



Robótica

THE KNOW-HOW FACTORY

ZIMMER GROUP

ORIENTADO AL CLIENTE DE FORMA CONSECUENTE

NUESTRO ÉXITO SE REMONTA A MUCHOS AÑOS EN LOS QUE SIEMPRE HEMOS INTENTADO OFRECER A NUESTROS CLIENTES SOLUCIONES INNOVADORAS Y PERSONALIZADAS. NOS HALLAMOS EN CONTINUO CRECIMIENTO Y, EN LA ACTUALIDAD, HEMOS LOGRADO UN NUEVO HITO: EL ESTABLECIMIENTO DE THE KNOW-HOW FACTORY. ¿HAY ALGÚN SECRETO PARA ESTE ÉXITO?

Principio. El crecimiento de nuestra empresa siempre se ha basado en productos y servicios excelentes. Asimismo, la empresa Zimmer destaca por ofrecer soluciones ingeniosas e importantes innovaciones técnicas. Por este motivo, sobre todo los clientes con pretensiones de liderazgo tecnológico acuden a nosotros. Justo cuando algo es complicado, Zimmer Group encuentra la mejor solución.

Estilo. Tenemos un enfoque interdisciplinario en todo lo que hacemos. Así, facilitamos sofisticadas soluciones de proceso en veinte ámbitos tecnológicos. Y no solo en el desarrollo, sino también en la producción. En este sentido, la oferta de Zimmer Group está orientada a todas las industrias. Facilitamos soluciones para todo tipo de problemas individuales del cliente. En todo el mundo.

Motivación. Quizás uno de los pilares más importantes de nuestro éxito sea la orientación al cliente. Somos prestadores de servicios en el mejor sentido de la palabra. Con Zimmer Group, nuestros clientes disponen de un contacto central para satisfacer sus necesidades. Con una elevada competencia de soluciones y una amplia oferta de una sola mano, atendemos a nuestros clientes de forma personalizada.



TECNOLOGÍAS

COMPONENTES

Más de 45 años de experiencia y conocimiento del sector: Somos uno de los principales fabricantes y distribuidores del mundo de componentes neumáticos, hidráulicos y eléctricos en los ámbitos de la manipulación, la amortiguación y la construcción de maquinaria.



Tecnología de manipulación. Zimmer Group es uno de los principales fabricantes y proveedores de componentes.

Tecnología para robots. Con una amplia gama que va desde el cambiador de herramienta hasta el sistema anticollisiones y el compensador de ejes.

Técnica de vacío. Nuestra amplia gama de componentes de vacío es la solución respetuosa con el material para prácticamente cualquier industria.

Comunicación industrial. Simplificación de la programación de robots con módulos de comunicación ready-2-connect – por cable o inalámbricos.

Tecnología de sujeción y frenado.

Componentes innovadores para aplicaciones lineales y giratorias de todo tipo.

Tecnología de amortiguación. Los amortiguadores elastómeros industriales y la amortiguación hidráulica caracterizan la fuerza innovadora de la KNOW-HOW FACTORY.

SOFT CLOSE. Uno de los socios de desarrollo y proveedor líder de la industria del mueble y un potente socio de sistemas en el sector de los mecanismos de soft-closing.

Tecnología de máquina-herramienta.

Herramienta innovadora y sistemas de sujeción para el mecanizado de metal, madera y materiales compuestos.

TECNOLOGÍA DE PROCESOS

¿Metal, plástico o elastómero? Producción técnica y económicamente optimizada de componentes en serie para todas las industrias. Desde el desarrollo de sistemas inteligentes pasando por la selección de materiales y la tecnología de fabricación hasta el producto eficiente en cuanto a costes.



Tecnología MIM. Como solución para la producción de piezas metálicas de formas complejas mediante el proceso de moldeo por inyección.

Tecnología de inyección de plásticos. El proceso adecuado para la producción en serie de una amplia gama de componentes de plástico.

Elastómero. Ideal para la producción de piezas de trabajo exigentes y personalizadas de diversos elastómeros.

SOLUCIONES DE SISTEMA

La integración y puesta en marcha más rápidas, la máxima disponibilidad de productos y una productividad optimizada – unimos lo mejor del mundo de la mecánica con la última tecnología del IOT.



Componentes de sistema. Adaptamos sus componentes, p. ej. compensadores de ejes, pinzas o servomordazas de giro, de los ámbitos de la tecnología de manipulación, amortiguación, máquina-herramienta y de sujeción y frenado a su aplicación específica.

Herramientas end of arm y sistemas de agarre. La pieza clave de la automatización robótica. Con nuestros EOAT se solucionan todo tipo de tareas en todas las industrias: soldadura, agarre, comprobación, montaje y mucho más.

Robótica móvil y sistemas de transporte. Con nuestros AMR, sistemas de transporte flexibles y celdas de robot móviles para tamaños de lote pequeños y medianos, logrará la máxima flexibilidad y hará que su producción sea eficiente y segura.

Módulos y celdas. Desarrollamos celdas independientes del mercado y módulos listos para instalar que se adaptan perfectamente a su instalación de producción. Soluciones precisas y personalizadas para optimizar los índices de producción y alcanzar los más altos niveles de calidad.

Máquinas e instalaciones. Nuestras soluciones abarcan instalaciones llave en mano, celdas de desacoplamiento y montaje para la industria del mueble, así como instalaciones altamente flexibles para lotes de tamaño 1 y soluciones de mecanizado asistidas por robot, incluida la programación con módulos de comunicación ready-2-connect, con cables o inalámbricos.

Ingeniería. El objetivo de poner en servicio más rápidamente su sistema personalizado, manejarlo más fácilmente y operarlo de forma eficiente y fiable es nuestro mayor incentivo.

Seguridad y calidad. Estos dos aspectos son fundamentales para nuestra filosofía corporativa. Mediante pruebas continuas realizadas por TÜV Süd, la certificación de Underwriters Laboratories (UL) y el cumplimiento constante de las recomendaciones de la DGUV (Seguro social alemán de accidentes de trabajo), nos aseguramos de que nuestros productos no solo cumplen las normas más exigentes, sino que también ofrecen fiabilidad y seguridad a largo plazo – para soluciones que impresionan y duran.



ROBÓTICA

VISTA GENERAL DE LAS SERIES

1	CAMBIADORES DE HERRAMIENTA MANUALES	8 - 23
	Serie HWR2000	10
	Serie HWR	18
2	CAMBIADORES DE HERRAMIENTA NEUMÁTICOS	24 - 47
	Serie WPR5000	26
	Serie WWR1000	42
3	CAMBIADORES DE HERRAMIENTA AUTOMÁTICOS	48 - 59
	Serie FWR	50
4	CAMBIADORES DE HERRAMIENTA MAGNÉTICOS	60 - 67
	Serie WMR2000	62
5	MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS	68 - 79
	Módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramienta	70
6	DISTRIBUIDOR DE GIRO	80 - 101
	Serie DVR	82
	Serie DVR1000	100
7	COMPENSADORES DE EJES	102 - 161
	Serie FGR	104
	Serie XYR1000	110
	Serie ZR1000	128
	Serie ARP	146
8	ANTICOLISIONES	162 - 185
	Serie CSR	164
	Serie CRR	178
9	MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM	186 - 319
	MATCH - Módulo robot	188
	MATCH - Pinzas	268
	MATCH - Brida angular	316
10	BRIDA ANGULAR	320 - 323
	Serie WFR	322



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA MANUALES

VISTA GENERAL DE LAS SERIES

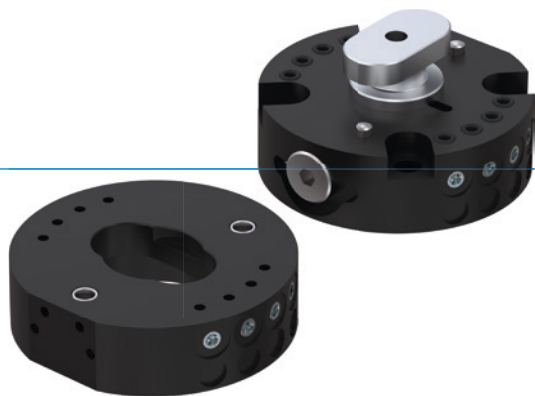


1	CAMBIADORES DE HERRAMIENTA MANUALES	8 - 23
	Serie HWR2000	10
	Serie HWR	18

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

SERIE HWR2000

▶ VENTAJAS DE PRODUCTO



▶ Cambio en cuestión de segundos

El cambio de la herramienta se realiza en cuestión de segundos, lo que le permite reducir los costes de preparación y minimizar los tiempos de parada

▶ Pasos de aire integrados

Para el suministro de actuadores neumáticos. Mediante módulos de transmisión de energía que se suministran opcionalmente pueden transferirse otros medios.

▶ Protección contra pérdidas incluida

Es imposible que la pieza caiga de manera inintencionada, lo que se traduce en la máxima seguridad tanto para personas como para máquinas

▶ EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

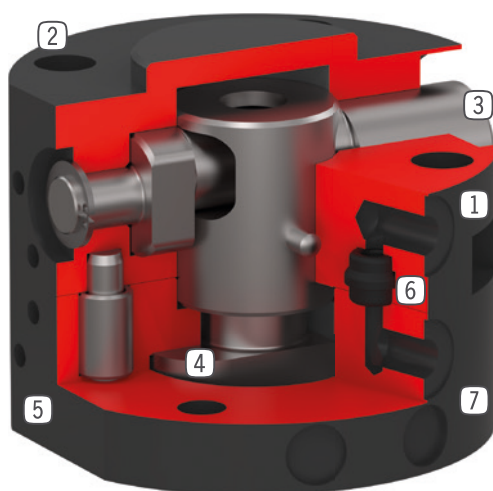


▶ A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Parte fija**
- Para el montaje en el lado robot
- ② **Brida de sujeción a robot**
- círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ③ **Bulón excéntrico para el enclavamiento**
- con función de enclavamiento apoyada por muelle
- ④ **Bulones de enclavamiento**
- ajustado al casquillo de bloqueo
- ⑤ **Sujeción del módulo de transmisión de energía**
- ⑥ **Paso de aire integrado**
- Transmisión de aire o vacío
- Posibilidad de conexión directa de aire
- ⑦ **Parte suelta**
- Para el montaje en el lado de la herramienta

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Alimentación neumática [Cantidad]	Pasos eléctricos
HWR2031	TK 31,5	4	opcional
HWR2040	TK 40	4	opcional
HWR2050	TK 50	8	opcional

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

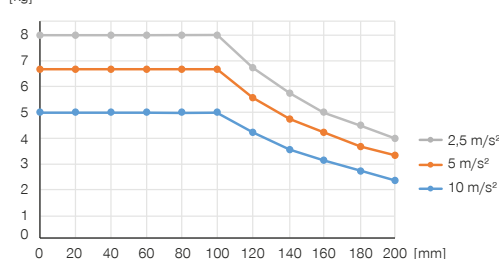
TAMAÑO CONSTRUCTIVO HWR2031

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



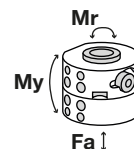
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta enclavado.



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

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto

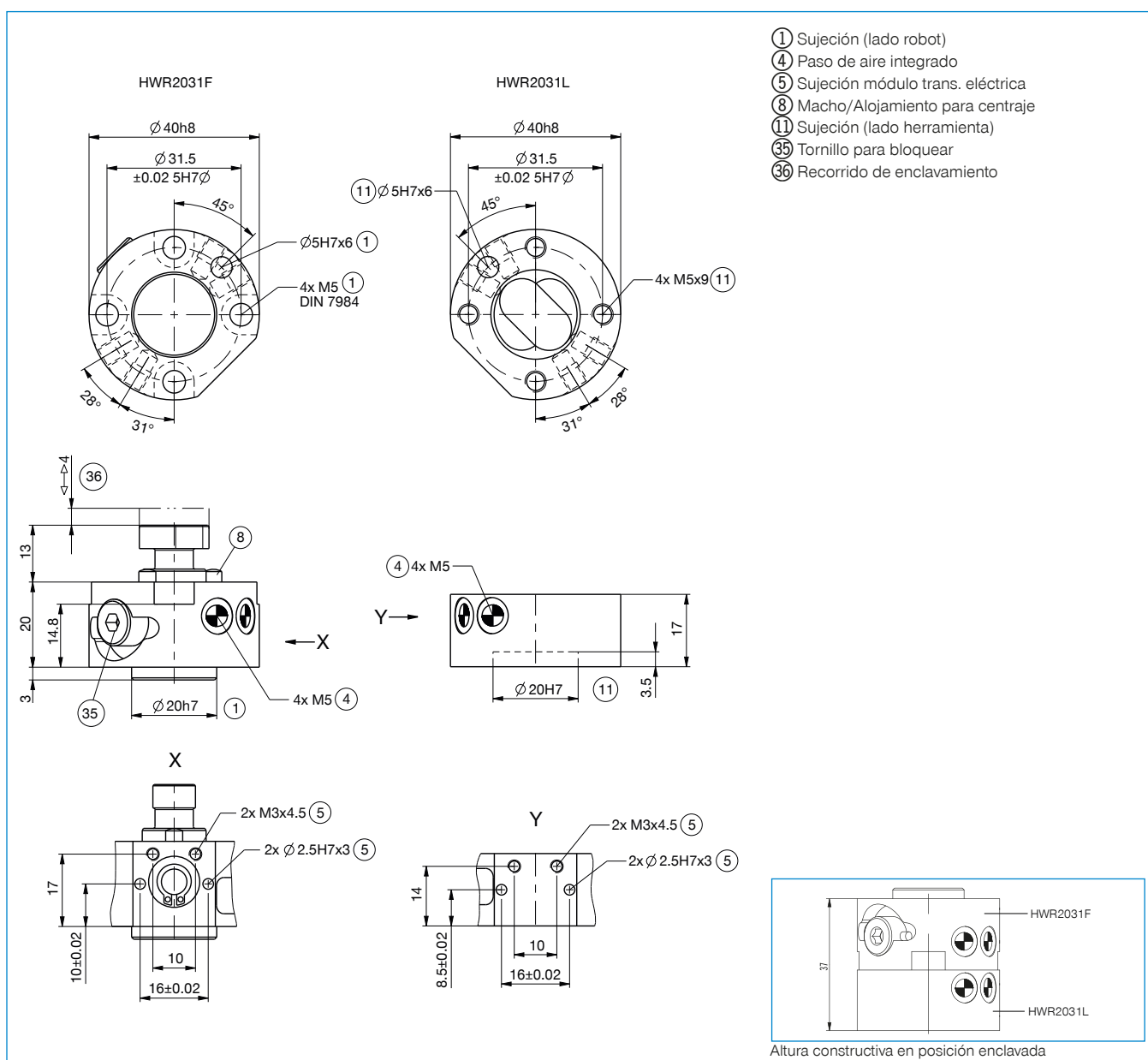


CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70

Referencia	► Datos técnicos	
	HWR2031F	HWR2031L
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 31,5	TK 31,5
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Caudal por portador [l/min]	150	150
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	4	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	0.13	0.1
Peso [kg]	0.09	0.04

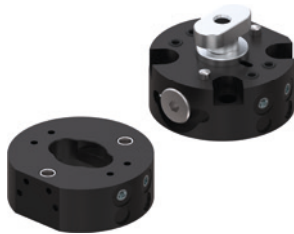


CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

TAMAÑO CONSTRUCTIVO HWR2040

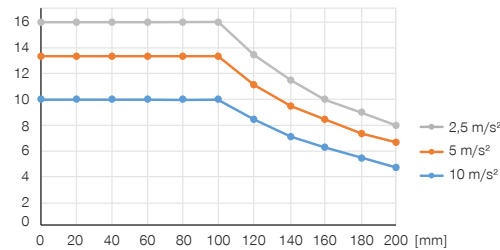
1

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



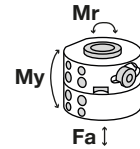
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta enclavado.



