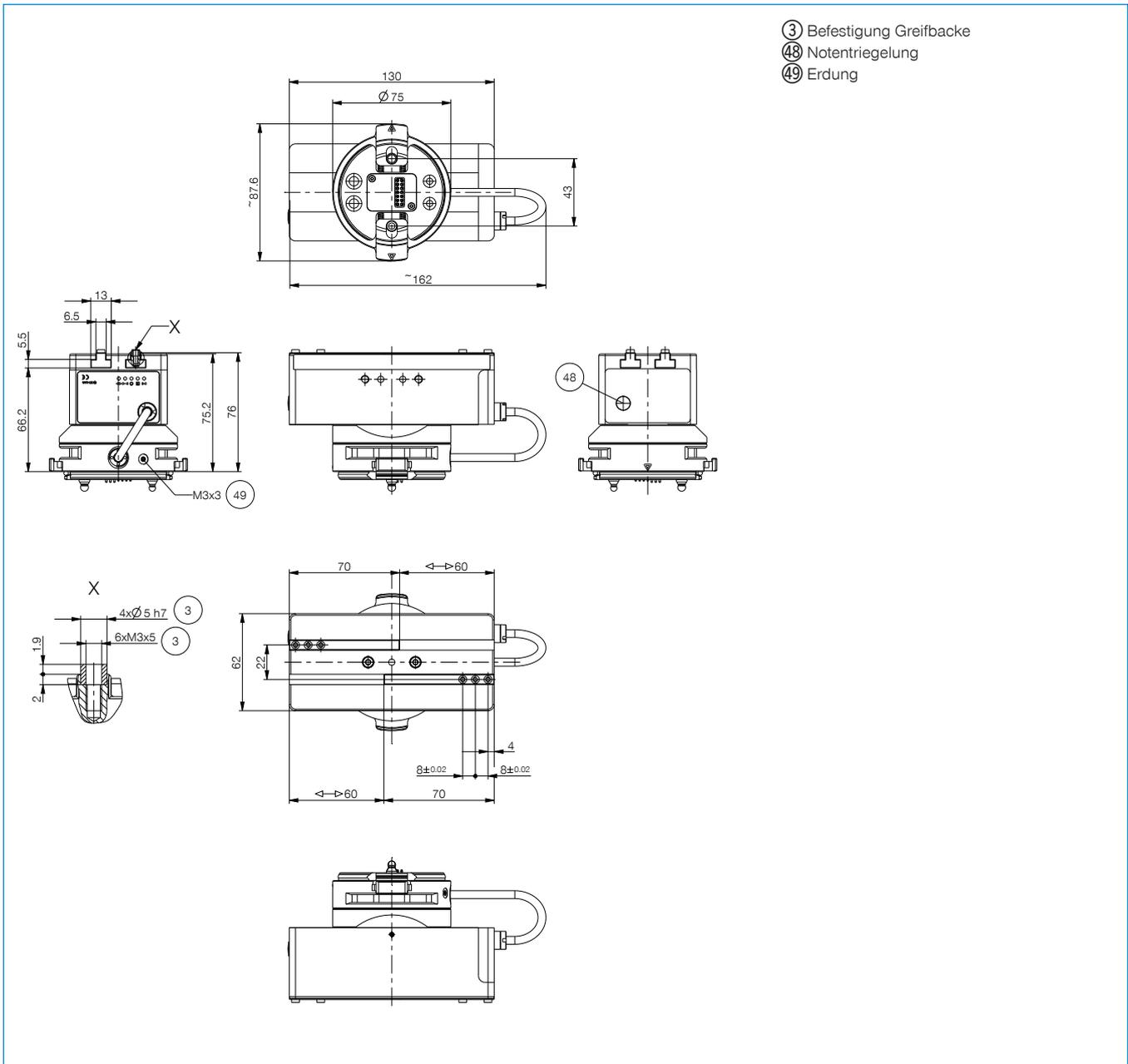


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

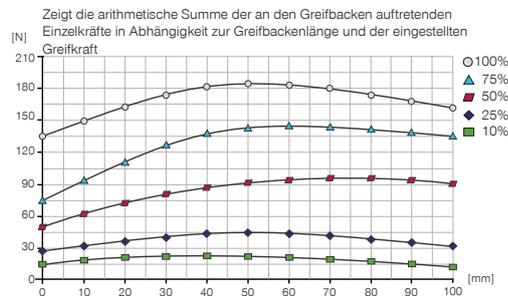
## LWR50L-22-00001-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



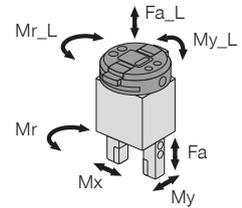
**MATCH**

#### Greifkraftdiagramm



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	25
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	25
Fa_L [N]	500	My [Nm]	25
		Fa [N]	500

Bestell-Nr.		LWR50L-22-00001-A	
<b>Allgemeine Daten</b>			
Ansteuerung	IO-Link		
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50		
Schutzart nach IEC 60529	IP40		
Gewicht [kg]	1,2		
<b>Werkzeugwechlerspezifische Daten</b>			
Energieübertragung elektrisch	integriert		
Verriegelungshub [mm]	1		
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05		
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05		
Anzugskraft [N]	50		
Lösekraft [N]	0		
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0		
<b>Greiferspezifische Daten</b>			
Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05		
Kabelführung	extern		
Antriebsart	elektrisch		
Antrieb	BLDC-Motor		
Integrierte Positionsabfrage	ja		
Hub pro Backe, regelbar [mm]	40		
Greifkraft min. [N]	10		
Nenngreifkraft [N]	180		
Steuerzeit [s]	0,1		
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,3		
Länge Greifbacken max. [mm]	100		
Positioniergeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]	120		
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02		
Spannung [V]	24		
Stromaufnahme max. [A]	2		
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0		

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

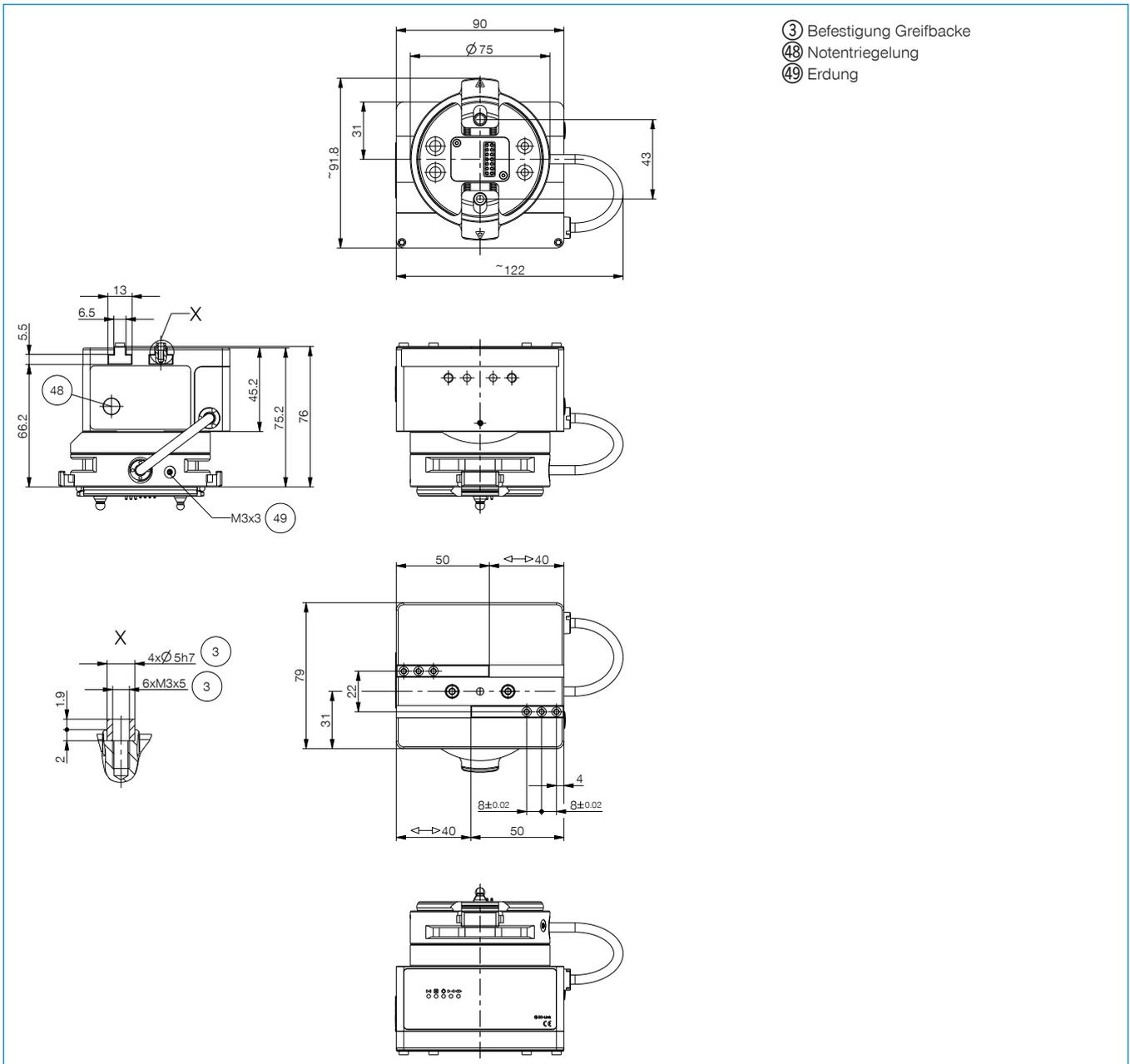


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

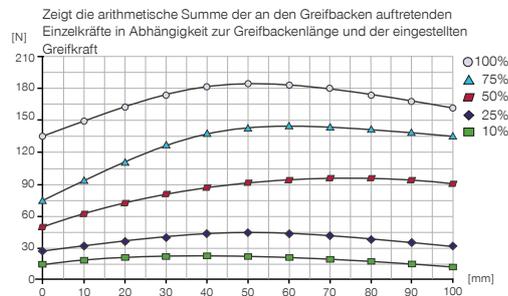
## LWR50L-22-00002-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



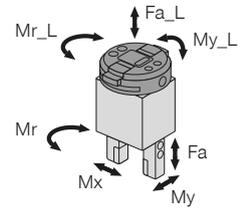
**MATCH**

#### Greifkraftdiagramm



#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	35
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	35
Fa_L [N]	500	My [Nm]	35
		Fa [N]	500

#### Technische Daten

LWR50L-22-00002-A

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Ansteuerung	IO-Link
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,3

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Antrieb	BLDC-Motor
Integrierte Positionsabfrage	ja
Hub pro Backe, regelbar [mm]	60
Greifkraft min. [N]	10
Nenngreifkraft [N]	180
Steuerzeit [s]	0,1
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,3
Länge Greifbacken max. [mm]	100
Positioniergeschwindigkeit pro Backe max. [mm/s]	120
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	2
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