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

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto

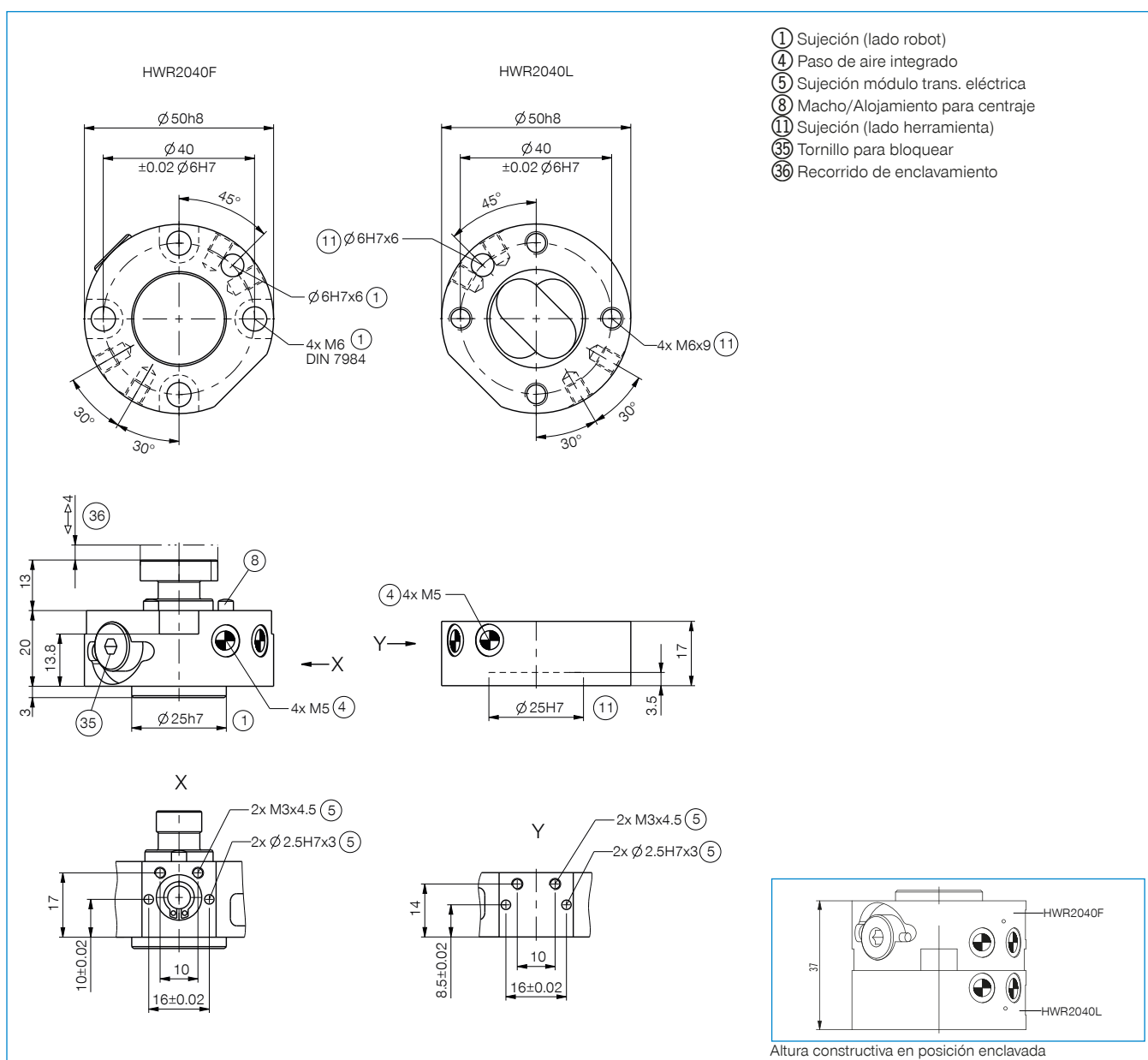


CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70

Referencia	► Datos técnicos	
	HWR2040F	HWR2040L
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Caudal por portador [l/min]	150	150
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	4	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	0.33	0.26
Peso [kg]	0.15	0.071

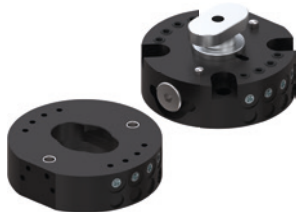


CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

TAMAÑO CONSTRUCTIVO HWR2050

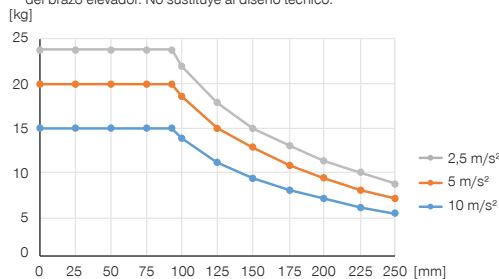
1

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



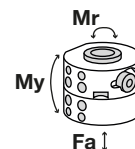
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta enclavado.



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

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto

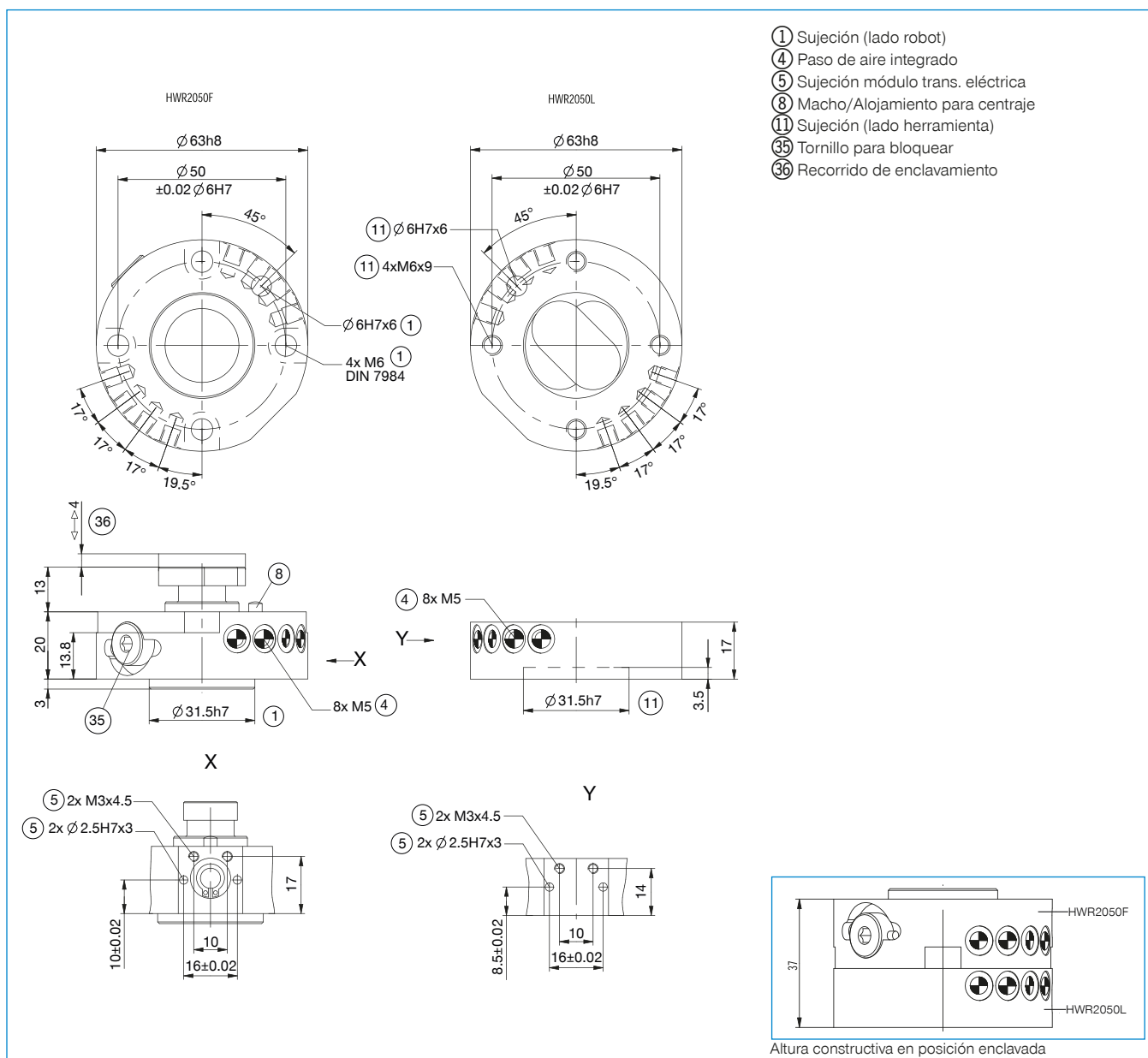


CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70

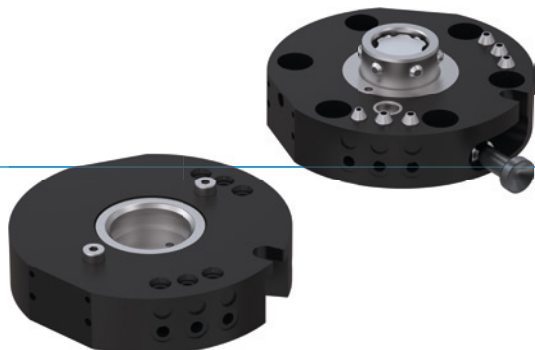
Referencia	► Datos técnicos	
	HWR2050F	HWR2050L
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Alimentación neumática [Cantidad]	8	8
Caudal por portador	150	150
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	4	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	0.86	0.67
Peso [kg]	0.23	0.11



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

SERIE HWR

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Cambio en cuestión de segundos

El cambio de la herramienta se realiza en cuestión de segundos, lo que le permite reducir los costes de preparación y minimizar los tiempos de parada

► Pasos de aire integrados

Para el suministro de actuadores neumáticos. Mediante módulos de transmisión de energía que se suministran opcionalmente pueden transferirse otros medios.

► Cambio sin necesidad de herramienta

La palanca de bloqueo integrada completamente en la carcasa le permite cambiar la herramienta sin necesidad de medio auxiliar

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

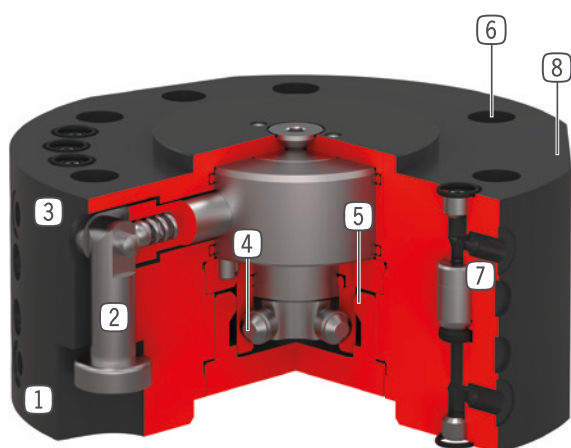


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Parte suelta**
 - Para el montaje en el lado de la herramienta
- ② **Palanca de enclavamiento**
 - con función de enclavamiento apoyada por muelle
- ③ **Parte fija**
 - Para el montaje en el lado robot
- ④ **Bulones de enclavamiento**
 - ajustado al casquillo de bloqueo
- ⑤ **Recorrido de enclavamiento**
 - posibilidad de ajuste posterior a través del casquillo de bloqueo
- ⑥ **Brida de sujeción a robot**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ⑦ **Paso de aire integrado**
 - Transmisión de aire o vacío
 - Posibilidad de conexión directa de aire
- ⑧ **Sujeción del módulo de transmisión de energía**

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Alimentación neumática [Cantidad]	Pasos eléctricos
HWR63	TK 63	6	opcional
HWR80	TK 80	6	opcional

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

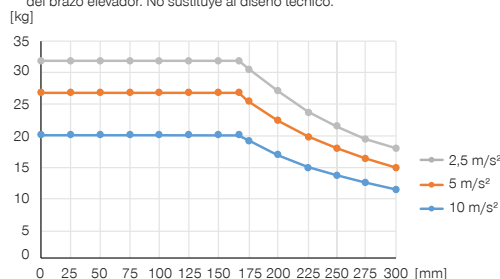
TAMAÑO CONSTRUCTIVO HWR63

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



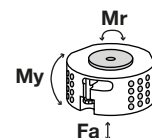
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta enclavado.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Junta tórica
COR0050100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares