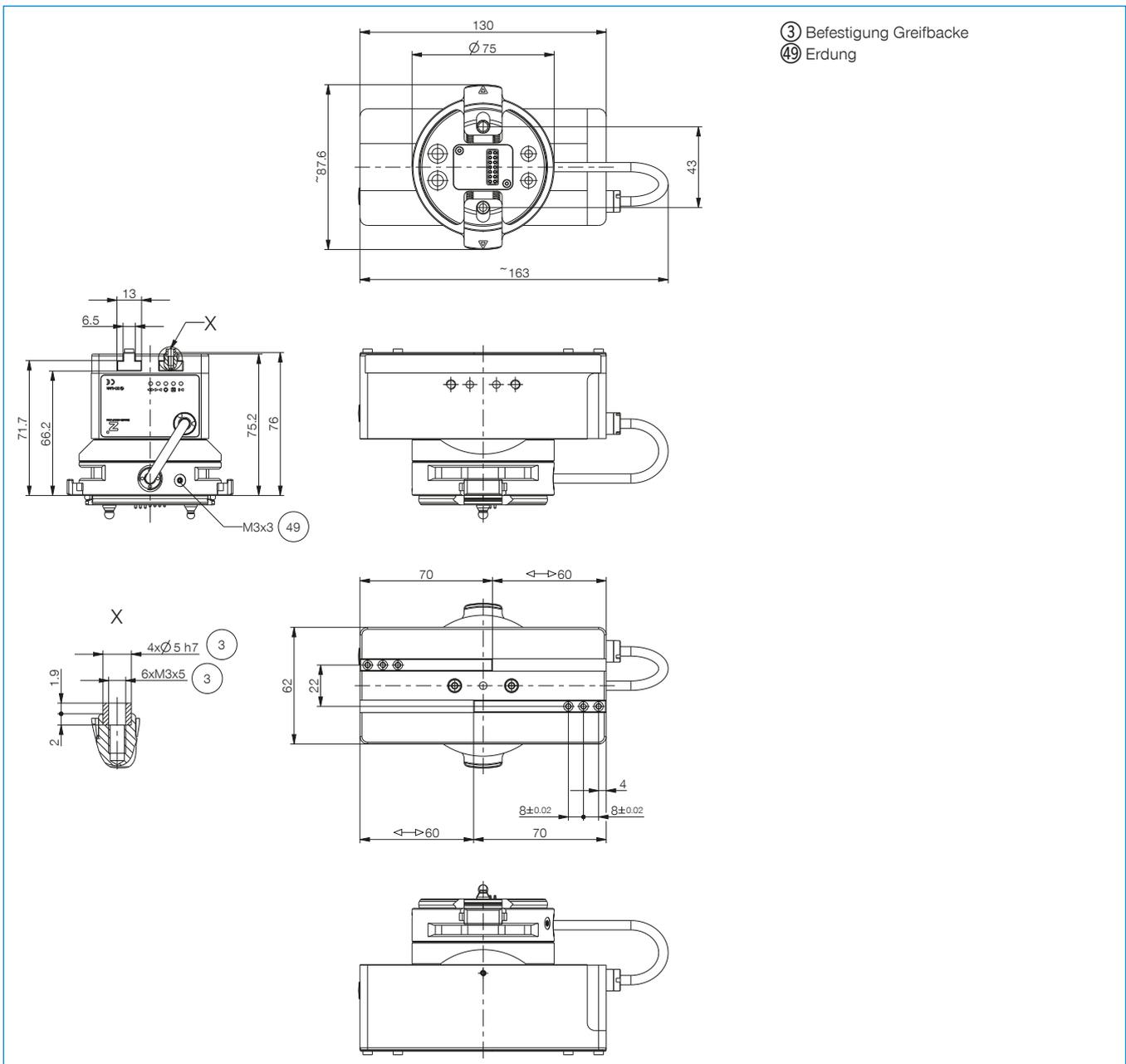


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

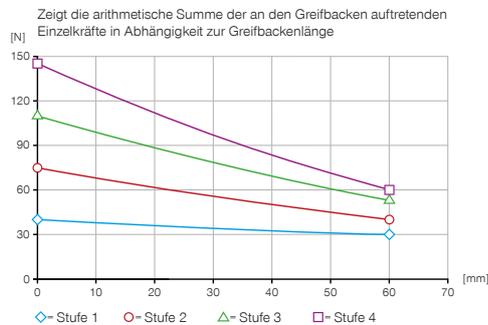
## LWR50L-23-00001-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



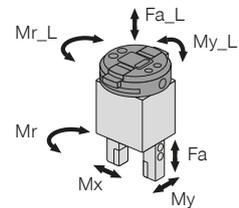
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	2,5
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	2,5
Fa_L [N]	500	My [Nm]	2
		Fa [N]	140

Bestell-Nr.		► Technische Daten	
Allgemeine Daten		LWR50L-23-00001-A	
Ansteuerung	IO-Link		
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60		
Schutzart nach IEC 60529	IP40		
Gewicht [kg]	0,6		
Werkzeugwechlerspezifische Daten			
Energieübertragung elektrisch	integriert		
Verriegelungshub [mm]	1		
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05		
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05		
Anzugskraft [N]	50		
Lösekraft [N]	0		
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0		
Greiferspezifische Daten			
Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05		
Positionierbar	Ja		
Integrierte Positionsabfrage	über Prozessdaten		
Kabelführung	extern		
Antriebsart	elektrisch		
Hub pro Backe [mm]	6		
Greifkraftsicherung	mechanisch		
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	145		
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	145		
Schließzeit [s]	0,1		
Öffnungszeit [s]	0,1		
Steuerzeit [s]	0,03		
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,05		
Länge Greifbacken max. [mm]	60		
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02		
Spannung [V]	24		
Stromaufnahme max. [A]	1		
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5		
LABS-konform	Ja		
RoHS-konform	Ja		

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

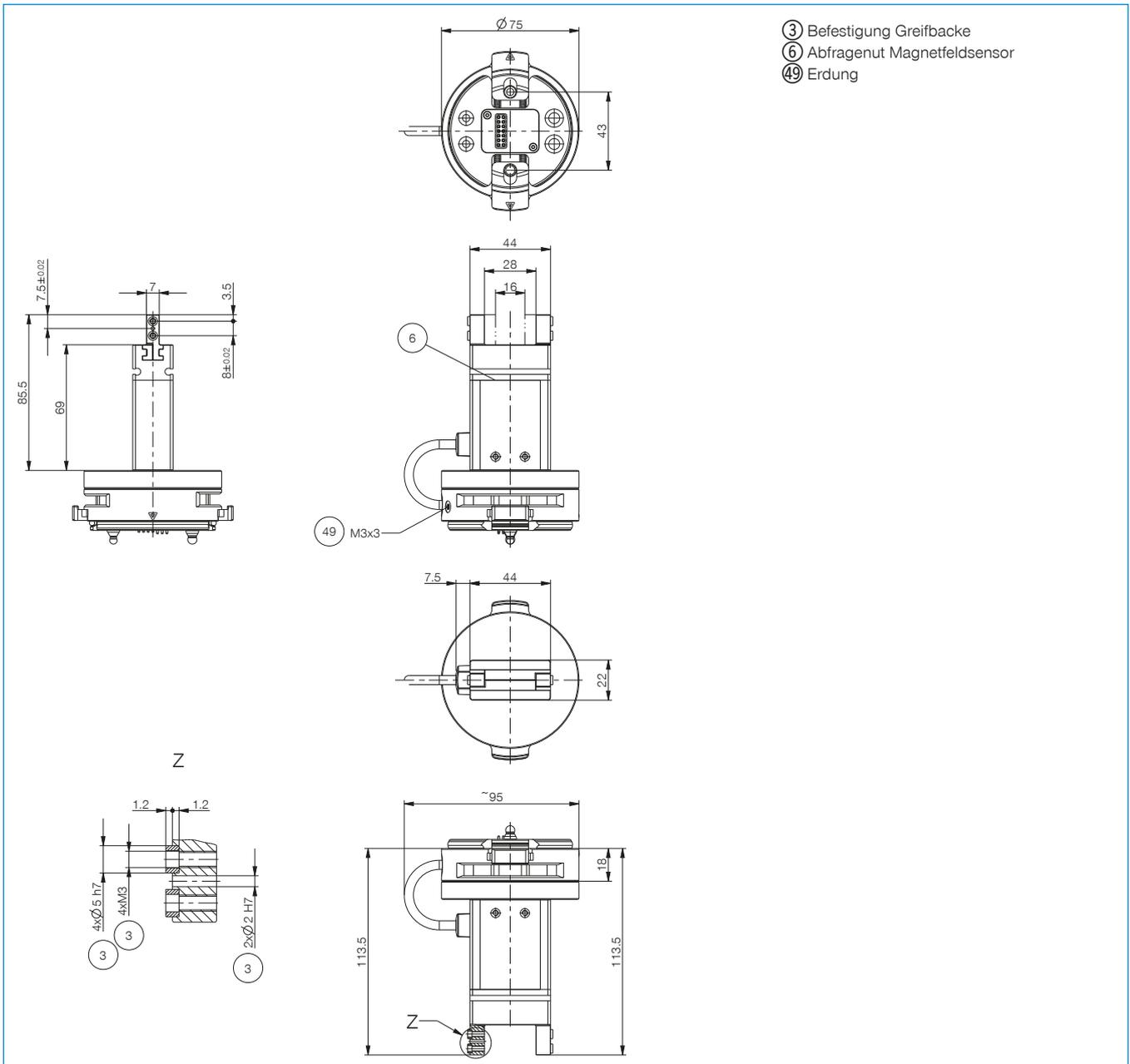


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

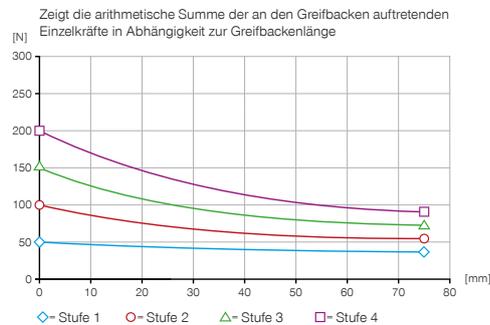
## LWR50L-23-00002-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



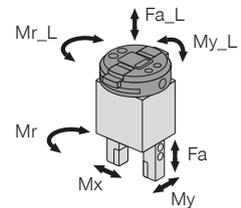
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5,5
		Fa [N]	200

Bestell-Nr.		► Technische Daten	
Allgemeine Daten		LWR50L-23-00002-A	
Ansteuerung	IO-Link		
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60		
Schutzart nach IEC 60529	IP40		
Gewicht [kg]	0,73		
Werkzeugwechlerspezifische Daten			
Energieübertragung elektrisch	integriert		
Verriegelungshub [mm]	1		
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05		
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05		
Anzugskraft [N]	50		
Lösekraft [N]	0		
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0		
Greiferspezifische Daten			
Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05		
Positionierbar	Ja		
Integrierte Positionsabfrage	über Prozessdaten		
Kabelführung	extern		
Antriebsart	elektrisch		
Hub pro Backe [mm]	10		
Greifkraftsicherung	mechanisch		
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	200		
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	200		
Schließzeit [s]	0,19		
Öffnungszeit [s]	0,19		
Steuerzeit [s]	0,03		
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,1		
Länge Greifbacken max. [mm]	80		
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02		
Spannung [V]	24		
Stromaufnahme max. [A]	1		
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5		
LABS-konform	Ja		
RoHS-konform	Ja		

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

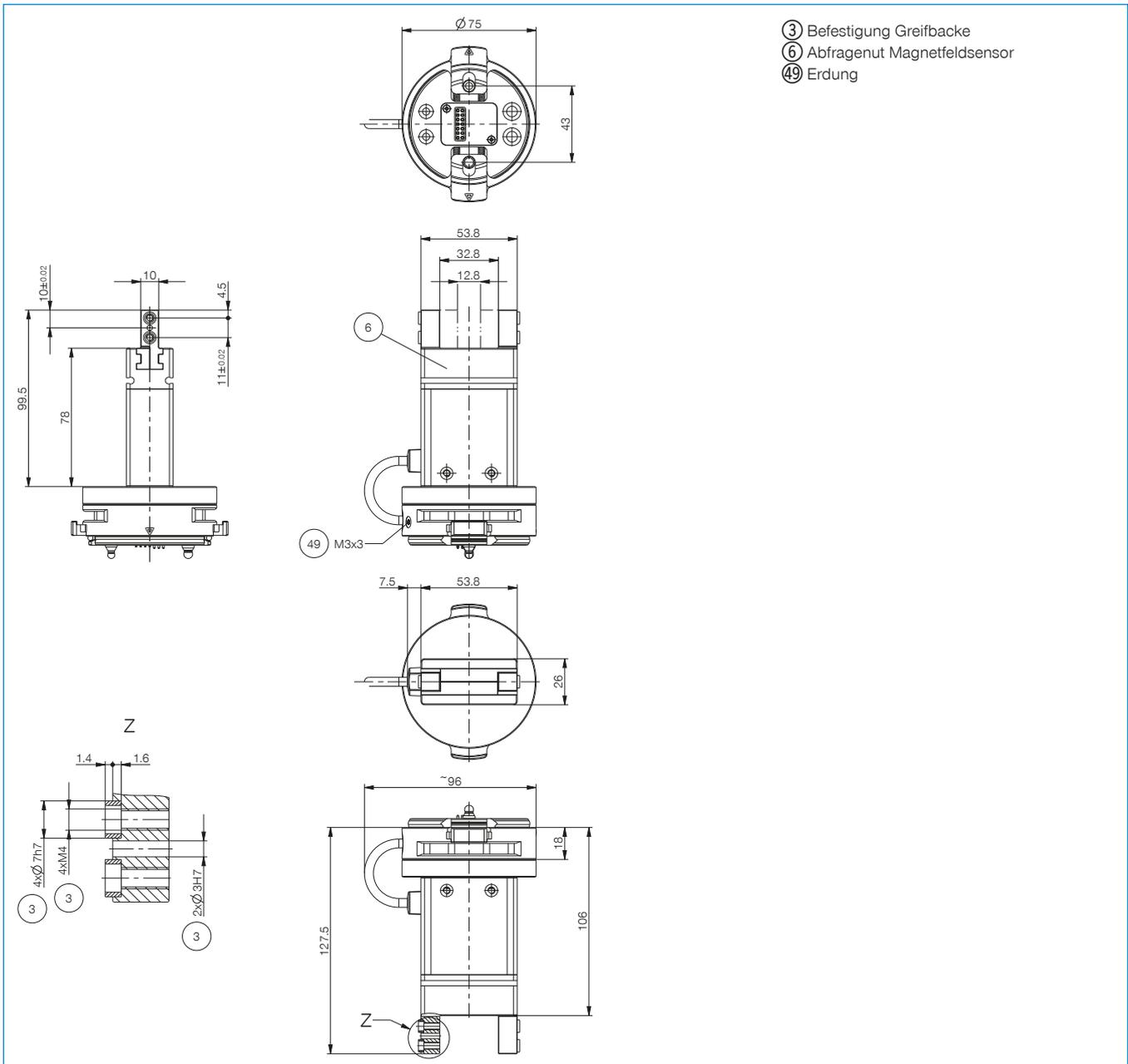


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

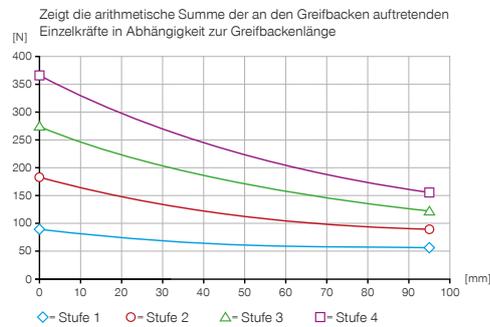
## LWR50L-23-00003-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