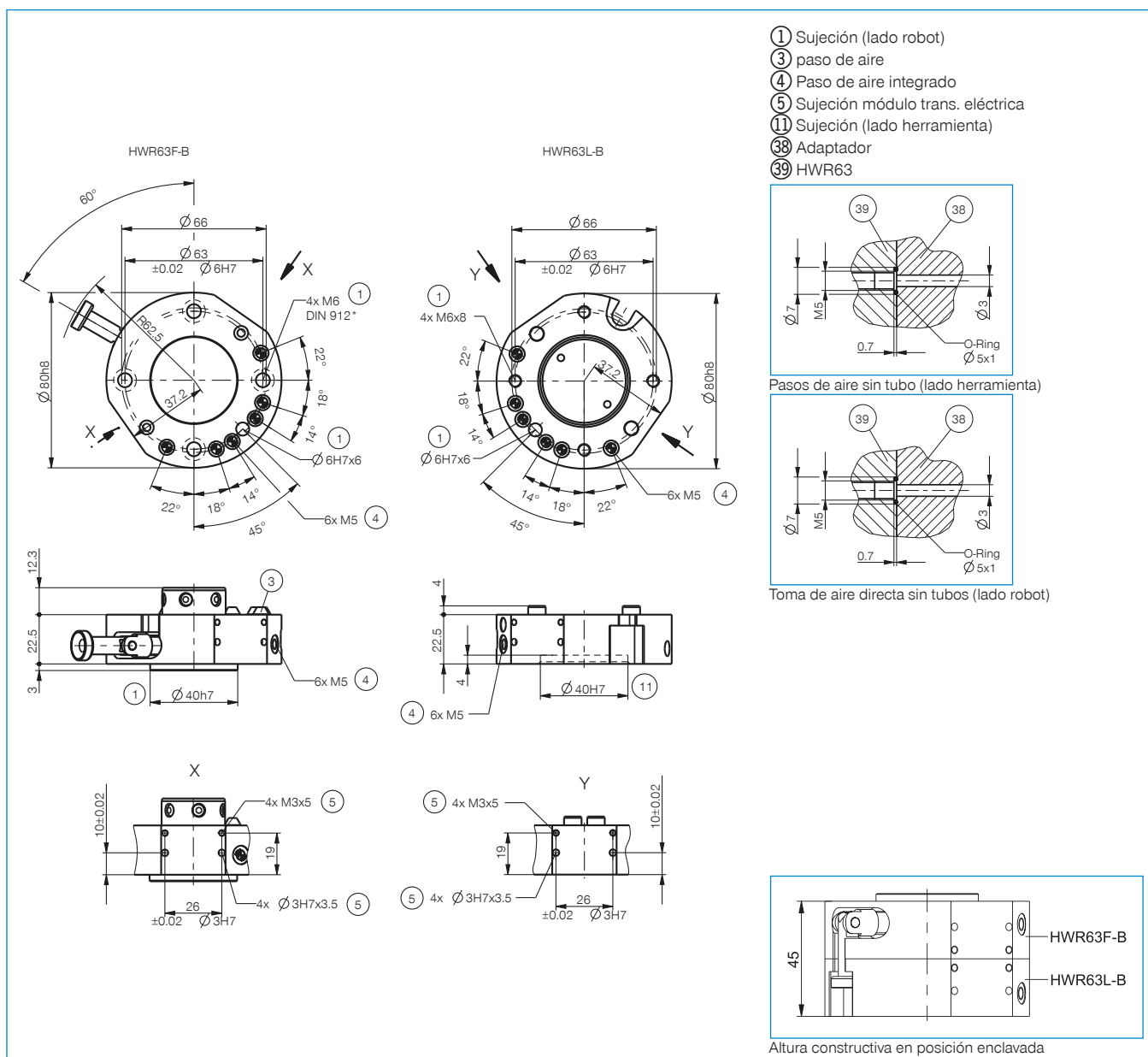


CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70

Referencia	► Datos técnicos	
	HWR63F-B	HWR63L-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Alimentación neumática [Cantidad]	6	6
Caudal por portador	170	170
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	1	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	3.8	2.6
Peso [kg]	0.49	0.31



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

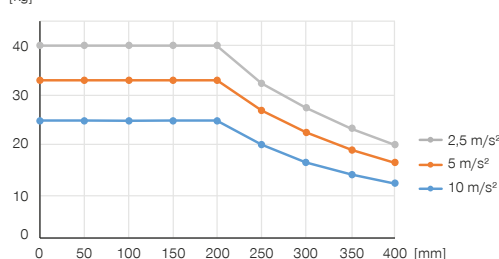
TAMAÑO CONSTRUCTIVO HWR80

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



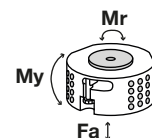
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta enclavado.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Junta tórica
COR0060100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares

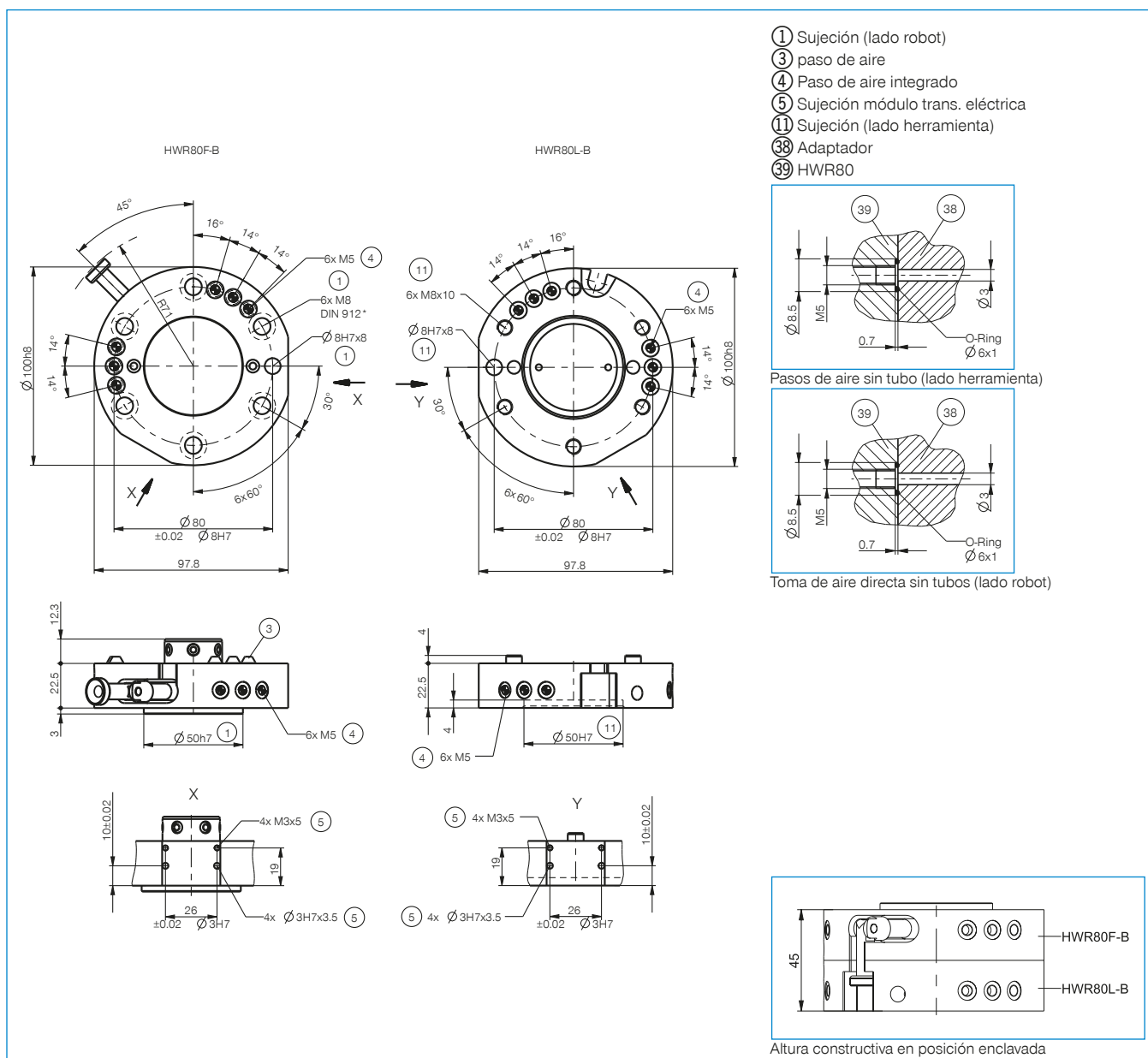


CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70

Referencia	► Datos técnicos	
	HWR80F-B	HWR80L-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Alimentación neumática [Cantidad]	6	6
Caudal por portador	170	170
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	1	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	3.36	2.8
Peso [kg]	0.67	0.48





CAMBIADORES DE HERRAMIENTA NEUMÁTICOS

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



2	CAMBIADORES DE HERRAMIENTA NEUMÁTICOS	24 - 47
	Serie WPR5000	26
	Serie WWR1000	42

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

SERIE WPR5000

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Cambiador de herramienta seguro

Máxima seguridad mediante émbolo con pretensión a través de muelle, enclavamiento con autorretención, sensores y otros accesorios disponibles opcionalmente. El cambiador de herramienta de Zimmer Group satisface de este modo las elevadas exigencias de nivel de rendimiento d, categoría de control 3.

► Cinemática de enclavamiento

Máxima rigidez mediante una innovadora cinemática de enclavamiento con bulones de enclavamiento y, con ello, una nueva referencia en el mercado los cambiadores de herramienta. Absorción mínima de momentos para el robot gracias al diseño extremadamente plano, lo que permite el uso de robots más pequeños y económicos.

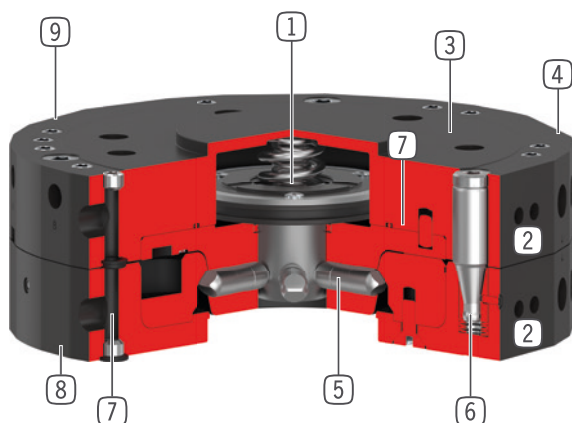
► Diversidad inagotable

No importa qué medio deba transmitirse, los módulos de transmisión de las series WER1500 y WER3000 transmiten aire y vacío, fluidos hidráulicos, señales eléctricas y corriente de carga, así como buses de comunicación y mucho más.

► CARACTERÍSTICAS DE LA SERIE

Tamaño constructivo	Variantes	
WPR5XXX	F-00-A	L-00-A
 Autorretención mecánica	•	•
 5 millones de ciclos sin mantenimiento (máx.)	•	•
 Detector magnético	•	•
 Protegido contra corrosión	•	•
 IP 54	•	•

SUS VENTAJAS EN DETALLE



1 Accionamiento

- Émbolo con pretensión a través de resorte
- Máxima seguridad mediante autorretención
- Sujeta de forma segura la parte suelta y la herramienta, también en caso de caída de presión o parada de emergencia

2 Sujeción del módulo de transmisión de energía

- Conexión lateral de los módulos de transmisión opcionales para la transmisión de aire y vacío, de fluidos hidráulicos, señales eléctricas y corriente de carga, buses de comunicación.

3 Brida de sujeción a robot

- círculo primitivo según EN ISO 9409-1

4 Detección de la posición del émbolo

- Detección integrada disponible opcionalmente
- Integrada directamente en el cambiador de herramienta, ahorra espacio constructivo y reduce cantos conflictivos

5 Bulones de enclavamiento

- Todas las piezas de enclavamiento de acero cementado

6 Pines de centrado

- Pines de centrado pretensados para la máxima resistencia a la torsión

7 Paso de aire integrado

- Transmisión de aire o vacío
- Posibilidad de conexión directa de aire

8 Parte suelta

- Para el montaje por parte del cliente

9 Parte fija

- Para el montaje en el lado robot

DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Alimentación neumática [Cantidad]	Pasos eléctricos
WPR5040	TK 40	4	opcional
WPR5050	TK 50	4	opcional
WPR5063	TK 63	6	opcional
WPR5080	TK 80	6	opcional
WPR5100	TK 100	8	opcional
WPR5125	TK 125	10	opcional
WPR5160	TK 160	10	opcional

MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

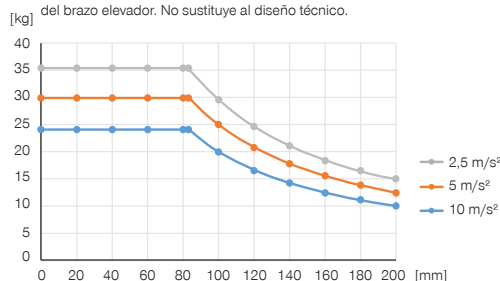
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WPR5040

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



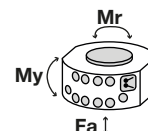
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Junta tórica
COR0040150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



SEÑAL



ZUB190815
Detección magn. posición émbolo



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AWPR5040-00-A
Estación de reposo