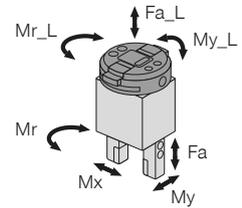
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	13
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	13
Fa_L [N]	500	My [Nm]	10
		Fa [N]	325

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Ansteuerung	IO-Link
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,98

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05
Positionierbar	Ja
Integrierte Positionsabfrage	über Prozessdaten
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Hub pro Backe [mm]	13
Greifkraftsicherung	mechanisch
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	360
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	360
Schließzeit [s]	0,23
Öffnungszeit [s]	0,23
Steuerzeit [s]	0,055
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,15
Länge Greifbacken max. [mm]	100
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	2
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5
LABS-konform	Ja
RoHS-konform	Ja

#### ► Technische Daten

**LWR50L-23-00003-A**

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

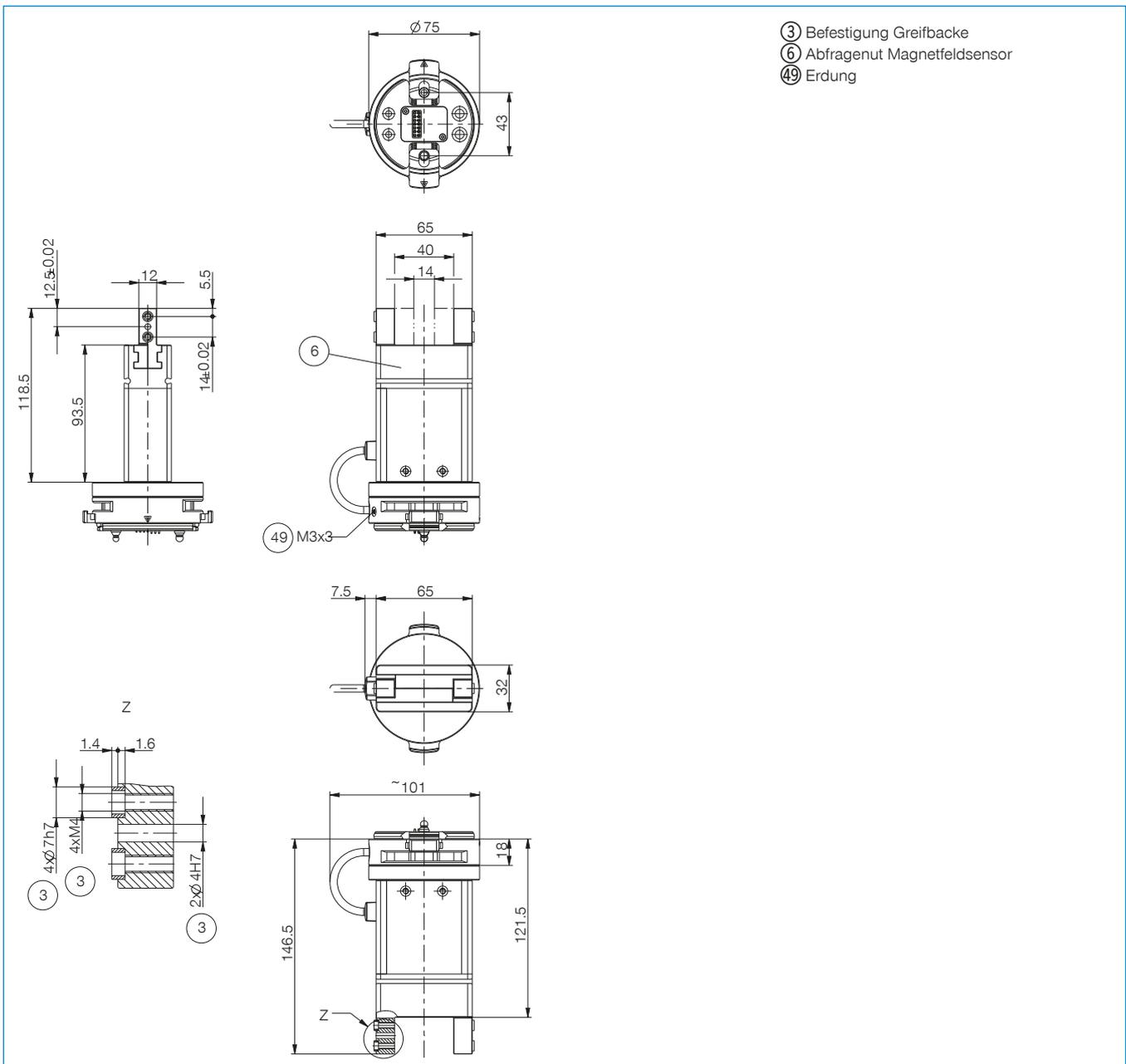


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

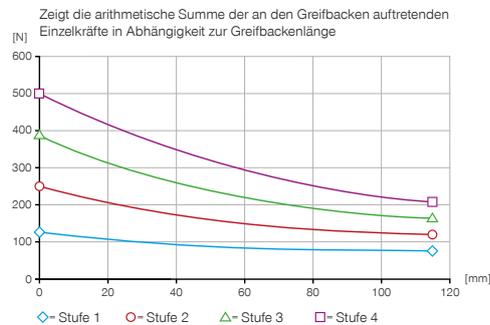
## LWR50L-23-00004-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



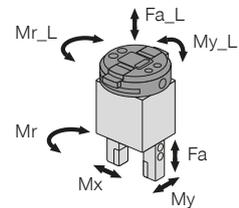
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	28
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	28
Fa_L [N]	500	My [Nm]	20
		Fa [N]	450

Bestell-Nr.		► Technische Daten	
Allgemeine Daten		LWR50L-23-00004-A	
Ansteuerung	IO-Link		
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60		
Schutzart nach IEC 60529	IP40		
Gewicht [kg]	1,4		
Werkzeugwechlerspezifische Daten			
Energieübertragung elektrisch	integriert		
Verriegelungshub [mm]	1		
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05		
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05		
Anzugskraft [N]	50		
Lösekraft [N]	0		
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0		
Greiferspezifische Daten			
Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05		
Positionierbar	Ja		
Integrierte Positionsabfrage	über Prozessdaten		
Kabelführung	extern		
Antriebsart	elektrisch		
Hub pro Backe [mm]	16		
Greifkraftsicherung	mechanisch		
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	500		
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	500		
Schließzeit [s]	0,30		
Öffnungszeit [s]	0,30		
Steuerzeit [s]	0,055		
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	2,1		
Länge Greifbacken max. [mm]	120		
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02		
Spannung [V]	24		
Stromaufnahme max. [A]	2		
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5		
LABS-konform	Ja		
RoHS-konform	Ja		

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

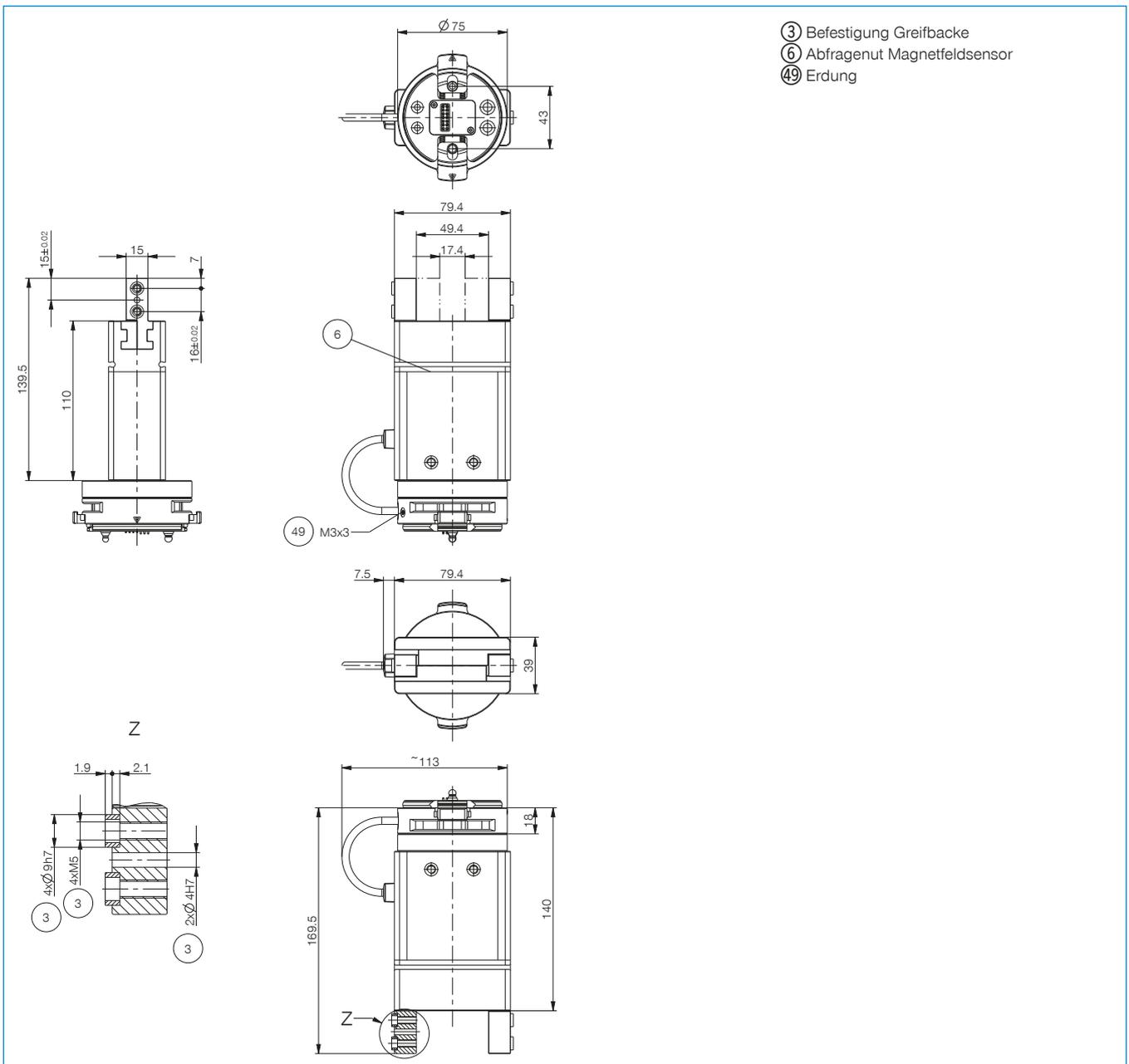


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

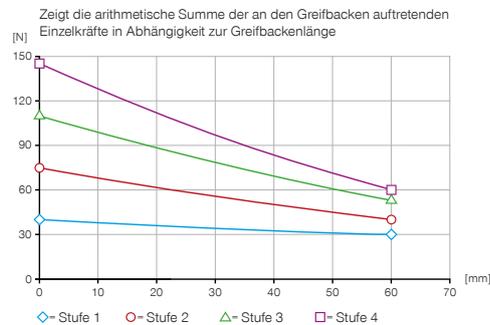
## LWR50L-23-00005-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



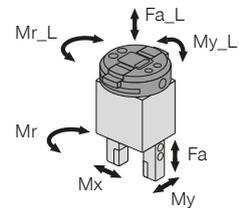
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	2,5
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	2,5
Fa_L [N]	500	My [Nm]	2
		Fa [N]	140

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Ansteuerung	I/O
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,6

#### Werkzeugwechslerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-01/02
Integrierte Positionsabfrage	analog 0 ... 10 V
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Hub pro Backe [mm]	6
Greifkraftsicherung	mechanisch
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	145
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	145
Schließzeit [s]	0,1
Öffnungszeit [s]	0,1
Steuerzeit [s]	0,03
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,05
Länge Greifbacken max. [mm]	60
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	1
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5

#### ► Technische Daten

**LWR50L-23-00005-A**

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

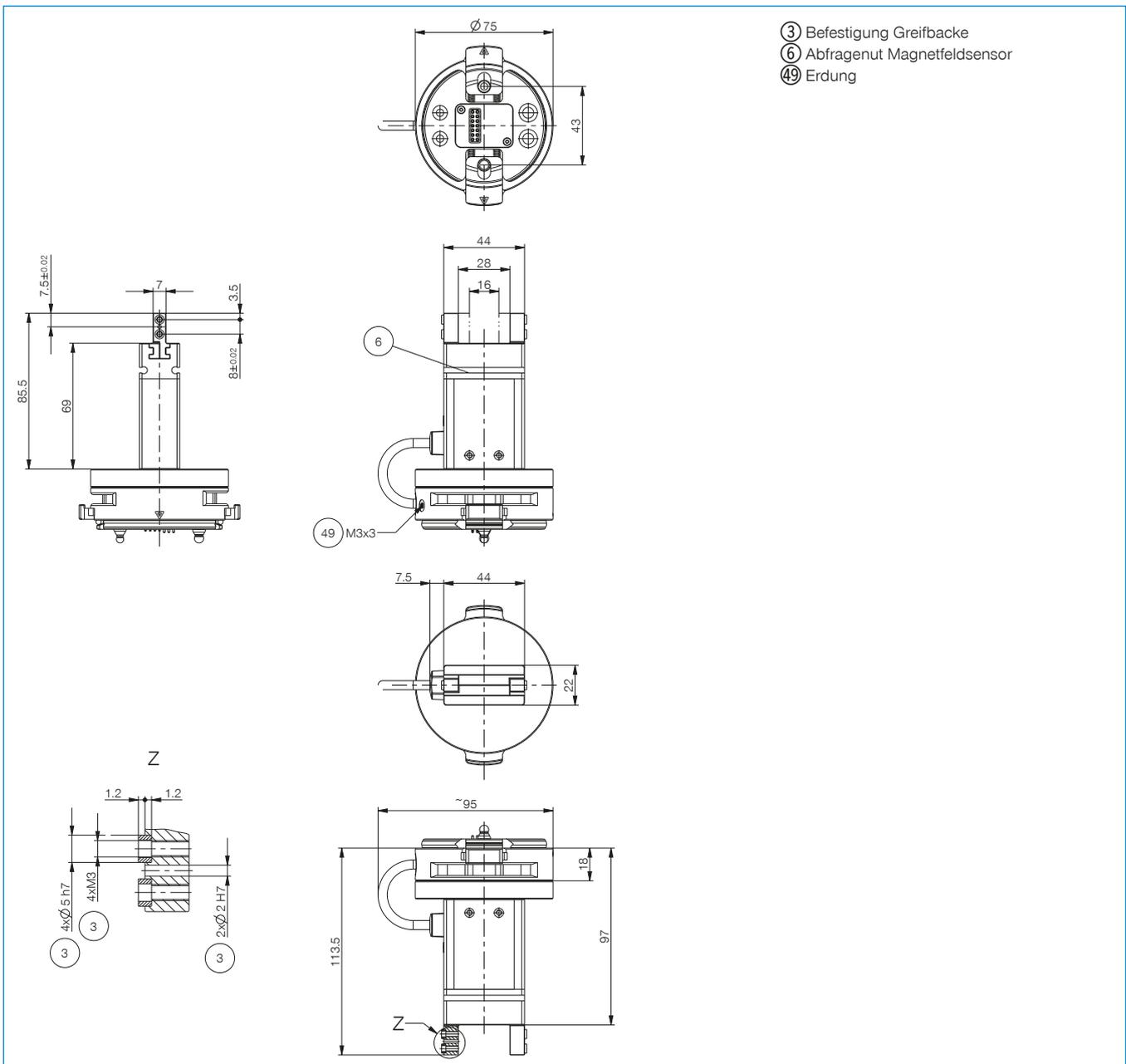


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

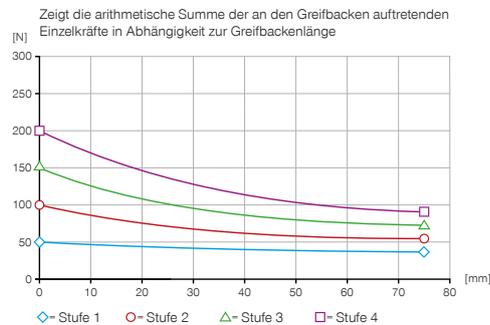
## LWR50L-23-00006-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



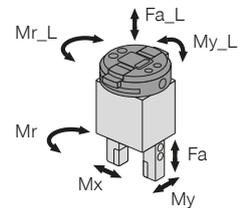
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5,5
		Fa [N]	200

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Ansteuerung	I/O
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,72

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-01/02
Integrierte Positionsabfrage	analog 0 ... 10 V
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Hub pro Backe [mm]	10
Greifkraftsicherung	mechanisch
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	200
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	200
Schließzeit [s]	0,19
Öffnungszeit [s]	0,19
Steuerzeit [s]	0,03
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,1
Länge Greifbacken max. [mm]	80
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	1
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5

#### ► Technische Daten

LWR50L-23-00006-A

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

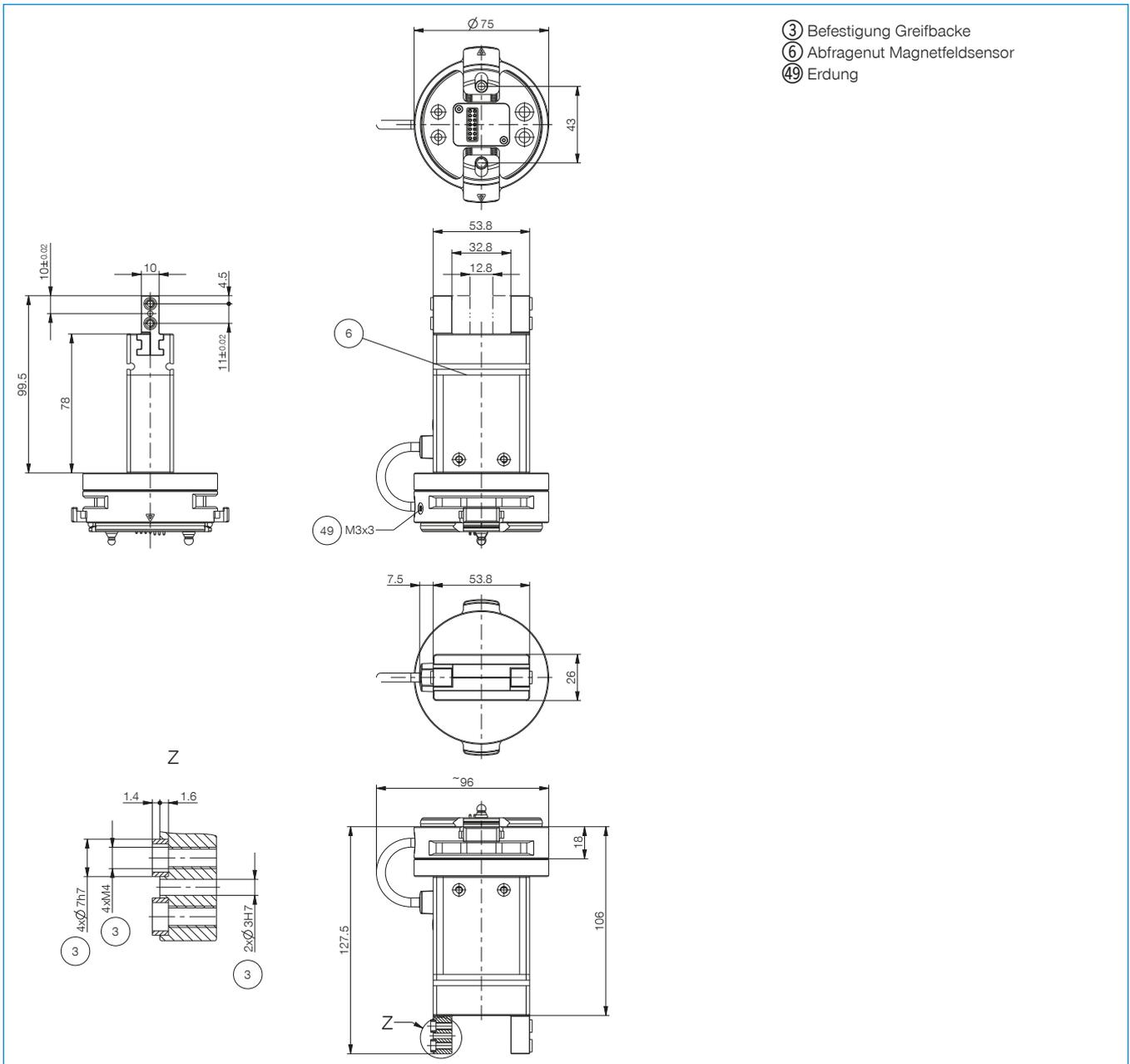


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

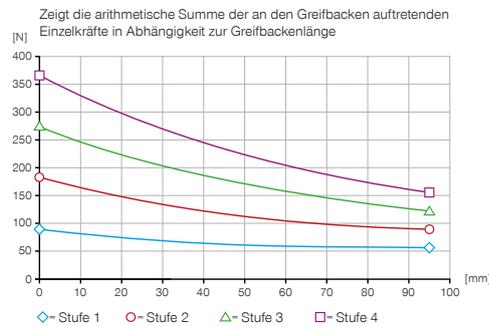
## LWR50L-23-00007-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



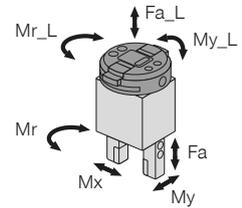
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	13
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	13
Fa_L [N]	500	My [Nm]	10
		Fa [N]	325

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Ansteuerung	I/O
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,97

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-01/02
Integrierte Positionsabfrage	analog 0 ... 10 V
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Hub pro Backe [mm]	13
Greifkraftsicherung	mechanisch
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	360
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	360
Schließzeit [s]	0,23
Öffnungszeit [s]	0,23
Steuerzeit [s]	0,055
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,15
Länge Greifbacken max. [mm]	100
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	2
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5

#### ► Technische Daten

LWR50L-23-00007-A

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

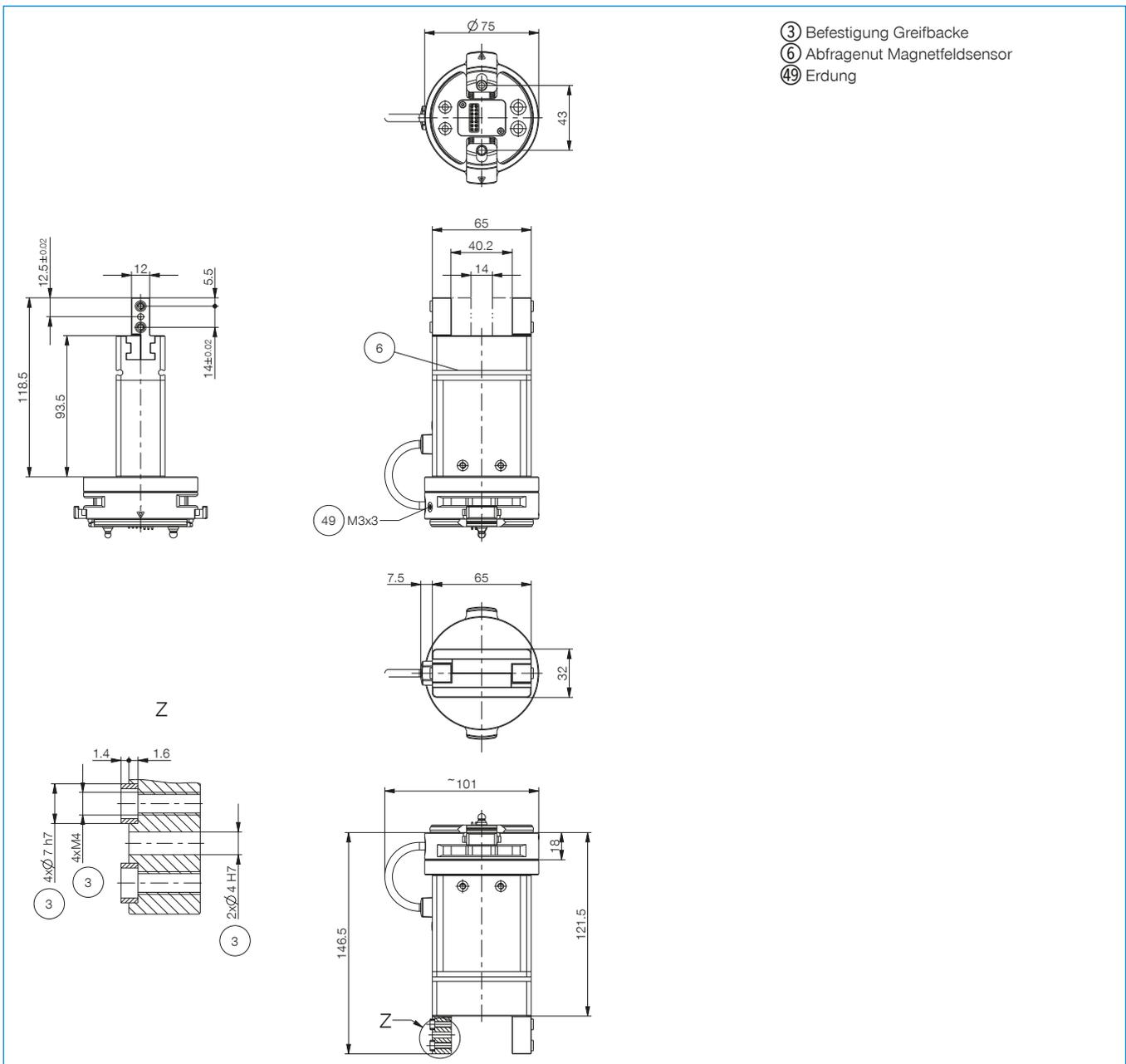


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER

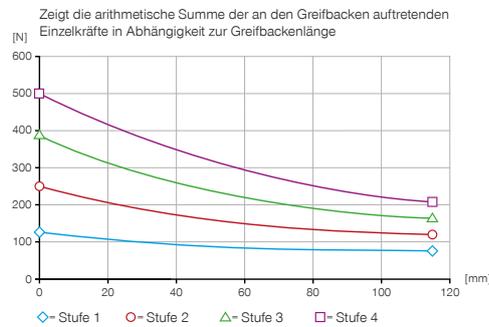
## LWR50L-23-00008-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