AWPR5040-10-A
Estación de reposo

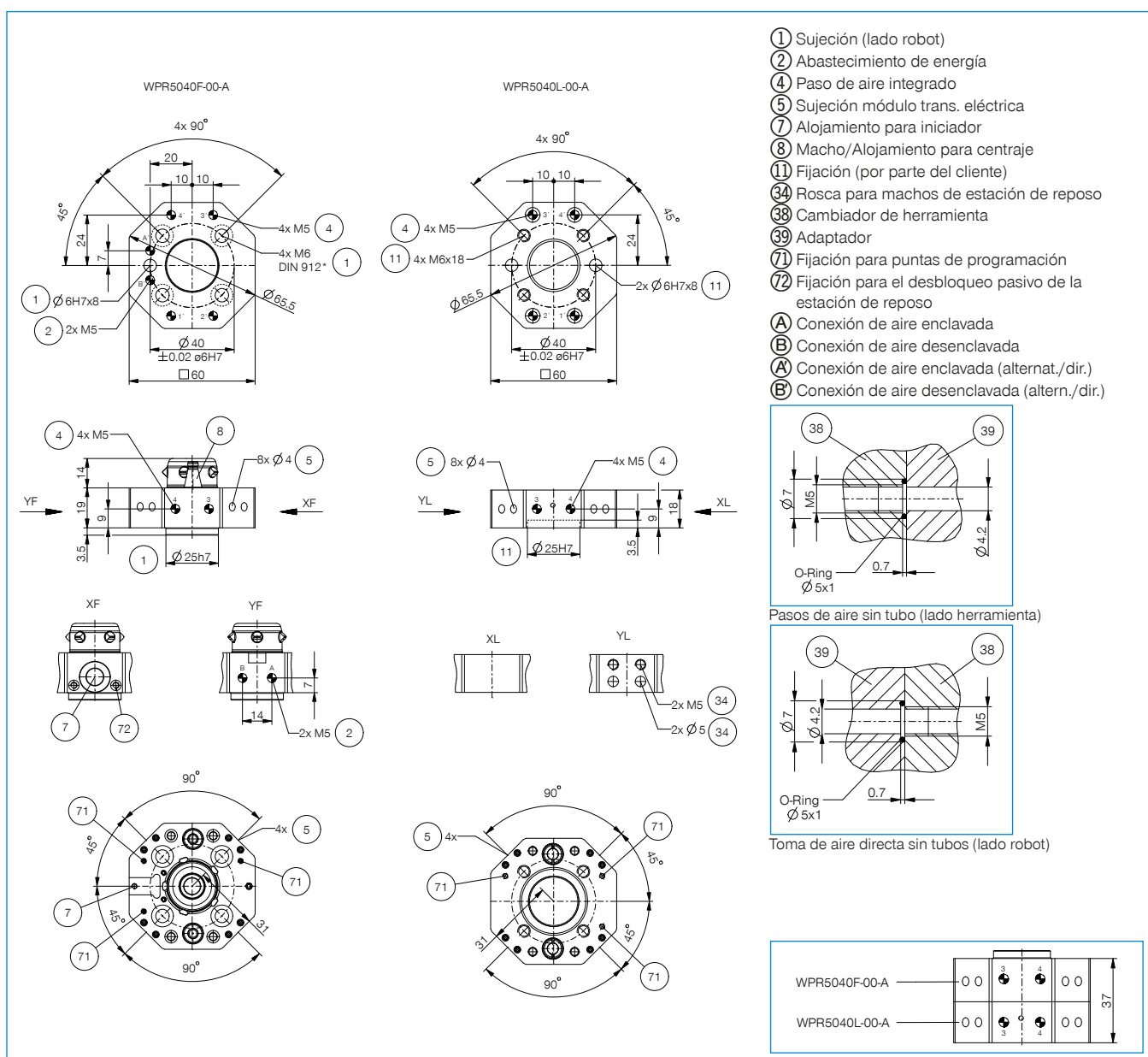


ZUB189694
Punta de programación



ZUB192291
Pestillo de desbloqueo

Referencia	Datos técnicos	
	WPR5040F-00-A	WPR5040L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticas
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Caudal por portador [l/min]	275	275
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	1.5	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	10	
Fuerza de desacople [N]	10	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.5	1.5
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	6	
Momento de inercia [kgcm²]	0.84	0.72
Peso [kg]	0.21	0.13



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

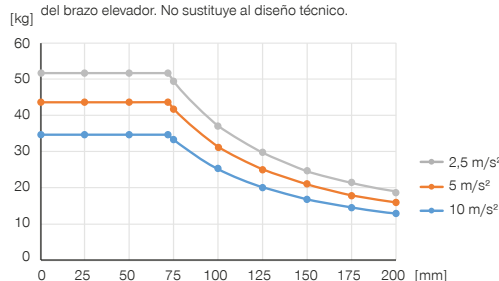
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WPR5050

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



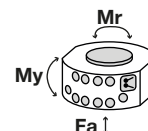
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Junta tórica
COR0040150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X4
Racor recto



GVM5
Racor recto



WV1-8X4
Racores angulares



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AWPR5050-00-A
Estación de reposo



AWPR5050-10-A
Estación de reposo



ZUB189694
Punta de programación



ZUB192291
Pestillo de desbloqueo



SEÑAL

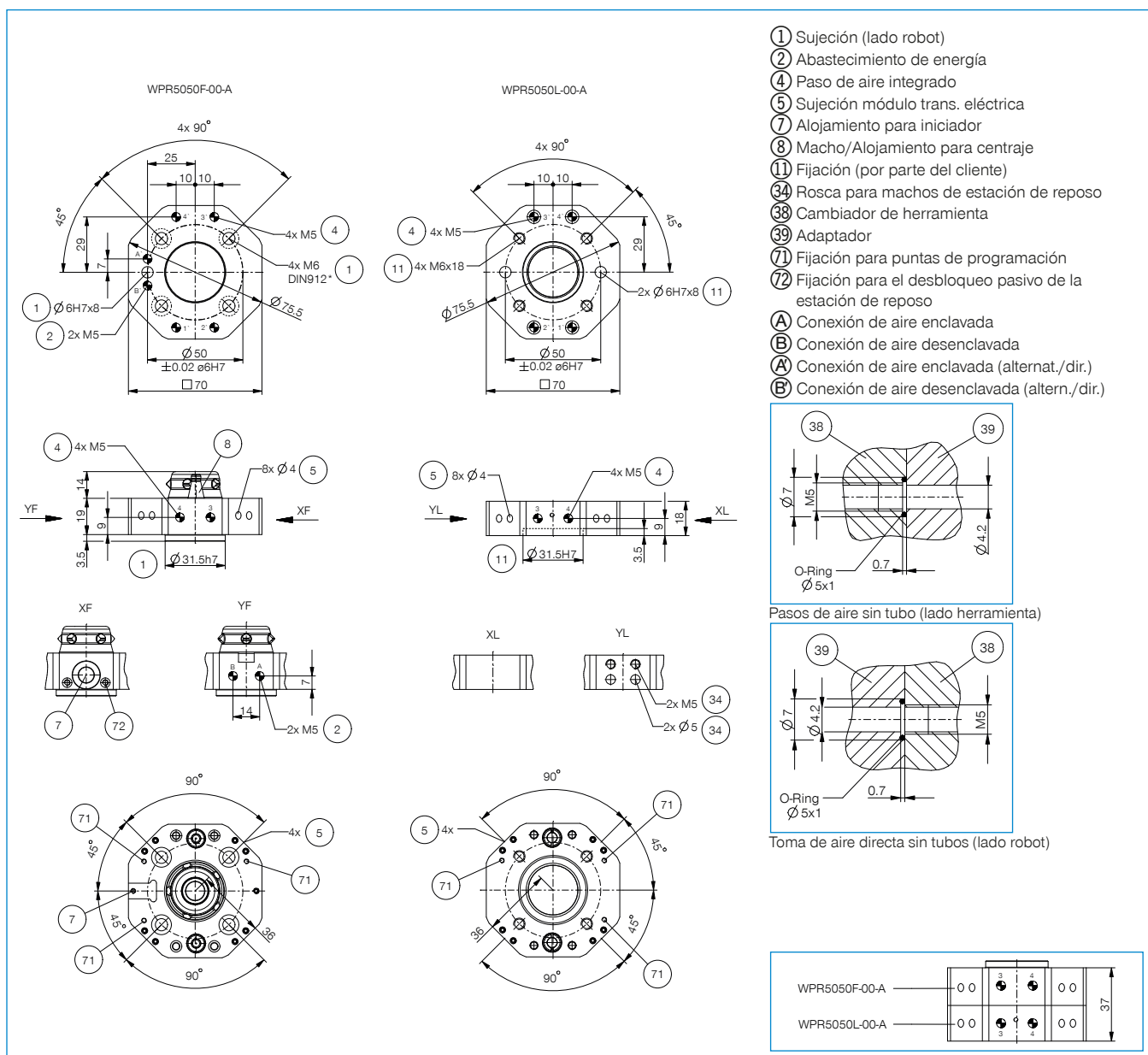


ZUB190816
Detección magn. posición émbolo



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	► Datos técnicos	
	WPR5050F-00-A	WPR5050L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticas
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Caudal por portador [l/min]	275	275
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	1.5	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	10	
Fuerza de desacople [N]	10	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.5	1.5
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	10	
Momento de inercia [kgcm²]	1.52	1.33
Peso [kg]	0.28	0.18



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

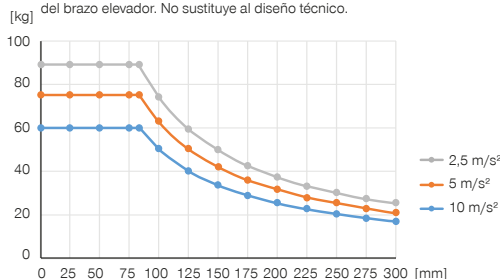
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WPR5063

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



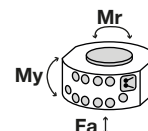
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Junta tórica
COR0090150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X6
Racor recto



GVM5
Racor recto



WV1-8X6
Racores angulares



WVM5
Racores angulares



SEÑAL



ZUB190817
Detección magn. posición émbolo



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AWPR5063-00-A
Estación de reposo



AWPR5063-10-A
Estación de reposo

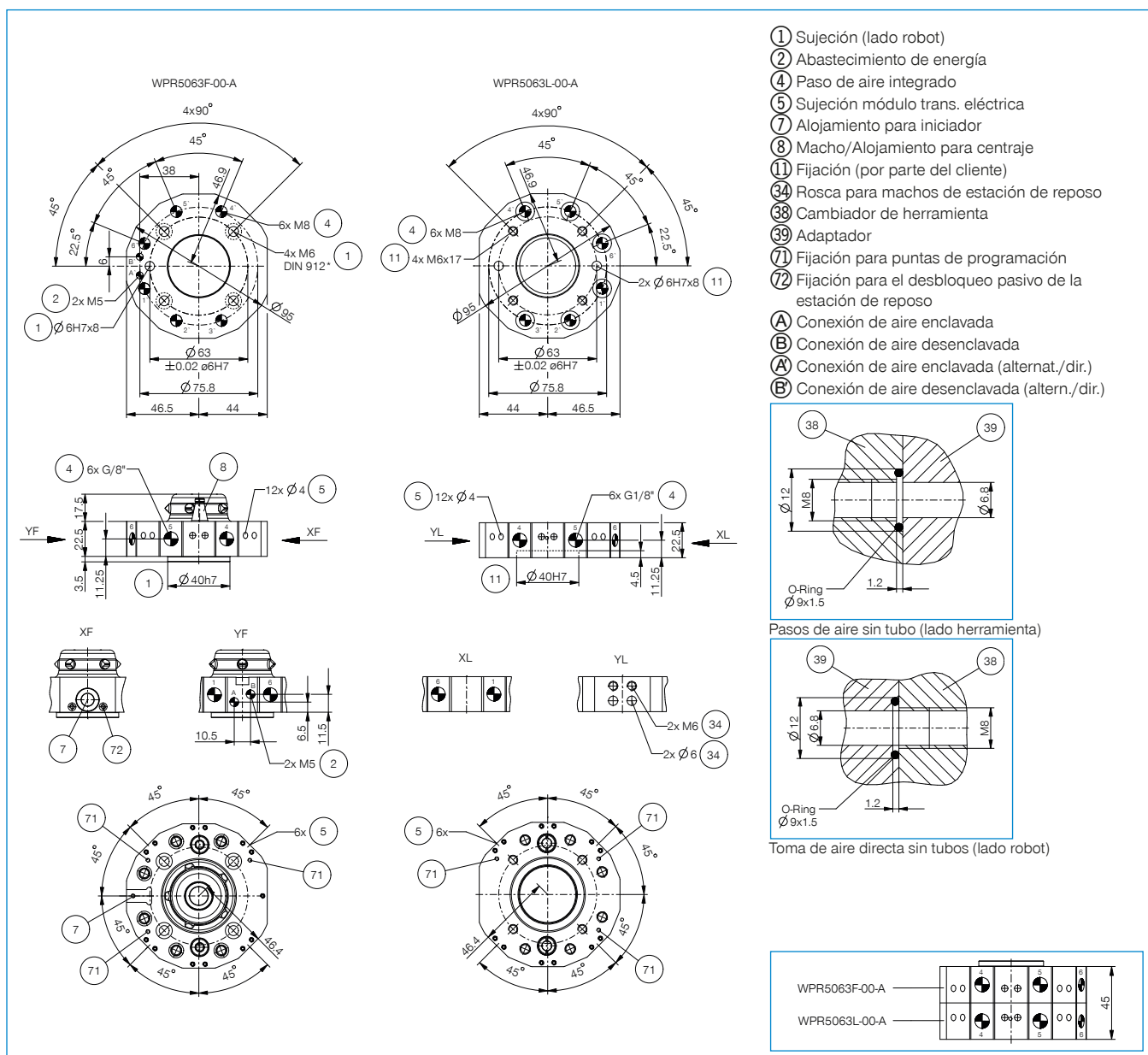


ZUB189694
Punta de programación



ZUB192299
Pestillo de desbloqueo

Referencia	Datos técnicos	
	WPR5063F-00-A	WPR5063L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticas
Alimentación neumática [Cantidad]	6	6
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Caudal por portador [l/min]	700	700
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	2	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	10	
Fuerza de desacople [N]	10	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.0	2.0
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	23	
Momento de inercia [kgcm²]	4.97	4.43
Peso [kg]	0.58	0.36



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

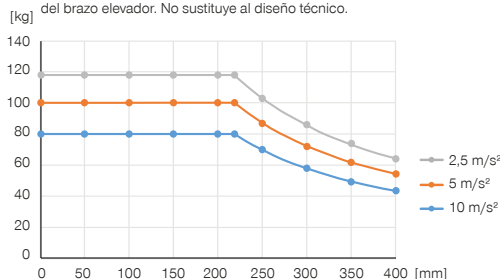
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WPR5080