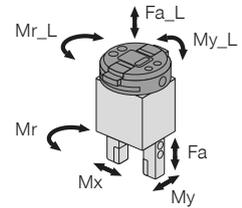
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	28
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	28
Fa_L [N]	500	My [Nm]	20
		Fa [N]	450

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Ansteuerung	I/O
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,4

#### Werkzeugwechslerspezifische Daten

Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F-xx-01/02
Integrierte Positionsabfrage	analog 0 ... 10 V
Kabelführung	extern
Antriebsart	elektrisch
Hub pro Backe [mm]	16
Greifkraftsicherung	mechanisch
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	500
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	500
Schließzeit [s]	0,30
Öffnungszeit [s]	0,30
Steuerzeit [s]	0,055
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,21
Länge Greifbacken max. [mm]	120
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	2
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5

#### ► Technische Daten

LWR50L-23-00008-A

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

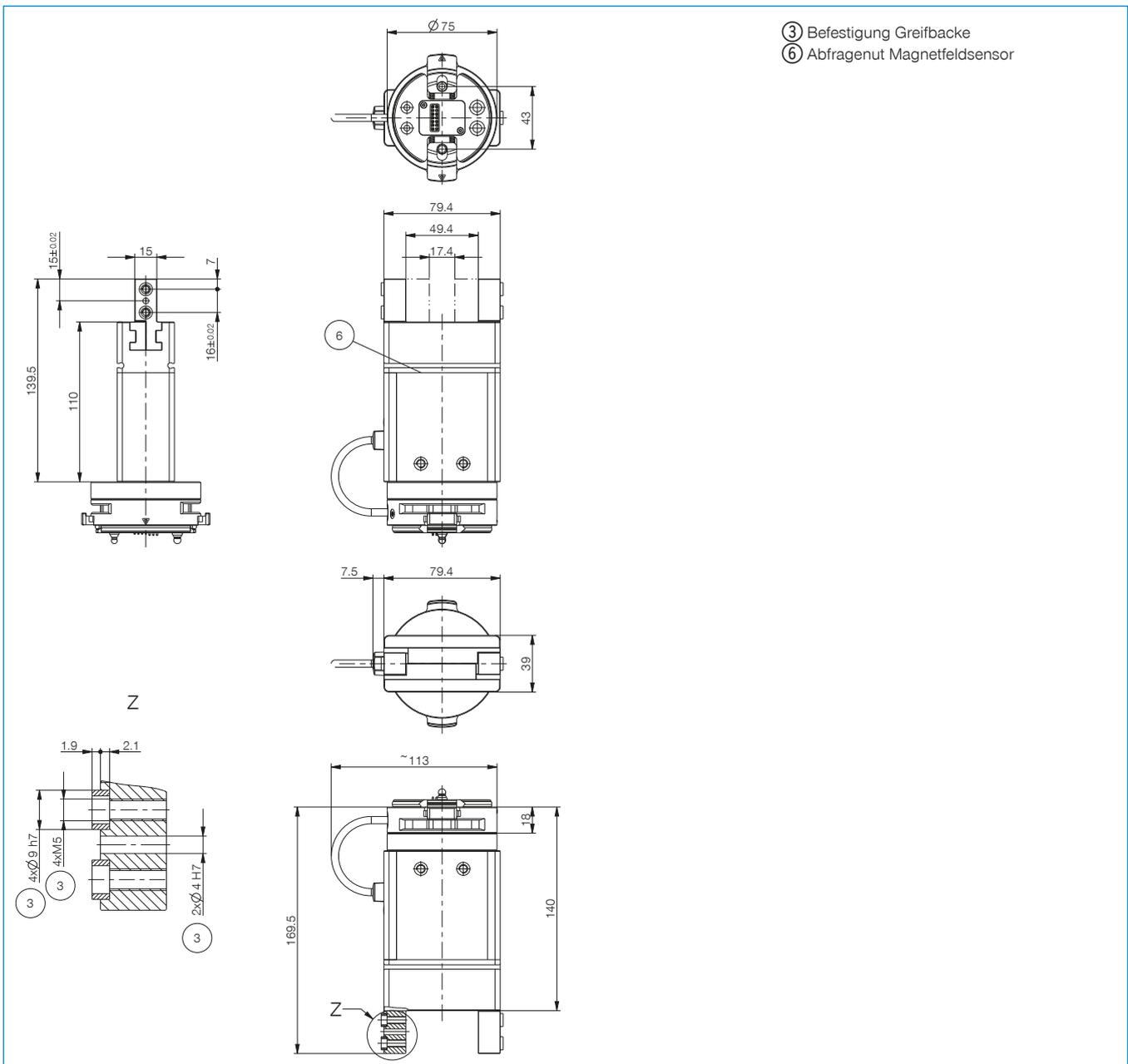


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# MATCH - GREIFER

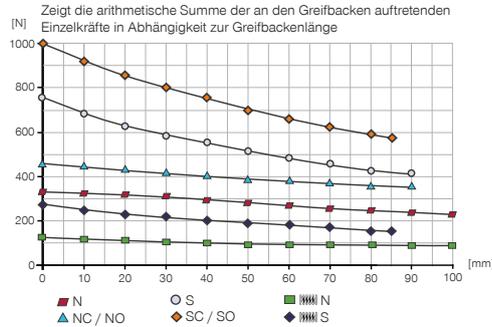
## LWR50L-24-00001/2/3/4/5/6-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



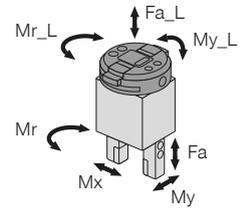
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	43
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	70
Fa_L [N]	500	My [Nm]	46
		Fa [N]	1250

#### ► Technische Daten

Bestell-Nr.	LWR50L-24-00001-A	LWR50L-24-00002-A	LWR50L-24-00003-A	LWR50L-24-00004-A	LWR50L-24-00005-A	LWR50L-24-00006-A
<b>Allgemeine Daten</b>						
Ansteuerung	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Betriebstemperatur [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Gewicht [kg]	1,4	1,4	1,4	1,4	1,4	1,4
<b>Werkzeugwechslerspezifische Daten</b>						
Energieübertragung elektrisch	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert
Verriegelungshub [mm]	1	1	1	1	1	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05
Anzugskraft [N]	50	50	50	50	50	50
Lösekraft [N]	0	0	0	0	0	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0	1,0	1,0	1,0	1,0	1,0
<b>Greiferspezifische Daten</b>						
Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05
Antriebsart	pneumatisch	pneumatisch intelligent				
Hub pro Backe [mm]	6	6	6	3	3	3
Greifkraft beim Schließen [N]	330	455		740	1020	
Greifkraft beim Öffnen [N]	360		485	800		1080
Durch Feder abgesicherte Greifkraft min. [N]		125	125		280	280
Zykluszahl max. [Zyklen/min]	360	250	250	360	250	250
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,4	0,4	0,4	0,4	0,4	0,4
Länge Greifbacken max. [mm]	100	90	90	90	85	85
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01
Betriebsdruck [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6	6	6	6	6
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	11	24	24	11	24	24
Ventiltechnik integriert	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Positionsabfrage	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert
Positionsabfrage über Prozessdaten	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Spannung [V]	24	24	24	24	24	24
Stromaufnahme max. [A]	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



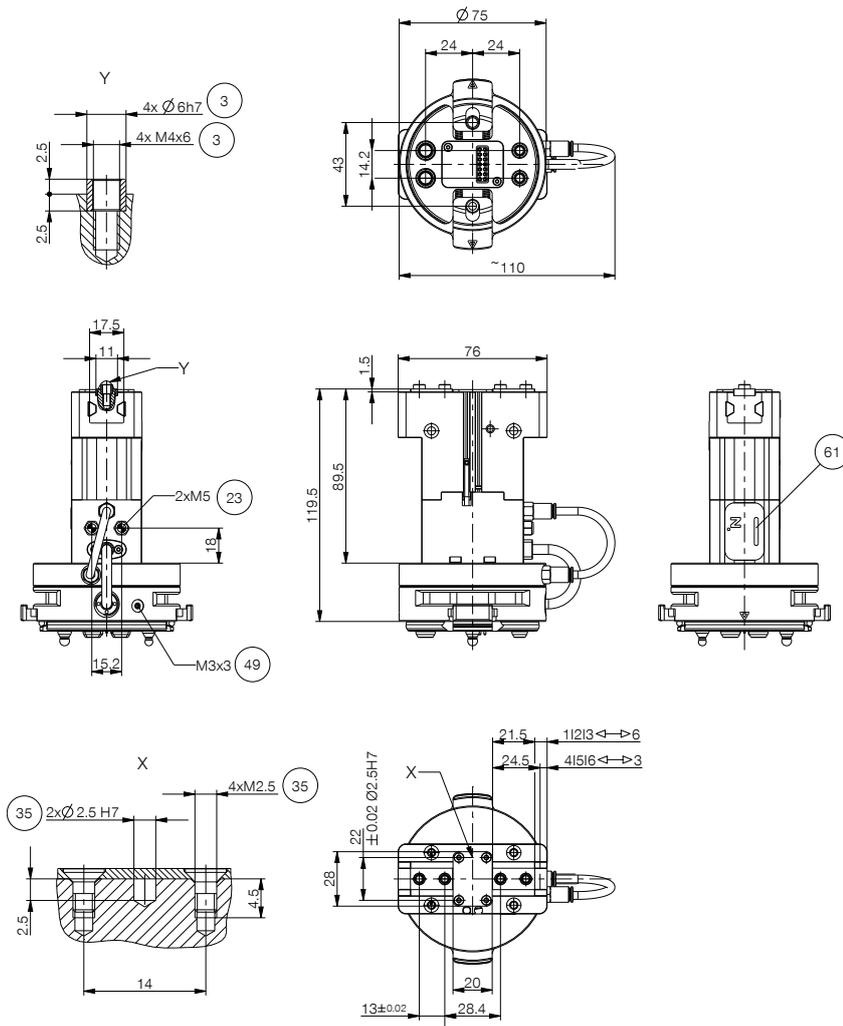
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Befestigung Greifbacke
- ②③ Entlüftung (R+S: bei verschmutzter Umgebung, Filter durch Abluftschläuche ersetzen und den Abluftaustritt in eine saubere Umgebung verlegen)
- ③⑤ Befestigungsmöglichkeit kundenspezifischer Anbauten
- ④⑨ Erdung
- ⑥① Statusanzeige



# MATCH - GREIFER

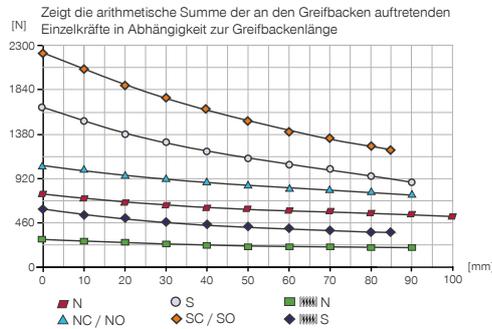
## LWR50L-25-00001/2/3/4/5/6-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



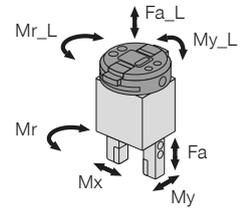
**MATCH**

#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	43
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	70
Fa_L [N]	500	My [Nm]	46
		Fa [N]	1250

#### ► Technische Daten

Bestell-Nr.	LWR50L-25-00001-A	LWR50L-25-00002-A	LWR50L-25-00003-A	LWR50L-25-00004-A	LWR50L-25-00005-A	LWR50L-25-00006-A
<b>Allgemeine Daten</b>						
Ansteuerung	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Betriebstemperatur [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Gewicht [kg]	1,7	1,8	1,8	1,7	1,8	1,8
<b>Werkzeugwechlerspezifische Daten</b>						
Energieübertragung elektrisch	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert
Verriegelungshub [mm]	1	1	1	1	1	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05
Anzugskraft [N]	50	50	50	50	50	50
Lösekraft [N]	0	0	0	0	0	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0	1,0	1,0	1,0	1,0	1,0
<b>Greiferspezifische Daten</b>						
Passend für Serie	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05
Antriebsart	pneumatisch intelligent					
Hub pro Backe [mm]	6	6	6	3	3	3
Greifkraft beim Schließen [N]	740	1020		1620	2240	
Greifkraft beim Öffnen [N]	800		1080	1750		2370
Durch Feder abgesicherte Greifkraft min. [N]		280	280		620	620
Zykluszahl max. [Zyklen/min]	330	230	230	330	230	230
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,4	0,4	0,4	0,4	0,4	0,4
Länge Greifbacken max. [mm]	100	90	90	90	85	85
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01
Betriebsdruck [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Nennbetriebsdruck [bar]	6	6	6	6	6	6
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	22	43	43	22	43	43
Ventiltechnik integriert	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Positionsabfrage	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert	integriert
Positionsabfrage über Prozessdaten	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Spannung [V]	24	24	24	24	24	24
Stromaufnahme max. [A]	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