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



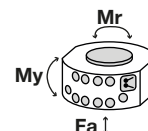
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Junta tórica
COR0090150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X6
Racor recto



GVM5
Racor recto



WV1-8X6
Racores angulares



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AWPR5080-00-A
Estación de reposo



AWPR5080-10-A
Estación de reposo



ZUB189694
Punta de programación



ZUB192299
Pestillo de desbloqueo



SEÑAL

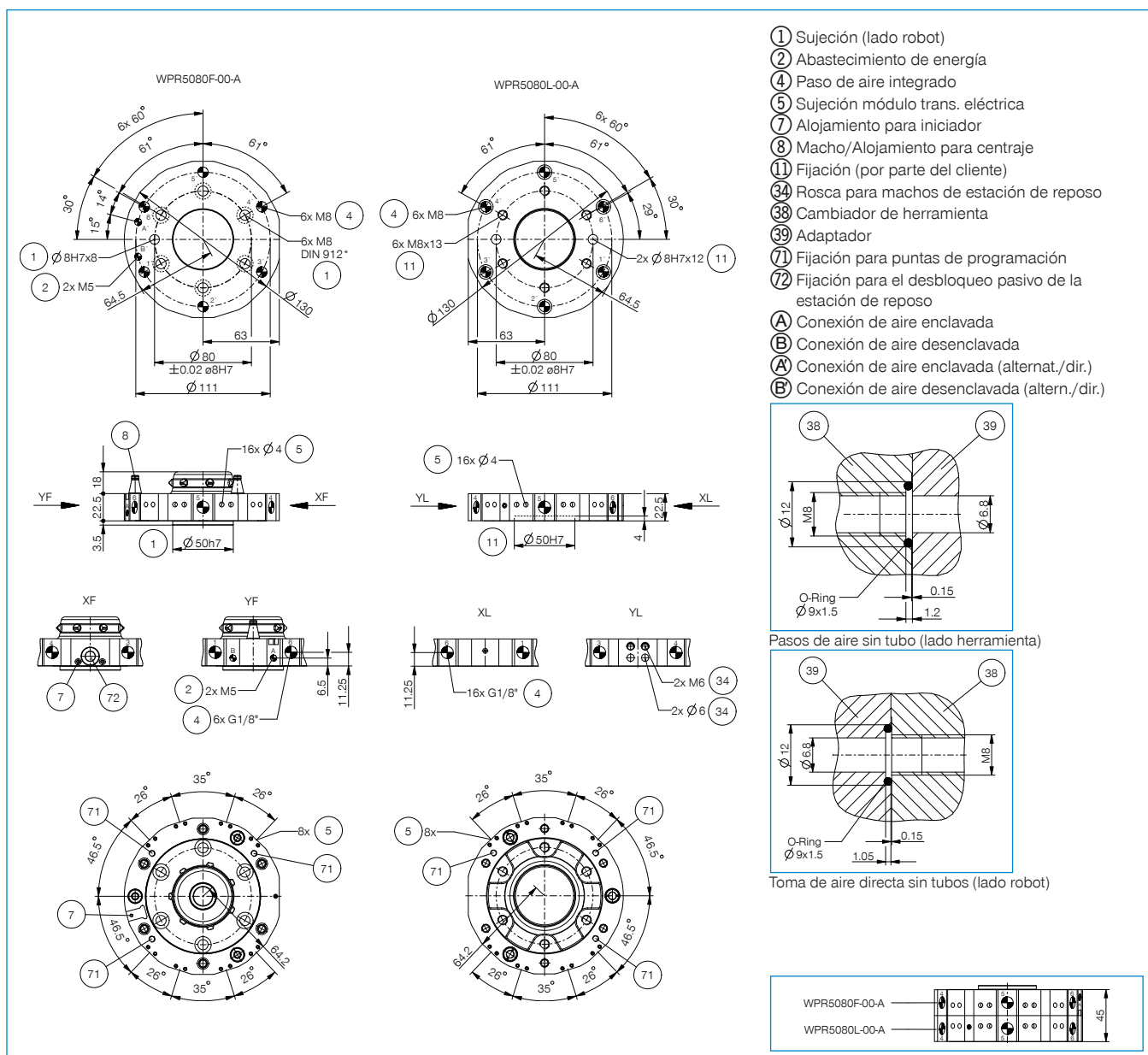


ZUB190818
Detección magn. posición émbolo



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	Datos técnicos	
	WPR5080F-00-A	WPR5080L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticas
Alimentación neumática [Cantidad]	6	6
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Caudal por portador [l/min]	700	700
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	2	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	10	
Fuerza de desacople [N]	10	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.0	2.0
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	37	
Momento de inercia [kgcm²]	20.2	18.3
Peso [kg]	1.2	0.93



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

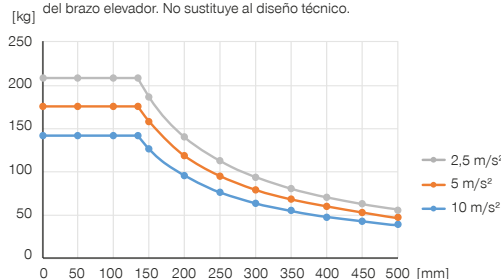
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WPR5100

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



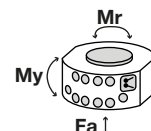
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



8 [pieza]
Junta tórica
COR0090150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-4X8
Racor recto



GV1-8X8
Racor recto



WV1-4X8
Racores angulares



WV1-8X8
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AWPR5100-00-A
Estación de reposo



AWPR5100-10-A
Estación de reposo



ZUB190938
Punta de programación



ZUB192304
Pestillo de desbloqueo



SEÑAL

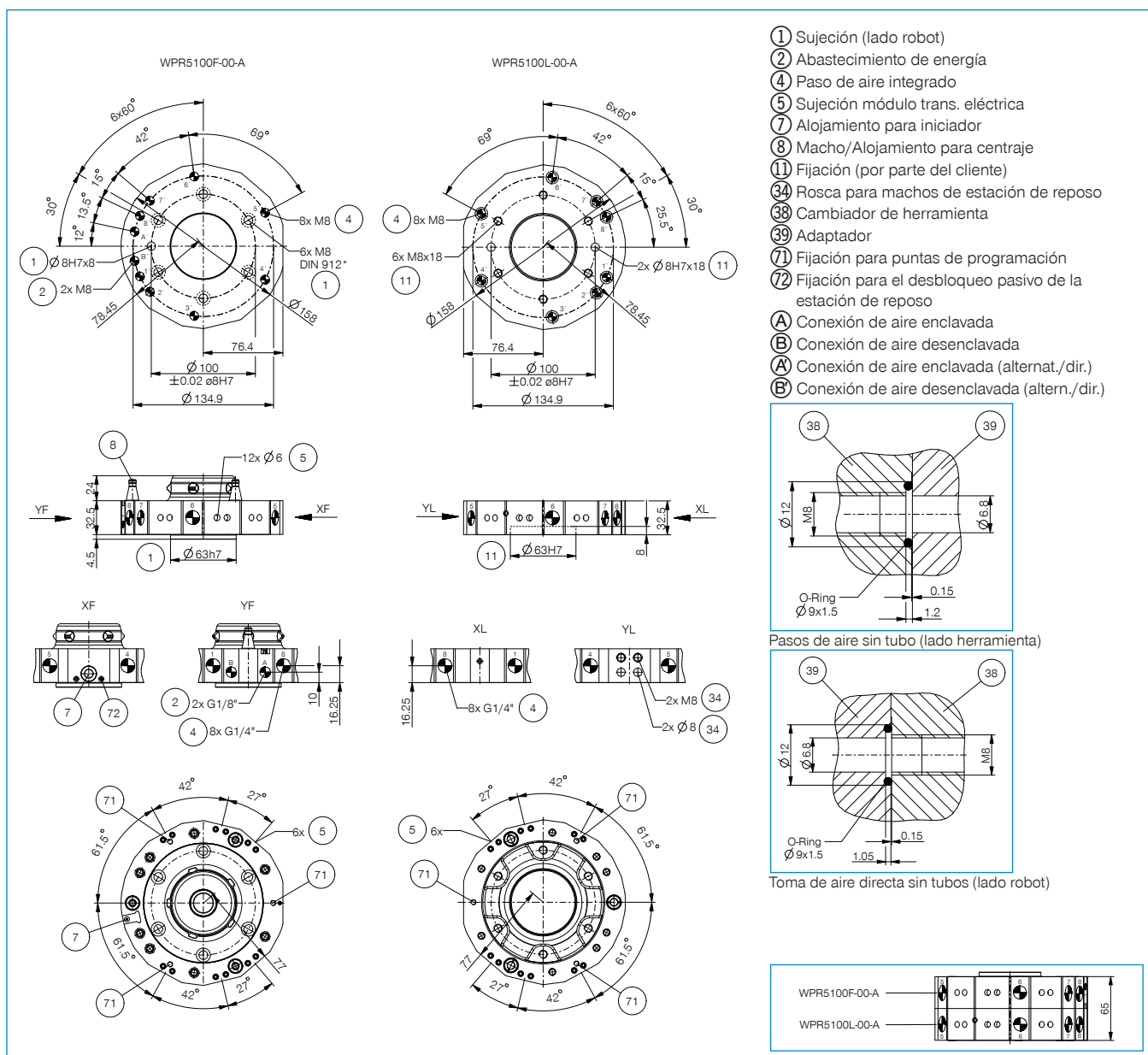


ZUB190819
Detección magn. posición émbolo



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	Datos técnicos	
	WPR5100F-00-A	WPR5100L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticas
Alimentación neumática [Cantidad]	8	8
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Caudal por portador [l/min]	900	900
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	2.5	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	10	
Fuerza de desacople [N]	10	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.0	2.0
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	85	
Momento de inercia [kgcm²]	61.1	53.8
Peso [kg]	2.6	1.9



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

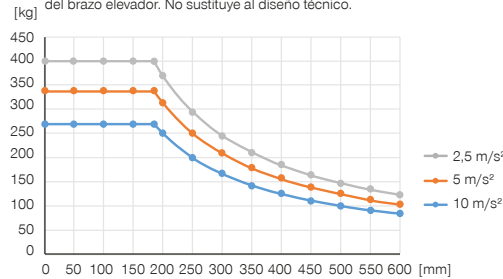
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WPR5125

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



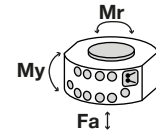
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



10 [pieza]
Junta tórica
COR0090150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-4X8
Racor recto



GV1-8X8
Racor recto



WV1-4X8
Racores angulares



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



ZUB190820
Detección magn. posición émbolo



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AWPR5125-00-A
Estación de reposo



AWPR5125-10-A
Estación de reposo

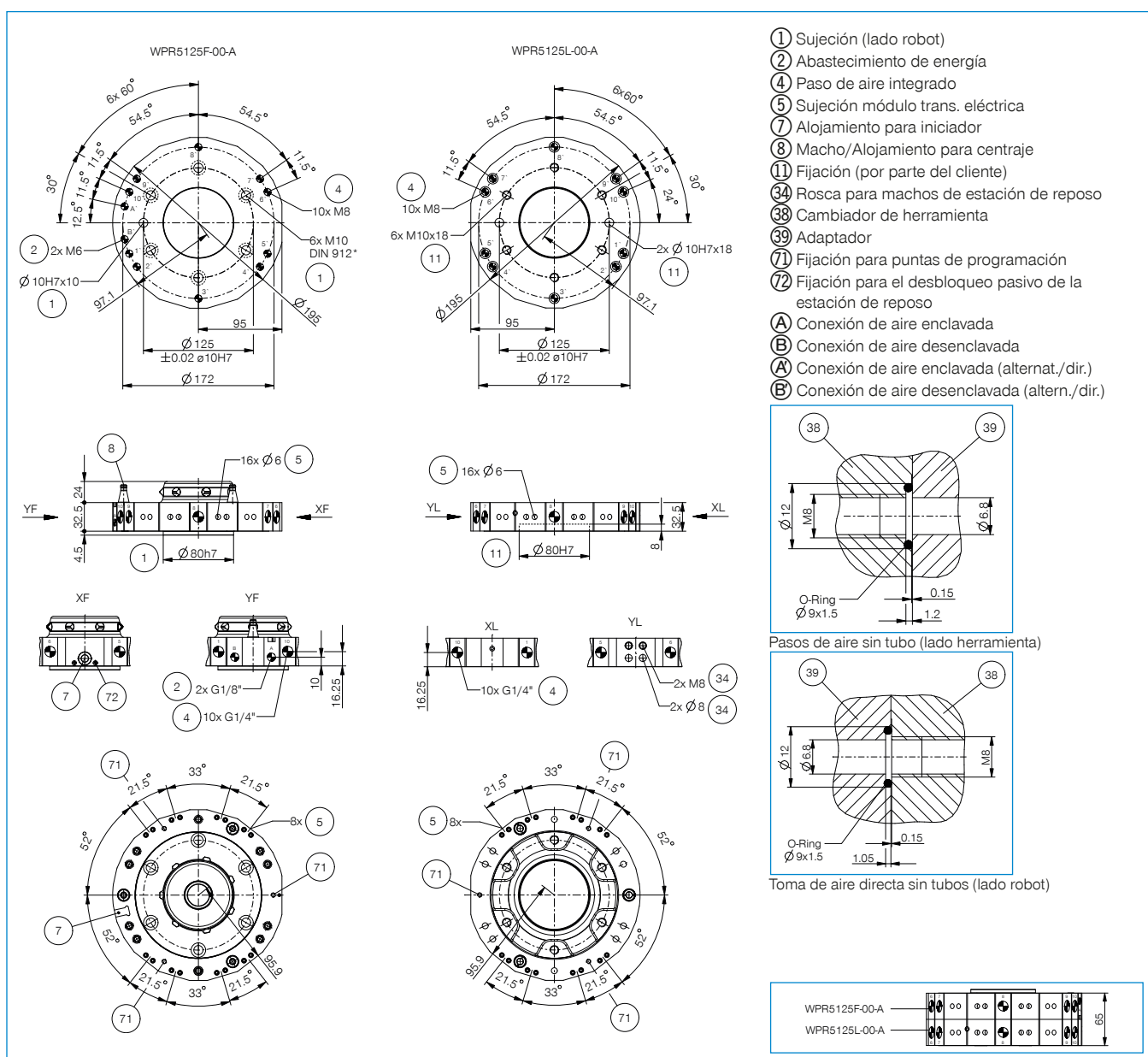


ZUB190938
Punta de programación



ZUB192304
Pestillo de desbloqueo

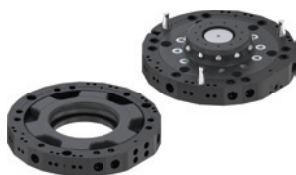
Referencia	► Datos técnicos	
	WPR5125F-00-A	WPR5125L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticas
Alimentación neumática [Cantidad]	10	10
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Caudal por portador [l/min]	900	900
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	2.5	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	10	
Fuerza de desacople [N]	10	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.5	2.5
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	130	
Momento de inercia [kgcm²]	146	142
Peso [kg]	4	2.9