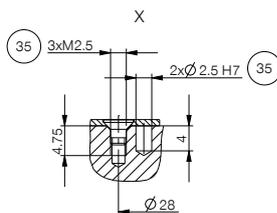
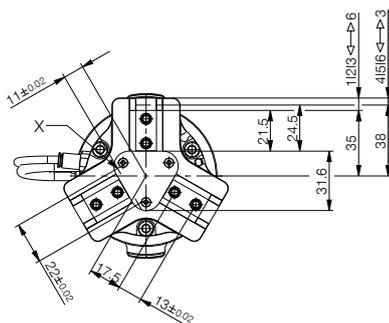
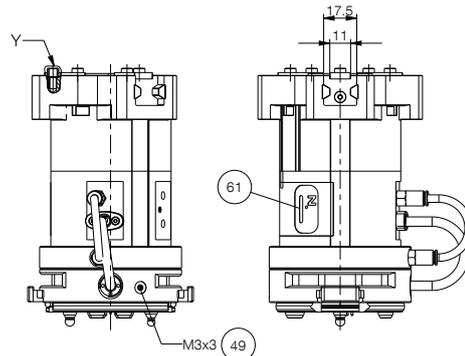
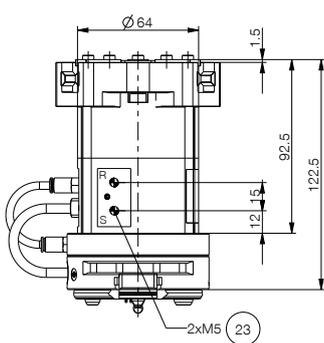
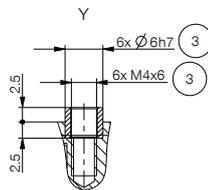
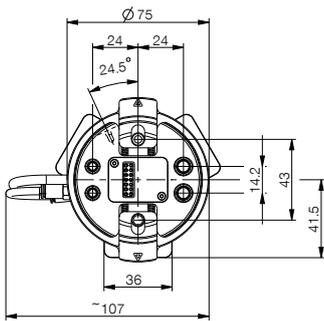
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION

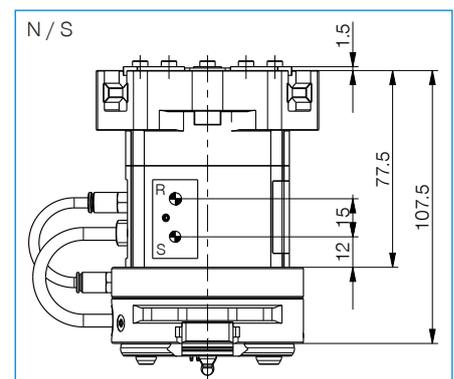


**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Befestigung Greifbacke
- ②③ Entlüftung (R+S: bei verschmutzter Umgebung, Filter durch Abluftschläuche ersetzen und den Abluftaustritt in eine saubere Umgebung verlegen)
- ③⑤ Befestigungsmöglichkeit kundenspezifischer Anbauten
- ④⑨ Erdung
- ⑥① Statusanzeige



# MAGNETGREIFER

## LWR50L-26-00001-A

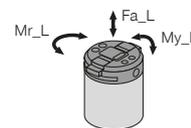
### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



$Mr_L$ [Nm]	20
$My_L$ [Nm]	40
$Fa_L$ [N]	500

#### ► Technische Daten

**LWR50L-26-00001-A**

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,44

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung pneumatisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F
Haftkraft max. [N]	27
Betriebsdruck min. [bar]	3
Betriebsdruck max. [bar]	8
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	3,5

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



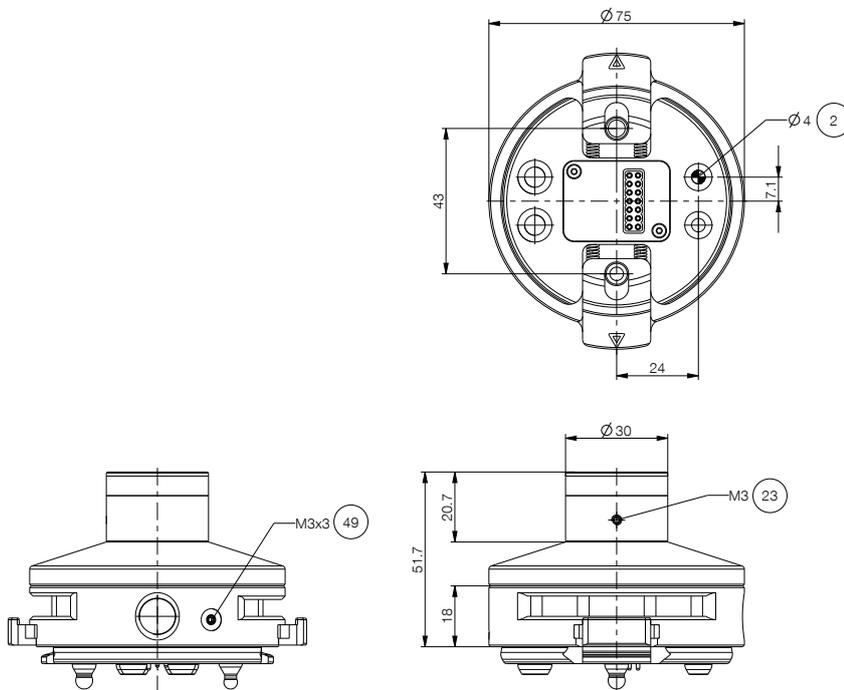
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

- ② Energieversorgung
- ②③ Filter
- ④⑨ Erdung



# MAGNETGREIFER

## LWR50L-26-00002-A

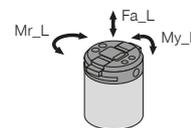
### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

#### ► Technische Daten

**LWR50L-26-00002-A**

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,6

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung pneumatisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F
Haftkraft max. [N]	65
Betriebsdruck min. [bar]	3
Betriebsdruck max. [bar]	8
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	9

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



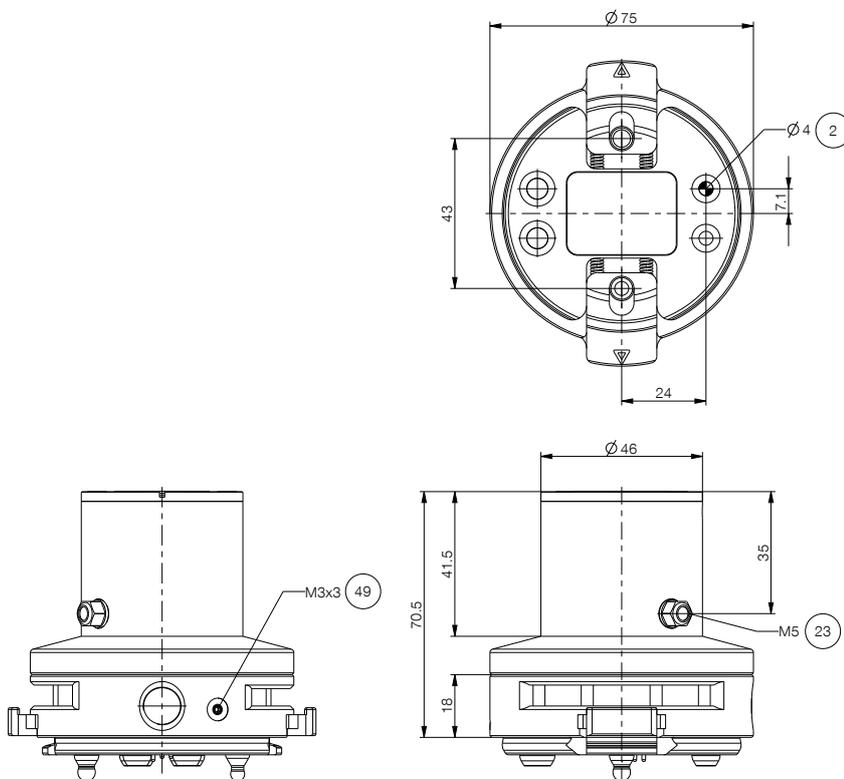
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

- ② Energieversorgung
- ②③ Filter
- ④⑨ Erdung



# MAGNETGREIFER

## LWR50L-26-00003-A

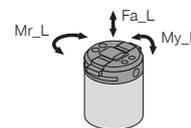
### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

#### ► Technische Daten

**LWR50L-26-00003-A**

#### Bestell-Nr.

#### Allgemeine Daten

Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,4

#### Werkzeugwechlerspezifische Daten

Energieübertragung pneumatisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0

#### Greiferspezifische Daten

Passend für Serie	LWR50F
Haftkraft max. [N]	220
Betriebsdruck min. [bar]	3
Betriebsdruck max. [bar]	8
Zylindervolumen pro Zyklus [cm <sup>3</sup> ]	75

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



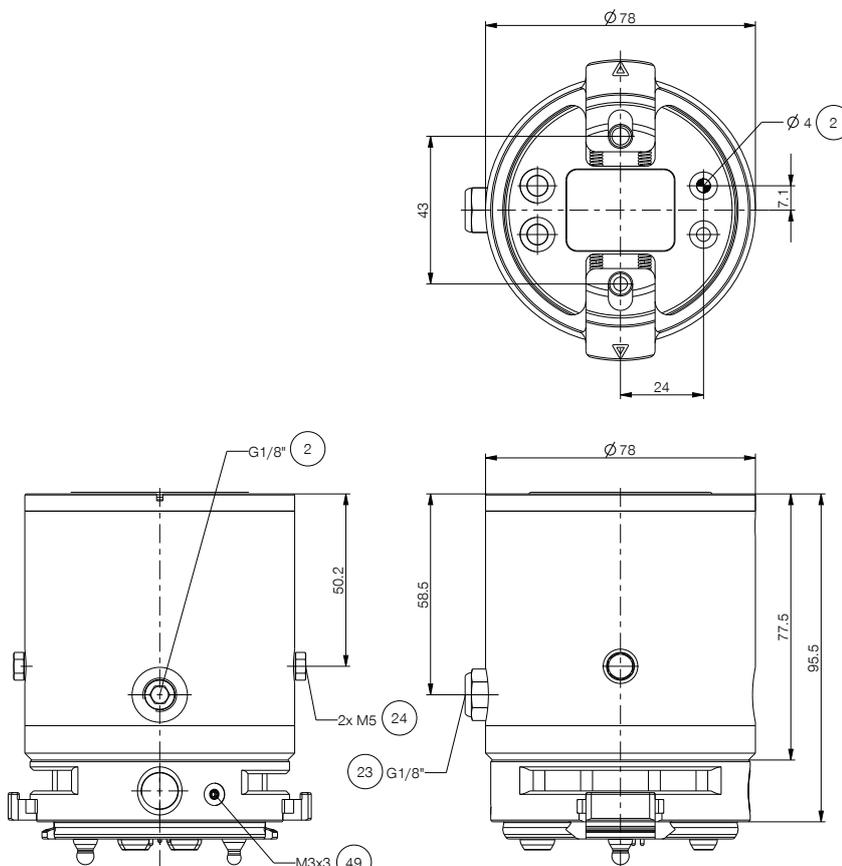
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

- ② Energieversorgung
- ②③ Filter
- ②④ Blindstopfen bzw. Transportsicherung
- ④⑨ Erdung



# NADELGREIFER

## LWR50L-27-00001-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

#### ► Technische Daten

**LWR50L-27-00001-A**

Bestell-Nr.	
<b>Allgemeine Daten</b>	
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Schutzart nach IEC 60529	IP30
Gewicht [kg]	0,69
<b>Werkzeugwechlerspezifische Daten</b>	
Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
<b>Greiferspezifische Daten</b>	
Passend für Serie	LWR50F
Nadelhub einstellbar min. [mm]	0
Nadelhub einstellbar max. [mm]	1,5
Nadelanzahl [Stück]	20
Nadeldurchmesser [mm]	0,7
Einfahrzeit / Ausfahrzeit [s]	0,03
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck min. [bar]	4
Betriebsdruck max. [bar]	8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	1