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

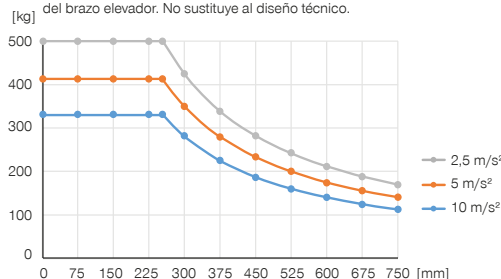
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WPR5160

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



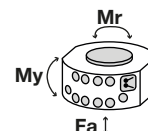
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



10 [pieza]
Junta tórica
COR0130150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



GV3-8X13ID
Racores rectos



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



ZUB190821
Detección magn. posición émbolo



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AWPR5160-00-A
Estación de reposo



AWPR5160-10-A
Estación de reposo

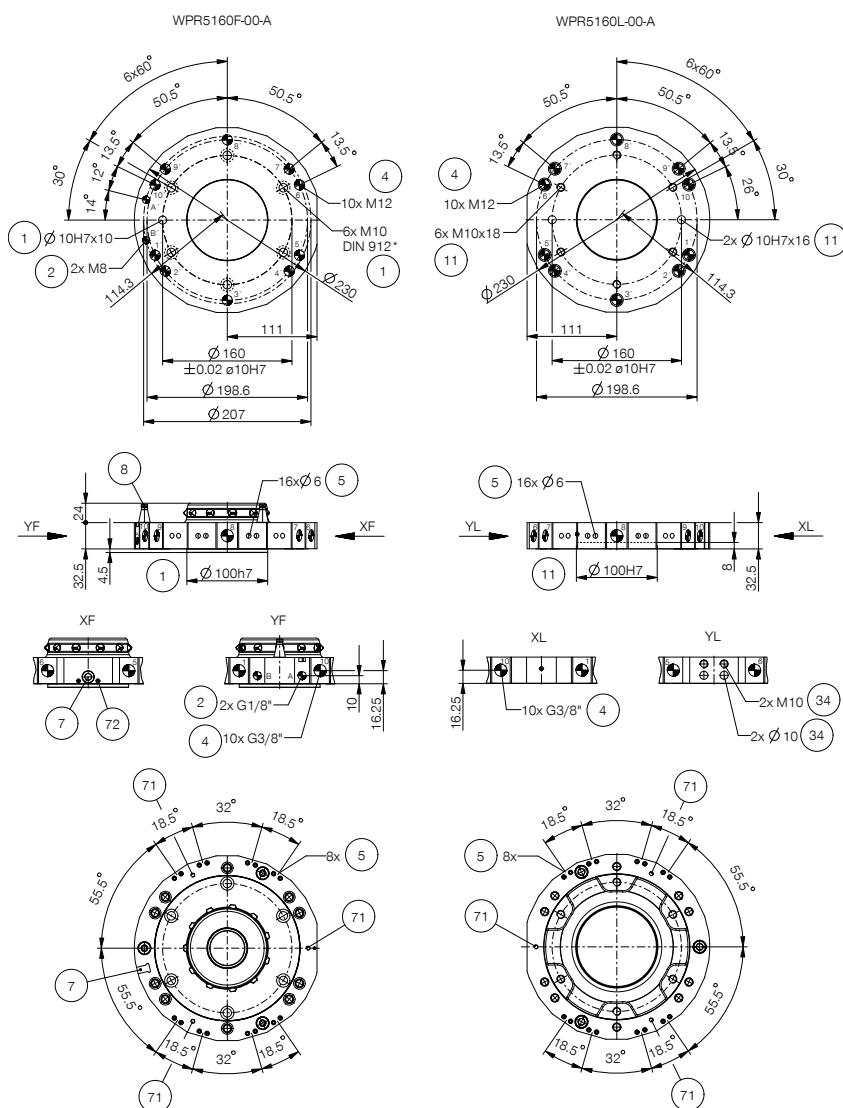


ZUB190938
Punta de programación

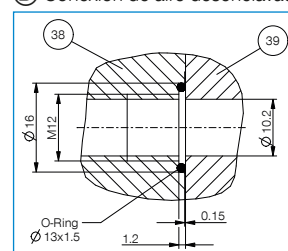


ZUB192664
Pestillo de desbloqueo

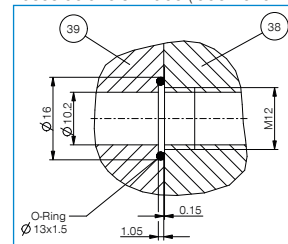
Referencia	Datos técnicos	
	WPR5160F-00-A	WPR5160L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticas
Alimentación neumática [Cantidad]	10	10
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Caudal por portador [l/min]	1400	1400
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	2.5	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	10	
Fuerza de desacople [N]	10	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.5	2.5
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	204	
Momento de inercia [kgcm²]	298	269
Peso [kg]	5.8	4.3



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ Paso de aire integrado
- ⑤ Sujeción módulo trans. eléctrica
- ⑦ Alojamiento para iniciador
- ⑧ Macho/Alojamiento para centraje
- ⑪ Fijación (por parte del cliente)
- ③ Rosca para machos de estación de reposo
- ③⑧ Cambiador de herramienta
- ③⑨ Adaptador
- ⑦① Fijación para puntas de programación
- ⑦② Fijación para el desbloqueo pasivo de la estación de reposo
- ① Conexión de aire enclavada
- ② Conexión de aire desenclavada
- ① Conexión de aire enclavada (alternat./dir.)
- ② Conexión de aire desenclavada (altern./dir.)



Pasos de aire sin tubo (lado herramienta)



Toma de aire directa sin tubos (lado robot)

WPR5160F-00-A	
WPR5160L-00-A	

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

SERIE WWR1000

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Sujeción segura en caso de caída de presión

La combinación de acumulador de muelle y transmisión mecánica de la fuerza garantiza la sujeción segura de la herramienta, incluso en caso de pérdida repentina de presión en el sistema.

► Cargas elevadas para grandes retos

Con capacidades de carga de más de 1.000 kg, el cambiador de herramientas es ideal para su uso en robots de gran potencia y permite procesos de cambio estables y automatizados incluso en las condiciones más exigentes.

► Variedad infinita de transmisores de medios

Ya sea neumática, vacío, hidráulica, refrigerante, señales eléctricas o carga, nuestro sistema modular permite la integración de una gran variedad de soportes de medios, que se adaptan con flexibilidad a los requisitos de proceso más diversos.

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

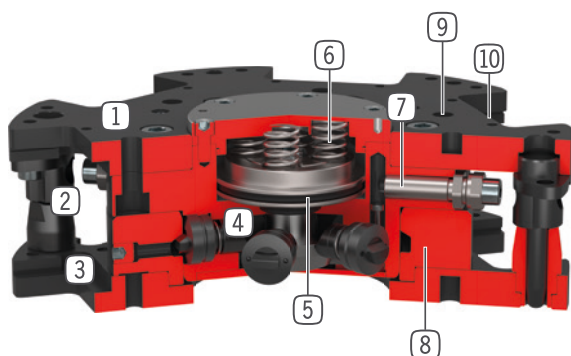


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Parte fija**
- Para el montaje en el lado robot
- ② **Centradores**
- anti giro y posicionamiento para la parte suelta
- ③ **Parte suelta**
- Para el montaje en el lado de la herramienta
- ④ **Bulones de enclavamiento**
- ajustado al casquillo de bloqueo
- ⑤ **Accionamiento**
- cilindro neumático de doble efecto
- ⑥ **Muelle integrado**
- acumulador de energía en caso de caída de presión
- ⑦ **Detección de la posición del émbolo**
- A través de detectores inductivos
- ⑧ **Casquillo de bloqueo**
- ⑨ **Brida de sujeción a robot**
- círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ① ⑩ **Sujeción del módulo de transmisión de energía**

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Pasos eléctricos	Pasos fluida
WWR1160	TK 160	opcional	opcional
WWR1200	TK 200	opcional	opcional

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

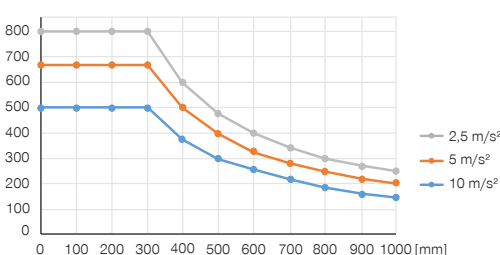
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WWR1160

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



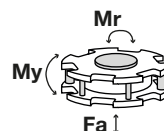
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta enclavado.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



2 [pieza]
Soporte presor para detector induc.
ZUB0014

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



SEÑAL



NJ8-E2S-17
Detector inductivo - Conector M8



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8

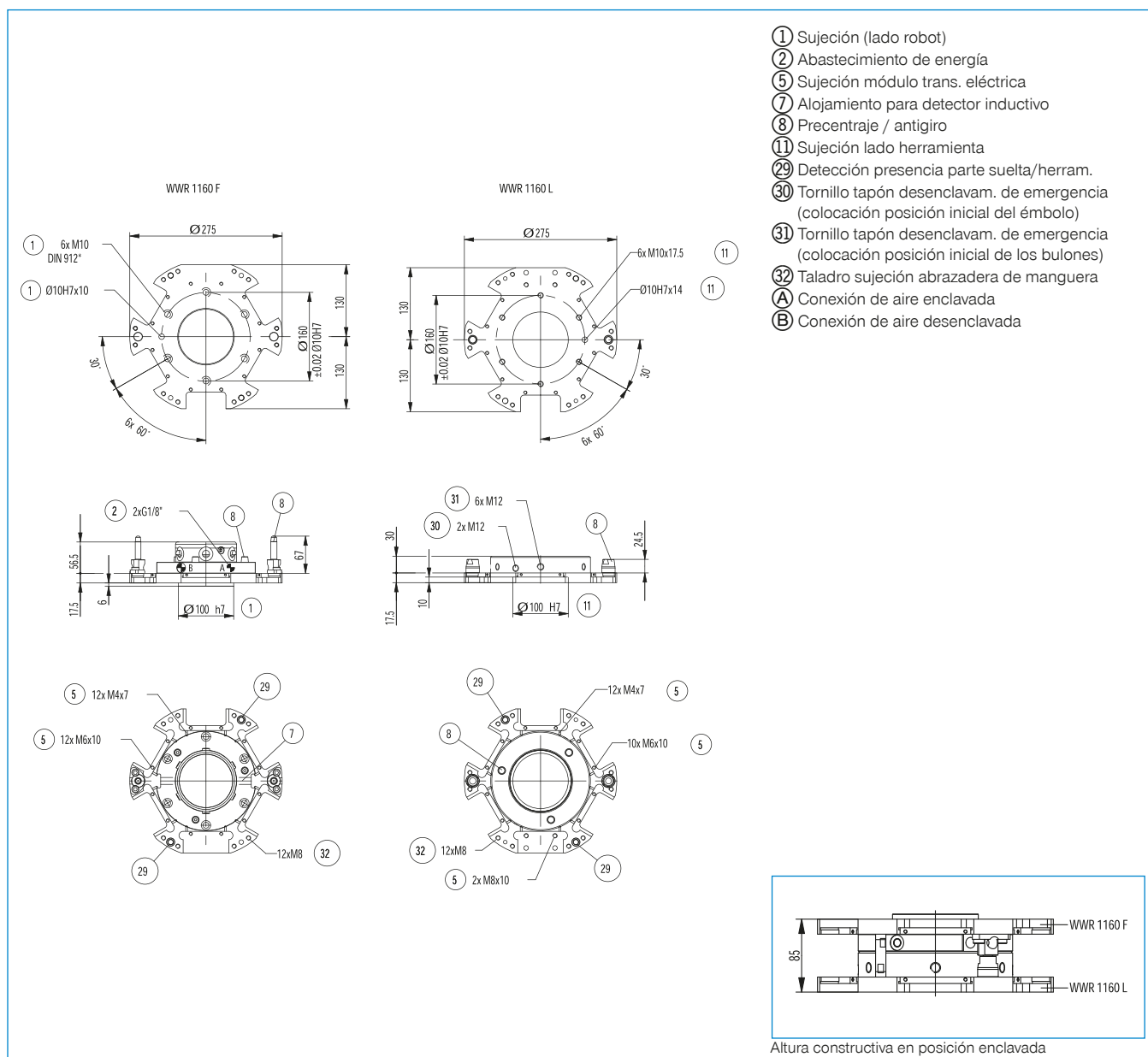


ZUB0022
Puntas de programación



ALSR1-1200
Estación de reposo

	▶ Datos técnicos	
Referencia	WWR1160F	WWR1160L
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Pasos fluida	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	1	
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02	0.02
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	3.0	3.0
Presión de servicio [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	48	
Peso [kg]	8.7	5.3



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

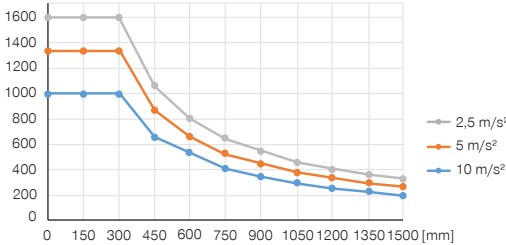
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WWR1200

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



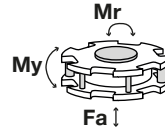
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta enclavado.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



2 [pieza]
Soporte presor para detector induc.
ZUB0014

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



SEÑAL



NJ8-E2S-17
Detector inductivo - Conector M8



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8

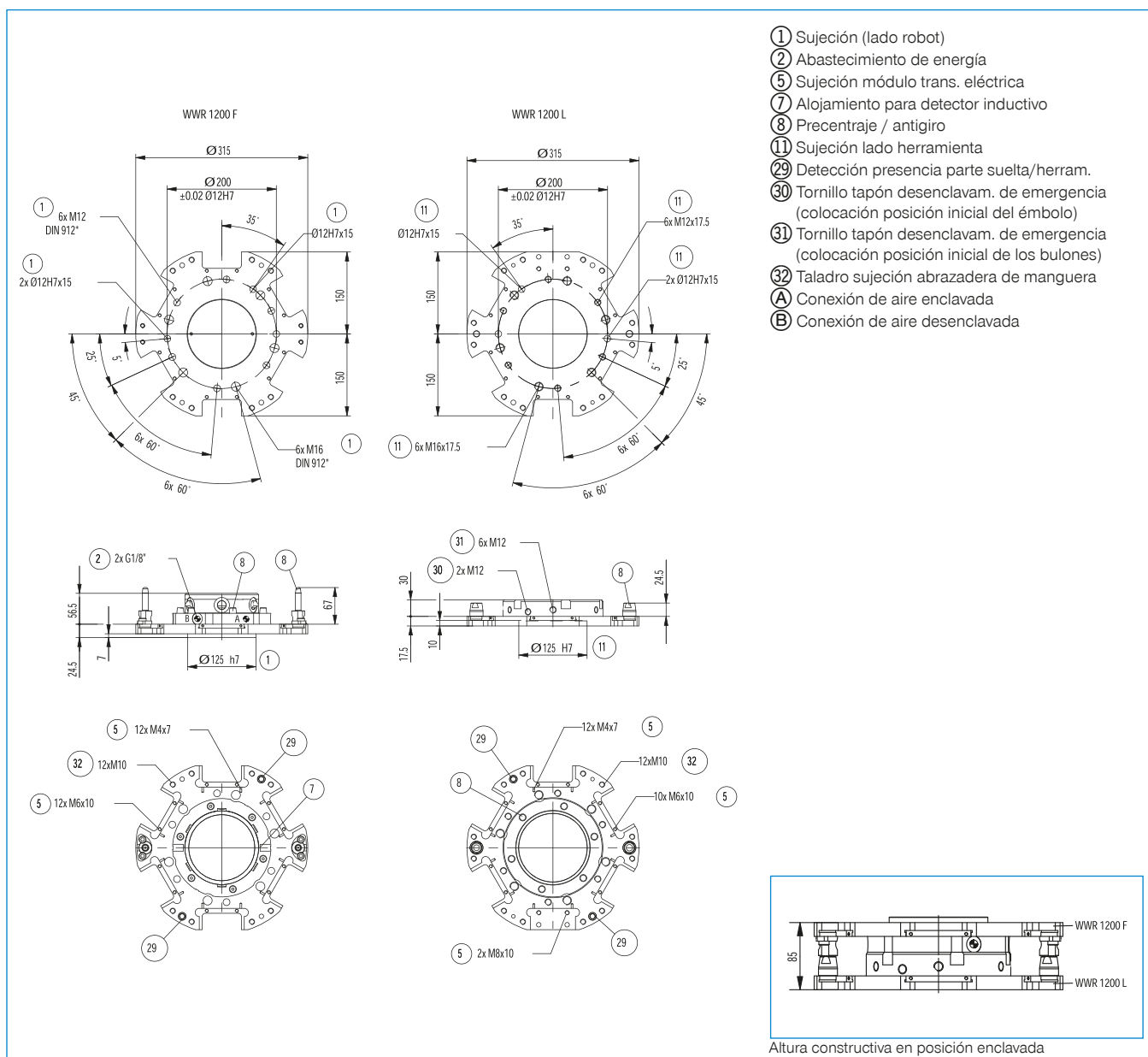


ZUB0022
Puntas de programación



ALSR1-1200
Estación de reposo

Referencia	► Datos técnicos	
	WWR1200F	WWR1200L
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 200	TK 200
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Pasos fluida	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	1	
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02	0.02
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	3.0	3.0
Presión de servicio [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	83	
Peso [kg]	15	8.6





CAMBIADORES DE HERRAMIENTA AUTOMÁTICOS

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



3 CAMBIADORES DE HERRAMIENTA AUTOMÁTICOS

48 - 59



Serie FWR

50

3

Vista general de las series / Cambiadores de herramienta automáticos

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

SERIE FWR

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Cambio de herramienta automatizado sin accionamiento externo

En combinación con la estación de reposo, el cambiador se acciona mecánicamente al introducirlo de modo que no se necesita un suministro de corriente adicional para el proceso de cambio.

► Cambio de herramienta manual

Los tamaños FWR40 y FWR50 pueden abrirse con una sola mano. En caso de no querer, puede bloquear el accionamiento manualmente.

► Transmisión de medios opcional

Adapte el cambiador de herramientas a su aplicación. Con los elementos de energía de la serie WER1500, ¡puede transferir diferentes medios con conexiones estándar!

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

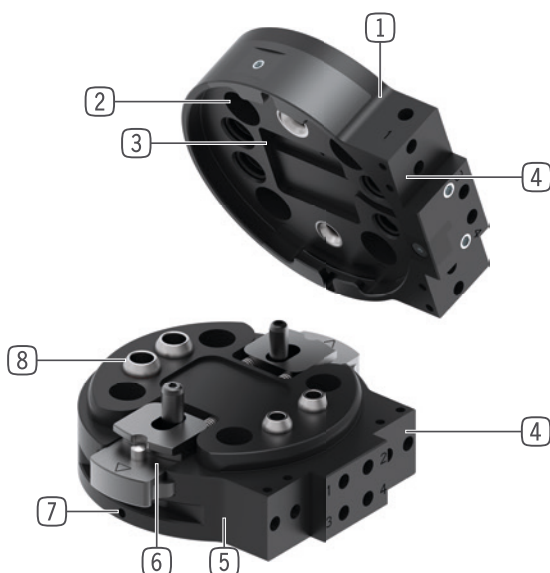


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Parte fija**
 - Para el montaje en el lado robot
- ② **Brida de unión**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ③ **Detección disponible de la parte suelta**
 - A través de detectores inductivos
- ④ **Sujeción del módulo de transmisión de energía**
 - Conexión directa, sin placas adaptadoras
- ⑤ **Parte suelta**
 - Para el montaje en el lado de la herramienta
- ⑥ **Enclavamiento**
 - Accionamiento manual
 - Accionamiento automático mediante estación de reposo
- ⑦ **Bloqueo para accionamiento manual (opcional)**
 - Seguridad contra un aflojamiento no deseado
- ⑧ **Paso de aire integrado**
 - Transmisión de aire o vacío
 - Posibilidad de conexión directa de aire

DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Peso de manipulación máx.* [kg]	Peso de la herramienta máx.** [kg]	Alimentación neumática [Cantidad]
FWR40	TK 40	13	5	4
FWR50	TK 50	16	7	4
FWR63	TK 63	20	10	4
FWR80	TK 80	29	12	4

*El peso de **manipulación** es el peso máximo que puede soportar el cambiador de herramientas.

Peso de manipulación = efector final + pieza de trabajo

** El peso de **la herramienta** es el peso máximo del efector final que puede estar en la estación de almacenamiento (sin pieza).

Peso de la herramienta = efector final + pieza suelta

MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

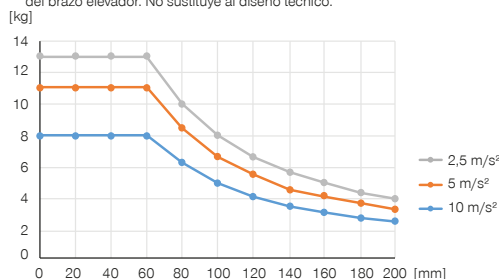
TAMAÑO CONSTRUCTIVO FWR40

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



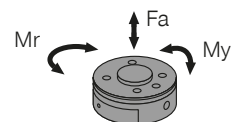
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Junta tórica
COR0050100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



SEÑAL



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



AFWR1-40-A
Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO

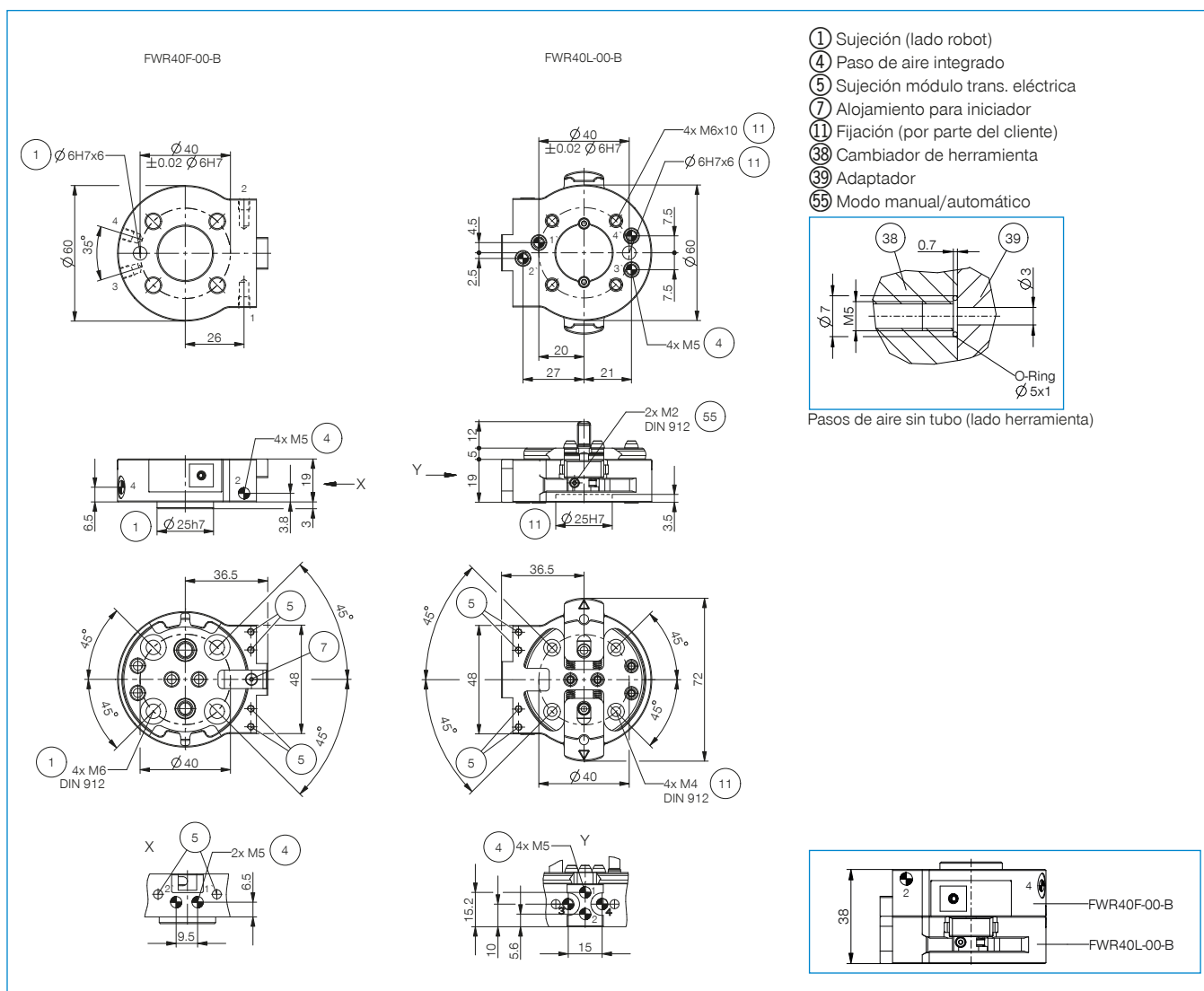


NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	► Datos técnicos	
	FWR40F-00-B	FWR40L-00-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Peso de manipulación máx. [kg]	13	13
Peso de la herramienta máx. [kg]	5	5
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Caudal por portador M5 [l/min]	170	170
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Carrera de enclavamiento [mm]	0.6	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.02	
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.03	
Fuerza de acople [N]	0	0
Fuerza de desacople [N]	0	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.8	1.8
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [°]	1.3	1.3
Fuerza de apriete [N]*	50	
Par de apriete [Nm]*	3	
Presión de servicio para transmisión de energía [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	0.95	1.19
Protección según IEC 60529	IP44**	IP44**
Peso [kg]	0.14	0.21

*¡Observe la fuerza de acople de los módulos de transmisión de energía!