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

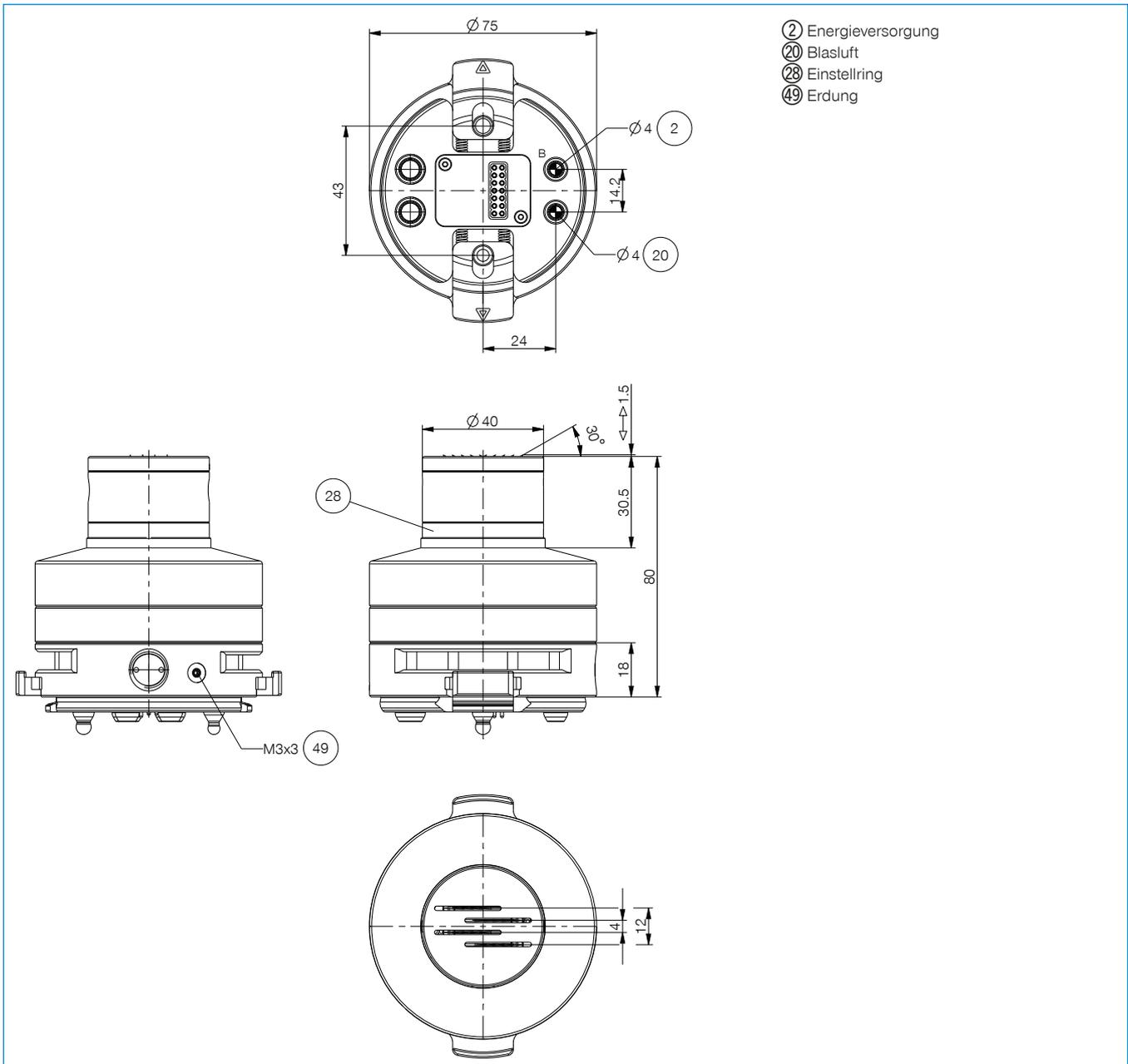


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# O-RING MONTAGEGREIFER AUSSEN

## LWR50L-28-00001-A

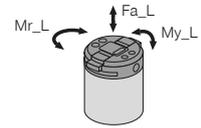
### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

### ► Technische Daten

**LWR50L-28-00001-A**

Bestell-Nr.	LWR50L-28-00001-A
<b>Allgemeine Daten</b>	
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +80
Schutzart nach IEC 60529	IP30
Gewicht [kg]	0,99
<b>Werkzeugwechlerspezifische Daten</b>	
Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
<b>Greiferspezifische Daten</b>	
Passend für Serie	LWR50F
Spreizhub pro Backe einstellbar min. [mm]	3
Spreizhub pro Backe einstellbar max. [mm]	6
Abstreifhub [mm]	5
Spreizkraft [N]	300
Empfohlener O-Ringdurchmesser min. [mm]	4
Empfohlener O-Ringdurchmesser max. [mm]	60
Anzahl der Greifbacken [Anzahl]	6
Schließzeit [s]	0,05
Öffnungszeit [s]	0,05
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,05
Betriebsdruck min. [bar]	4
Betriebsdruck max. [bar]	8
Nennbetriebsdruck [bar]	6

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG



### GREIFKOMPONENTEN



**UB65-3**  
Abstreifbackensatz Aluminium  
6 [Stück]



**UB65-4**  
Spannbackensatz Stahl  
6 [Stück]



### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES

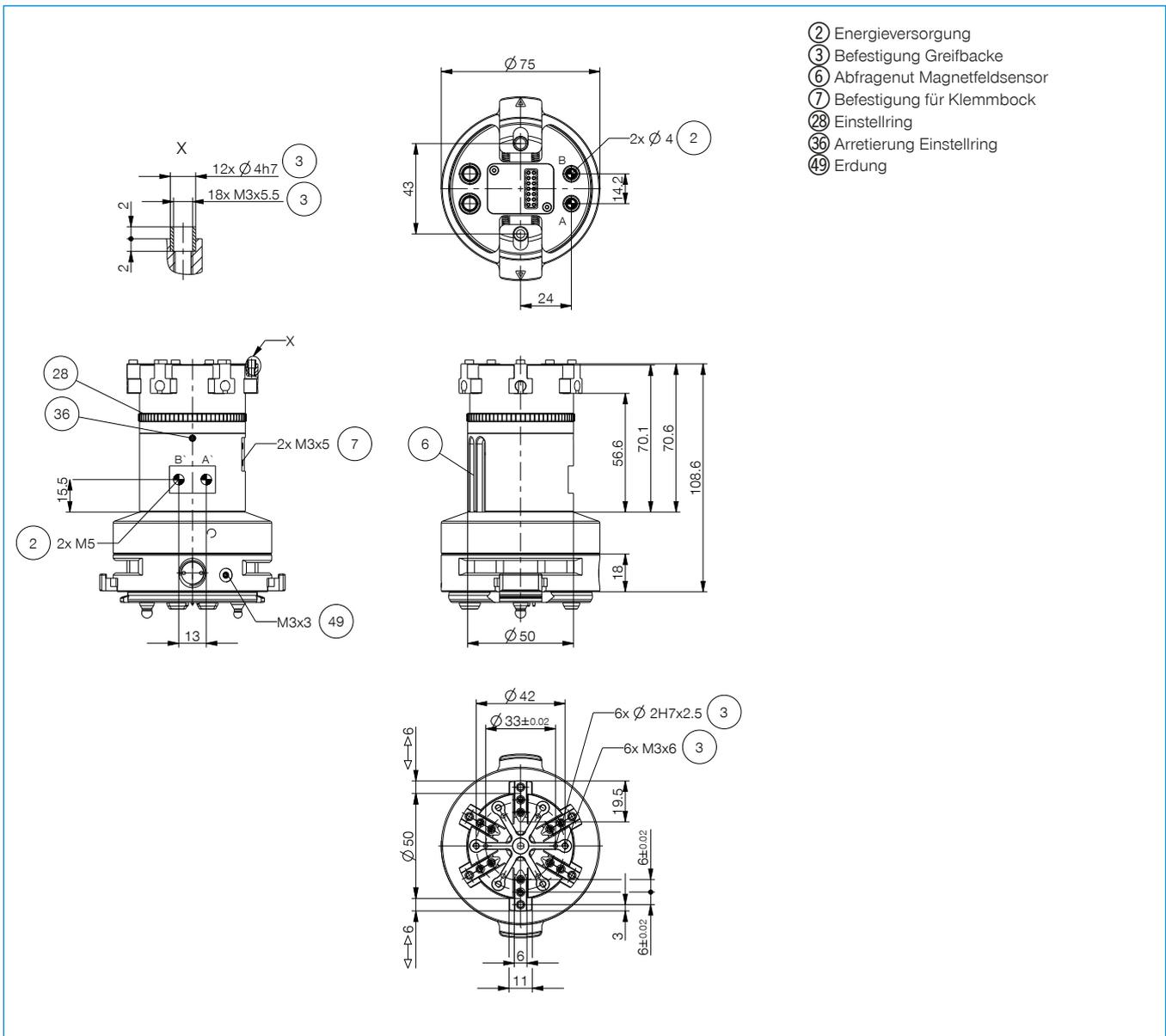


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

## ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8



# MATCH - WINKELFLANSCH

## SERIE LWR

### ▶ PRODUKTVORTEILE



**MATCH**

#### ▶ Standardisiert

Winkelflansch optimiert für das MATCH - End-of-Arm-Ecosystem. Schneller Wechsel innerhalb von Sekunden, passend für alle Roboter.

#### ▶ Einfachste Integration

Direkte und einfache Integration von IO-Link-Greifern der Serien GEP2000, GEP5000, GEH6000IL und GPD5000IL.

#### ▶ Geringe Störkontur

Druckluft und IO-Link-Ansteuerung direkt integriert. Optional mit Ausblasdüse sowie Programmierspitze erhältlich.

### ▶ DAS PASSENDE PRODUKT FÜR IHRE ANWENDUNG



#### ▶ Unsere Produkte lieben die Herausforderung!

Extreme Bedingungen, an jedem Ort der Welt – unsere praxisbewährten Komponenten und Systeme ermöglichen Ihnen grenzenlose Möglichkeiten. Finden Sie das passende Produkt für Ihren speziellen Einsatz:

[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)



### ► 1. SCHRITT: ROBOTERMODUL

<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-13-04-A</b>	<b>LWR50F-00-06-A</b>
Passend für Robotertyp	ABB CRB 15000 GoFa*	ISO TK 50**

\*Stromaufnahme max. 2 A

\*\*Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard IO-Link M12-5 Buchse.

### ► 2. SCHRITT: WINKELFLANSCH

<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50L-29-00001-A</b>
Passend für Serie	LWR50F-xx-06

### ► 3. SCHRITT: ADAPTERPLATTE

<b>Bestell-Nr.</b>	<b>APRTK50-50</b>	<b>APRTK50-51</b>	<b>APRTK50-52</b>	<b>APRTK50-53</b>
Passend für Greifer	GEP2006IL-00-B / GEP2006IL-03-B / GEP2010IL-00-B / GEP2010IL-03-B / GEP2013IL-00-B / GEP2013IL-03-B	GEP2016IL-00-B / GEP2016IL-03-B / GEP5006IL-00-A / GEH6040IL-03-B / GEH6040IL-31-B / GEH6060IL-03-B / GEH6060IL-31-B	HRC-03-126902 / HRC-03-138553	GPD5006N-IL-10-A / GPD5006NC-IL-10-A / GPD5006NO-IL-10-A / GPD5006S-IL-10-A / GPD5006SC-IL-10-A / GPD5006SO-IL-10-A

### ► 4. SCHRITT: ZUBEHÖR

<b>Bestell-Nr.</b>	<b>DUWFR01</b>	<b>SPWFR01</b>
Bauart	Ausblasdüse	Programmierspitze

# MATCH - WINKELFLANSCH

## LWR50L-29-00001-A

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

#### ► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



#### GREIFKOMPONENTEN



**LWR50F-13-04-A**  
MATCH - Robotermodul



**LWR50F-00-06-A**  
MATCH - Robotermodul



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**WVM5**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**APRTK50-50**  
Adapterplatte



**APRTK50-51**  
Adapterplatte



#### ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



**APRTK50-52**  
Adapterplatte



**APRTK50-53**  
Adapterplatte



**DUWFR01**  
Ausblasdüse



**SPWFR01**  
Programmierspitze



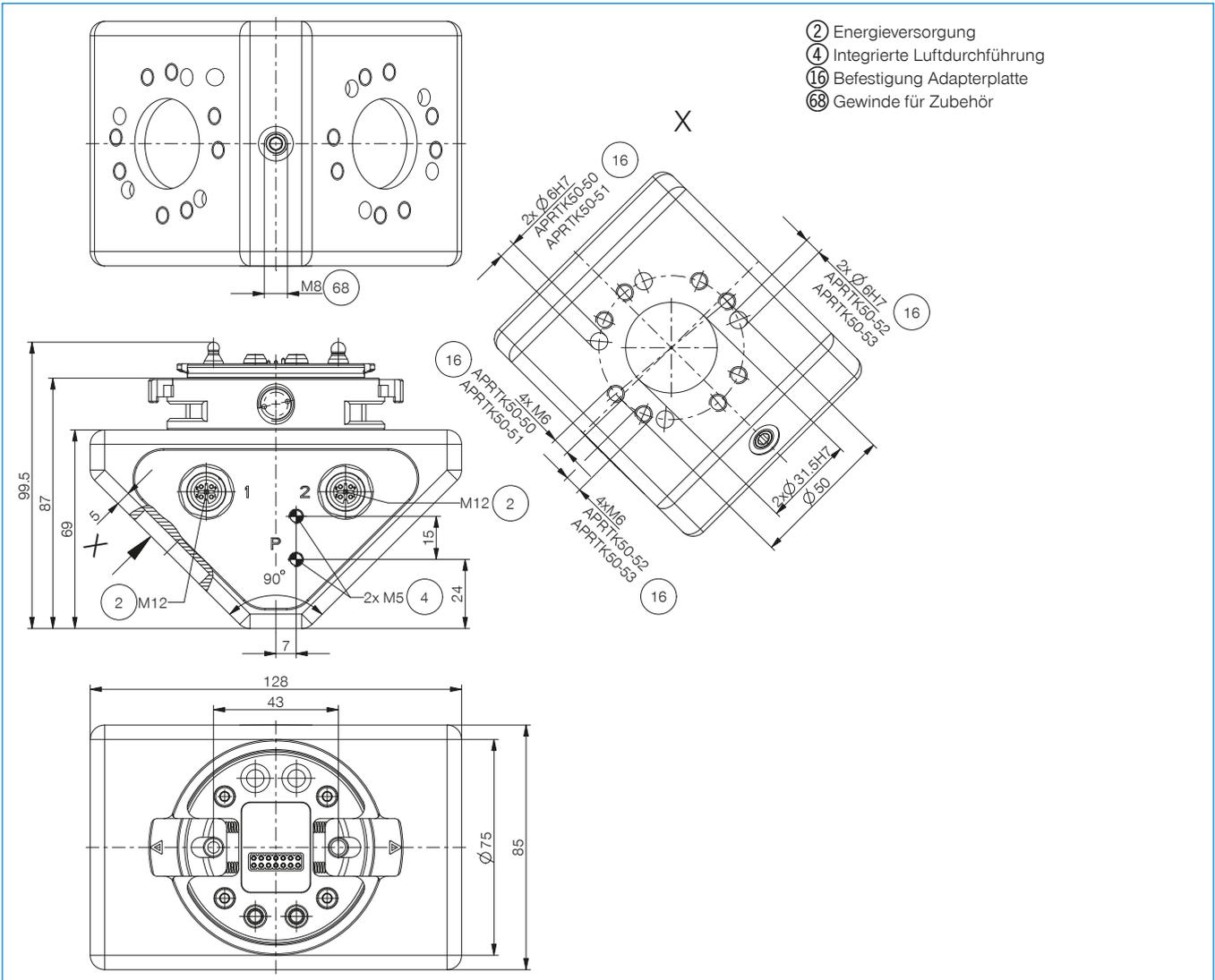
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Ablagestation

### ► ZUBEHÖREMPFEHLUNG ABLAGESTATION



**NJ5-E2SK-01**  
Induktiver Näherungsschalter Kabel 0,3 m - Stecker M8

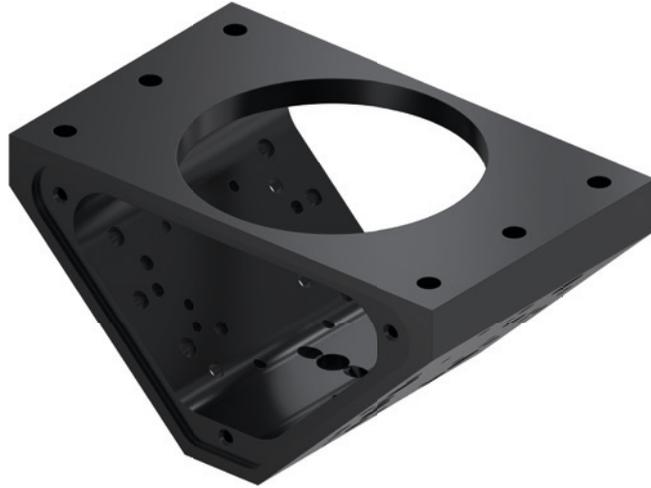
► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50L-29-00001-A</b>
Passend für Serie	LWR50F-xx-06
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Energieübertragung elektrisch	integriert
Verriegelungshub [mm]	1
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,2





# WINKELFLANSCH

## DIE SERIEN IN DER ÜBERSICHT



### 10 WINKELFLANSCH

320 - 323



Serie WFR

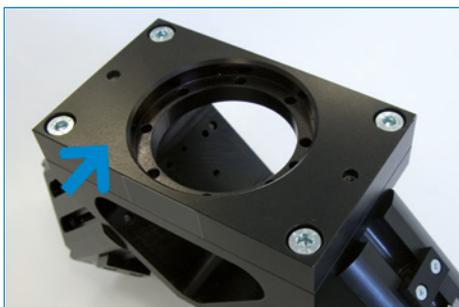
322

10

Die Serien in der Übersicht / Winkelflansch

# WINKELFLANSCH

## SERIE WFR



### Flexible Anbindung an Ihren Roboter

Die Adapterplatten werden nach EN ISO 9409-1 gefertigt und passen somit auf die meisten Robotertypen verschiedenster Hersteller.

#### 1. Schritt: Adapterplatte auswählen

Einfach den Teilkreisdurchmesser des Roboterflanschs bestimmen und schon erhalten Sie die passende Adapterplatte.



### Über 50 unterschiedliche Varianten

Adapterplatte und Winkelflansch kombinierbar mit 13 verschiedenen Greifern - daraus ergeben sich über 50 unterschiedliche Varianten. Wählen Sie aus unserem Hauptkatalog Ihren passenden Greifer. Dort finden Sie die unterschiedlichsten Ausführungen sei es mit oder ohne Greifkraftsicherung, mit verschiedenen Schutzklassen oder temperaturbeständig.

#### 2. Schritt: Winkelflansch auswählen

Greifer aussuchen und daraus ergibt sich der passende Winkelflansch.



### Erweitern Sie die Funktionalität Ihres Winkelflansch

Abdeckblech, Ausblasdüse oder Programmierspitze, mit dem umfangreichen Zubehör können Sie schnell und individuell zusätzliche Funktionen integrieren.

#### 3. Schritt: Zubehör auswählen



### ▶ 1. SCHRITT: ADAPTERPLATTE

Bestell-Nr.	Technische Daten			
	APR01	APR02	APR03	APR05
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40	TK 50	TK 100	TK 31,5



### ▶ 2. SCHRITT: WINKELFLANSCH

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	WFR03	WFR04
Passend für Baugröße	GPP5004 / GPP5006 / GEP5006 / GPD5004 / GPD5006 / GED5006	GPP5008 / GPP5010 / GEP5008 / GPD5008 / GPD5010 / GED5008 / GPW5008



### ▶ 3. SCHRITT: ZUBEHÖR

Bestell-Nr.	Technische Daten	
	ABWFR01	ABWFR02
Bauart	Abdeckblech	Abdeckblech
Passend für	WFR03	WFR04



Bestell-Nr.	DUWFR01
Bauart	Ausblasdüse
Passend für	WFR03 / WFR04



Bestell-Nr.	SPWFR01
Bauart	Programmierspitze
Passend für	WFR03 / WFR04

# VERWENDUNGSHINWEIS

## ALLGEMEIN

---

Der Inhalt dieses Katalogs ist unverbindlich und dient ausschließlich Informationszwecken und gilt nicht als Angebot im rechtlichen Sinn. Maßgeblich für den Vertragsabschluss ist eine schriftliche Auftragsbestätigung von Zimmer GmbH, die ausschließlich zu den jeweils aktuellen Allgemeinen Verkaufs- und Lieferbedingungen erfolgt. Diese finden sie im Internet unter **www.zimmer-group.com**.

Alle in diesem Katalog aufgeführten Produkte sind für bestimmungsgemäße Anwendungen ausgelegt, z.B. Maschinen der Automation. Für die Verwendung und Installation sind die anerkannten fachtechnischen Regeln für sicherheits- und fachgerechtes Arbeiten zu beachten.

Weiterhin gelten die jeweiligen Vorschriften des Gesetzgebers, des TÜV, der jeweiligen Berufsgenossenschaft oder die VDE Bestimmungen.

Die in diesem Katalog aufgeführten technischen Daten sind vom Anwender einzuhalten. Die angegebenen Daten dürfen vom Anwender nicht über- bzw. unterschritten werden. Fehlen derartige Angaben, so kann nicht davon ausgegangen werden, dass es keine derartigen Ober- bzw. Untergrenzen oder Einschränkungen für besondere Verwendungszwecke gibt. Bei ungewöhnlichen Einsatzfällen ist in jedem Fall eine Beratung einzuholen.

Die Entsorgung ist im Preis nicht inbegriffen, was bei einer allfälligen Rücknahme und Entsorgung durch Zimmer GmbH entsprechend berücksichtigt werden müsste.

### TECHNISCHE DATEN UND DARSTELLUNGEN

Die technischen Daten und Abbildungen sind mit großer Sorgfalt und nach bestem Wissen zusammengestellt. Für die Aktualität, Richtigkeit und Vollständigkeit der Angaben können wir keine Gewährleistung übernehmen.

Die in allgemeinen Produktbeschreibungen, Zimmer GmbH Katalogen, Broschüren und Preislisten jeder Form enthaltenen Angaben und Informationen wie Abbildungen, Zeichnungen, Beschreibungen, Maße, Gewichte, Werkstoffe, technische und sonstige Leistungen sowie die beschriebenen Produkte und Dienstleistungen stehen unter einem Änderungsvorbehalt und können ohne vorherige Ankündigung jederzeit geändert oder aktualisiert werden. Sie sind nur soweit verbindlich, als der Vertrag oder die Auftragsbestätigung ausdrücklich auf sie Bezug nimmt. Geringe Abweichungen von solchen produktbeschreibenden Angaben gelten als genehmigt und berühren nicht die Erfüllung von Verträgen, sofern sie für den Kunden zumutbar sind.

### HAFTUNG

Die Produkte der Zimmer Group unterliegen dem Produkthaftungsgesetz. Dieser Katalog enthält keinerlei Garantien, Eigenschaftszusicherungen oder Beschaffenheitsvereinbarungen für die dargestellten Produkte, weder ausdrücklich noch stillschweigend, auch nicht hinsichtlich der Verfügbarkeit der Produkte. Werbeaussagen bezüglich Qualitätsmerkmalen, Eigenschaften oder Anwendungen der Produkte sind rechtlich unverbindlich.

Soweit rechtlich zulässig, ist eine Haftung von Zimmer GmbH für unmittelbare oder mittelbare Schäden, Folgeschäden, Forderungen gleich welcher Art und aus welchem Rechtsgrund, die durch die Verwendung der in diesem Katalog enthaltenen Informationen entstanden sind, ausgeschlossen.

### WARENZEICHEN, URHEBERRECHT UND VERVIELFÄLTIGUNG

Die Darstellung von gewerblichen Schutzrechten wie Marken, Logos, eingetragene Warenzeichen oder Patente in diesem Katalog beinhaltet nicht die Einräumung von Lizenzen oder Nutzungsrechten. Ohne eine ausdrückliche schriftliche Einwilligung von Zimmer GmbH ist ihre Nutzung nicht gestattet. Sämtlicher Inhalt in diesem Katalog ist geistiges Eigentum von Zimmer GmbH. Im Sinne des Urheberrechts ist jede widerrechtliche Verwendung geistigen Eigentums, auch auszugsweise, verboten. Nachdruck, Vervielfältigung und Übersetzung (auch auszugsweise) sind nur mit vorheriger schriftlicher Zustimmung von Zimmer GmbH gestattet.

### NORMEN

Die Zimmer Group hat ein nach ISO 9001: 2008 zertifiziertes Qualitätsmanagement-System. Die Zimmer Group hat ein nach ISO 14001: 2004 zertifiziertes Umweltmanagement-System.

# VERWENDUNGSHINWEIS

## INDIVIDUELL

---

### **EINBAUERKLÄRUNG IM SINNE DER EG-RICHTLINIE 2006/42/EG ÜBER MASCHINEN (ANHANG II 1 B)**

Hiermit erklären wir, dass unsere Elemente als unvollständige Maschine den folgenden grundlegenden Anforderungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG entsprechen

Nr.1.1.2., Nr.1.1.3., Nr.1.1.5., Nr.1.3.2, Nr. 1.3.4, Nr. 1.3.7, Nr.1.5.3, Nr.1.5.4, Nr.1.5.8., Nr.1.6.4, Nr.1.7.1, Nr.1.7.3, Nr.1.7.4.

Ferner erklären wir, dass die speziellen technischen Unterlagen gemäß Anhang VII Teil B dieser Richtlinie erstellt wurden. Wir verpflichten uns, den Marktaufsichtsbehörden auf begründetes Verlangen die speziellen Unterlagen zu der unvollständigen Maschine über unsere Dokumentationsabteilung in elektronischer Form zu übermitteln. Die unvollständige Maschine darf erst dann in Betrieb genommen werden, wenn ggf. festgestellt wurde, dass die Maschine oder Anlage, in welche die unvollständige Maschine eingebaut werden soll, den Bestimmungen der Richtlinie 2006/42/EG über Maschinen entspricht und die EG-Konformitätserklärung gemäß Anhang II A ausgestellt ist.