**sólo en estado acoplado



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

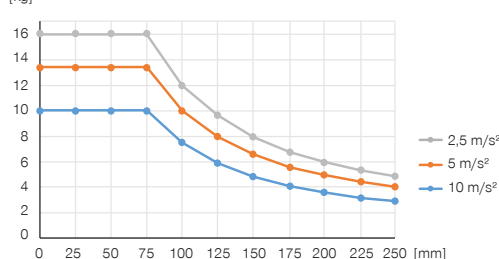
TAMAÑO CONSTRUCTIVO FWR50

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



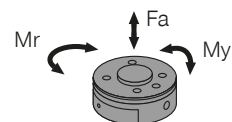
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



2 [pieza]
Junta tórica
COR0060100



2 [pieza]
Junta tórica
COR0100100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AFWR1-50-A
Estación de reposo



SEÑAL



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO

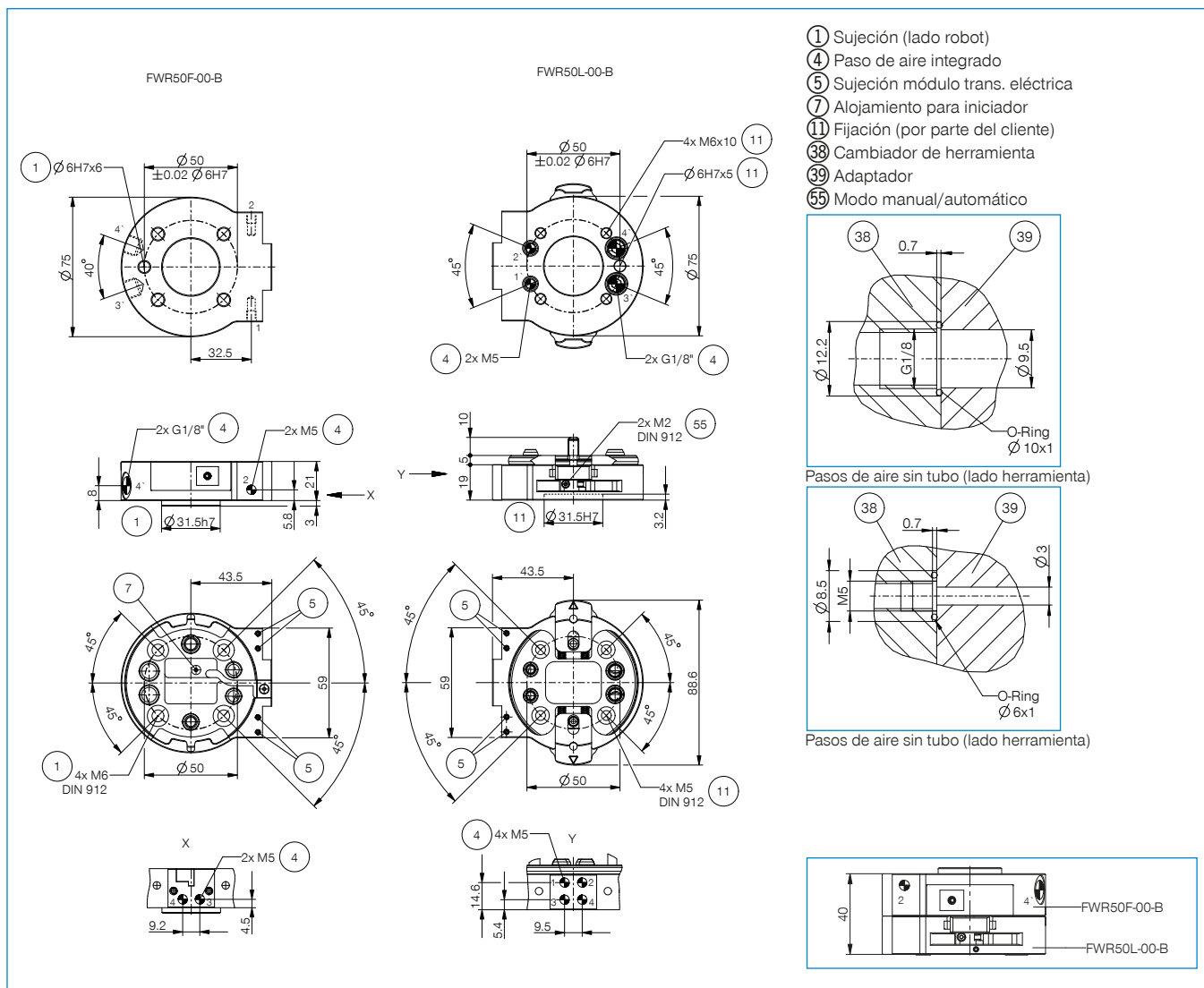


NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	► Datos técnicos	
	FWR50F-00-B	FWR50L-00-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	16	16
Peso de la herramienta máx. [kg]	7	7
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Caudal por portador M5 [l/min]	170	170
Caudal por portador G1/8" [l/min]	650	650
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Carrera de enclavamiento [mm]	0.6	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.02	
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.03	
Fuerza de acople [N]	0	0
Fuerza de desacople [N]	0	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.0	2.0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [°]	1.5	1.5
Fuerza de apriete [N]*	70	
Par de apriete [Nm]*	4	
Presión de servicio para transmisión de energía [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	2.41	2.67
Protección según IEC 60529	IP44**	IP44**
Peso [kg]	0.25	0.32

*¡Observe la fuerza de acople de los módulos de transmisión de energía!

**sólo en estado acoplado



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

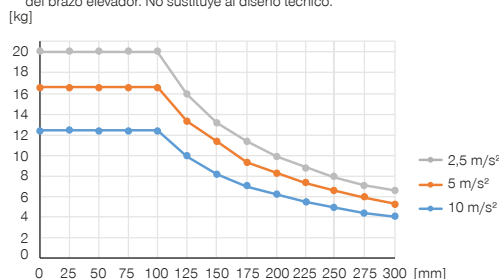
TAMAÑO CONSTRUCTIVO FWR63

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



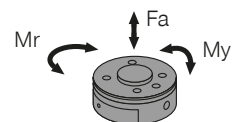
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



2 [pieza]
Junta tórica
COR0060100



2 [pieza]
Junta tórica
COR0120100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AFWR1-63-A
Estación de reposo



SEÑAL



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO

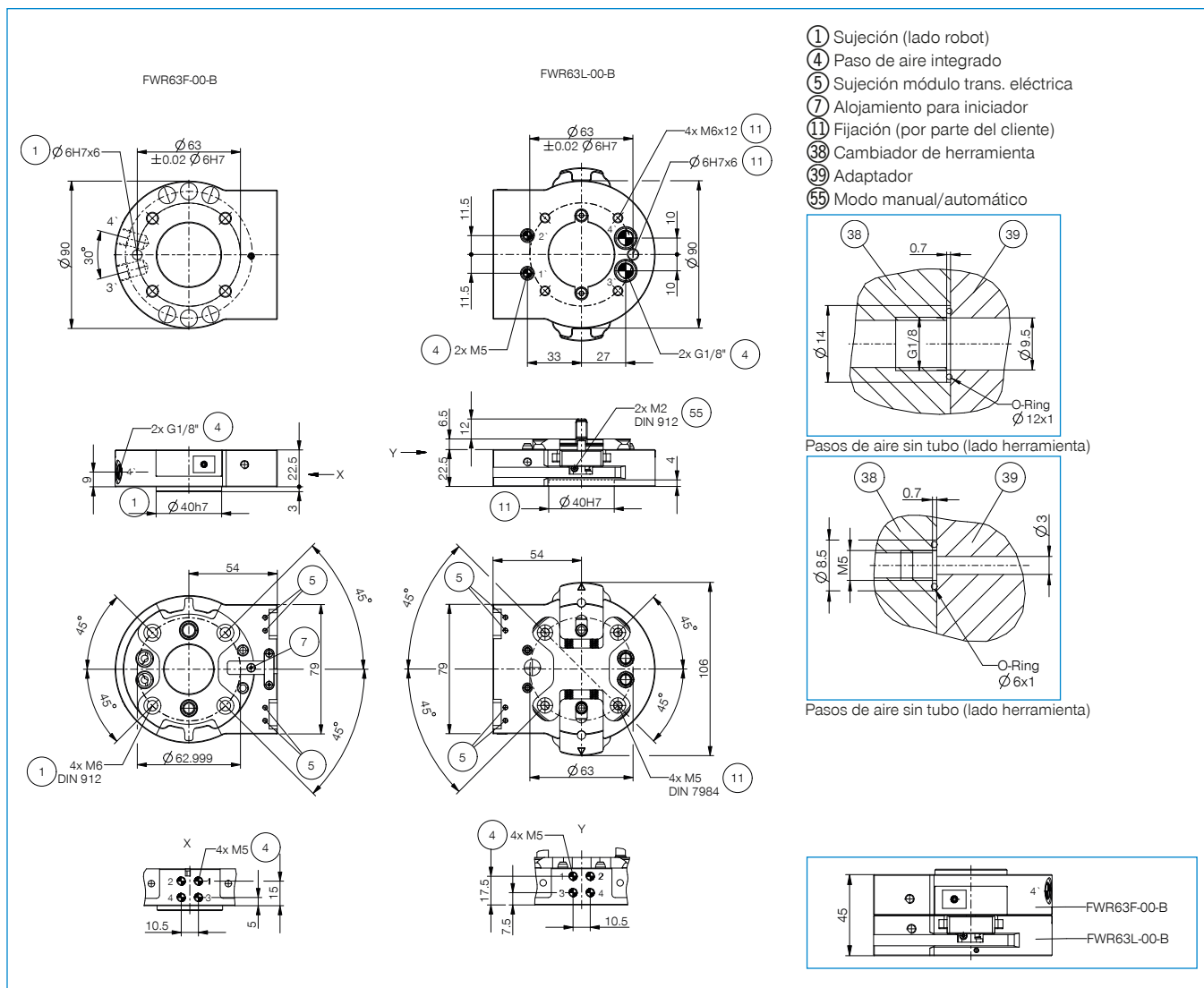


NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	► Datos técnicos	
	FWR63F-00-B	FWR63L-00-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Peso de manipulación máx. [kg]	20	20
Peso de la herramienta máx. [kg]	10	10
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Caudal por portador M5 [l/min]	170	170
Caudal por portador G1/8" [l/min]	650	650
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Carrera de enclavamiento [mm]	1	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.02	
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.03	
Fuerza de acople [N]	0	0
Fuerza de desacople [N]	0	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.2	2.2
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [°]	1.5	1.5
Fuerza de apriete [N] *	100	
Par de apriete [Nm] *	5	
Presión de servicio para transmisión de energía [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	5.98	7.25
Protección según IEC 60529	IP44 **	IP44 **
Peso [kg]	0.42	0.56

* ¡Observe la fuerza de acople de los módulos de transmisión de energía!

** sólo en estado acoplado



CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

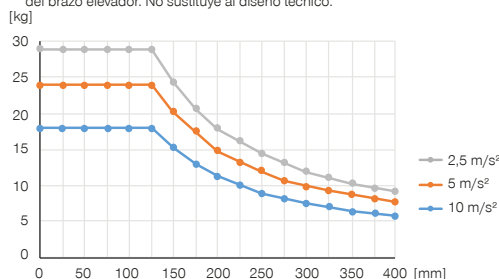
TAMAÑO CONSTRUCTIVO FWR80

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



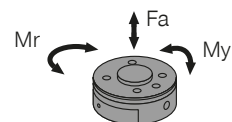
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



2 [pieza]
Junta tórica
COR0060100



2 [pieza]
Junta tórica
COR0120100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



Encontrará módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramientas a partir de la página 70



AFWR1-80-A
Estación de reposo



SEÑAL



NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO

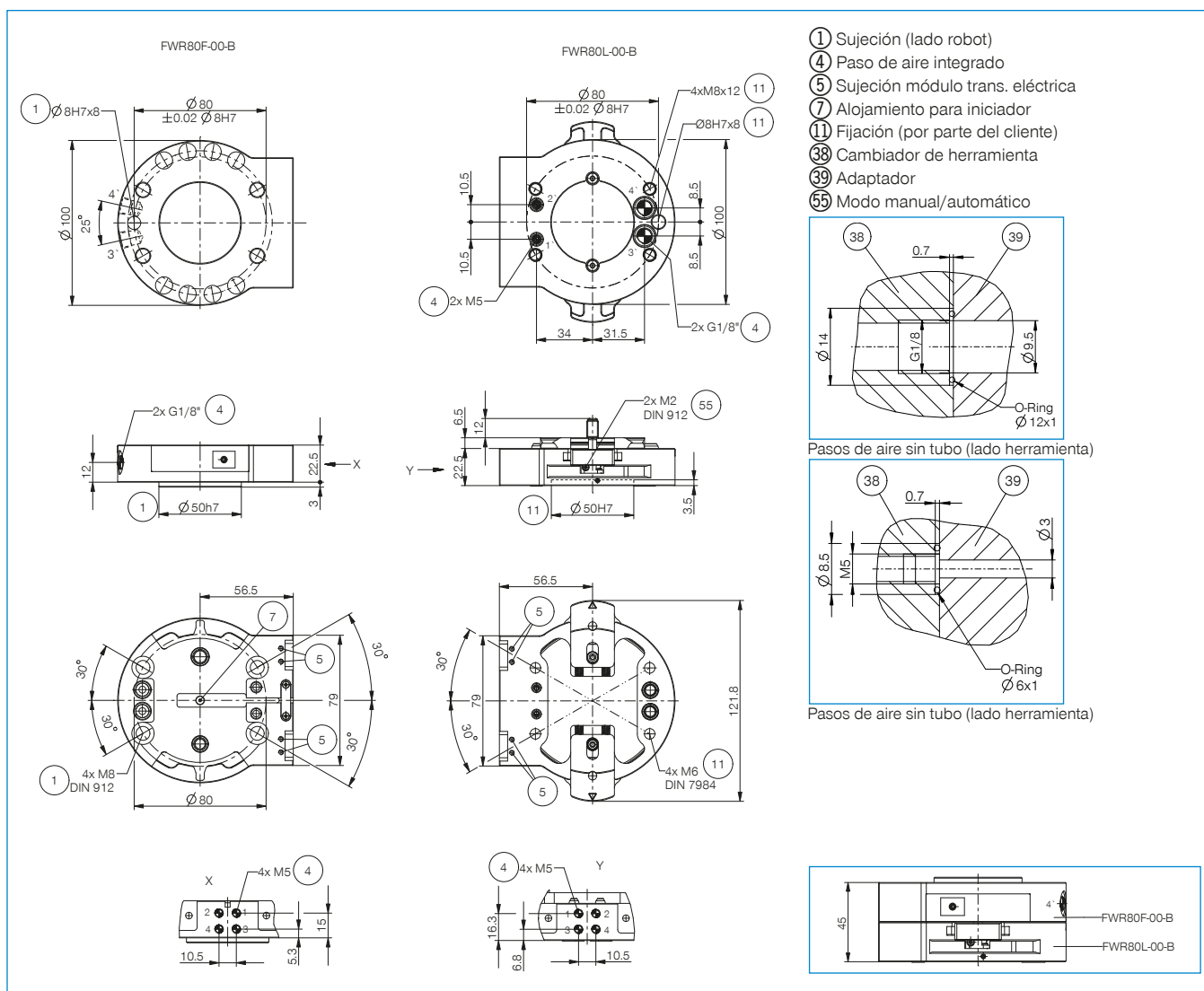


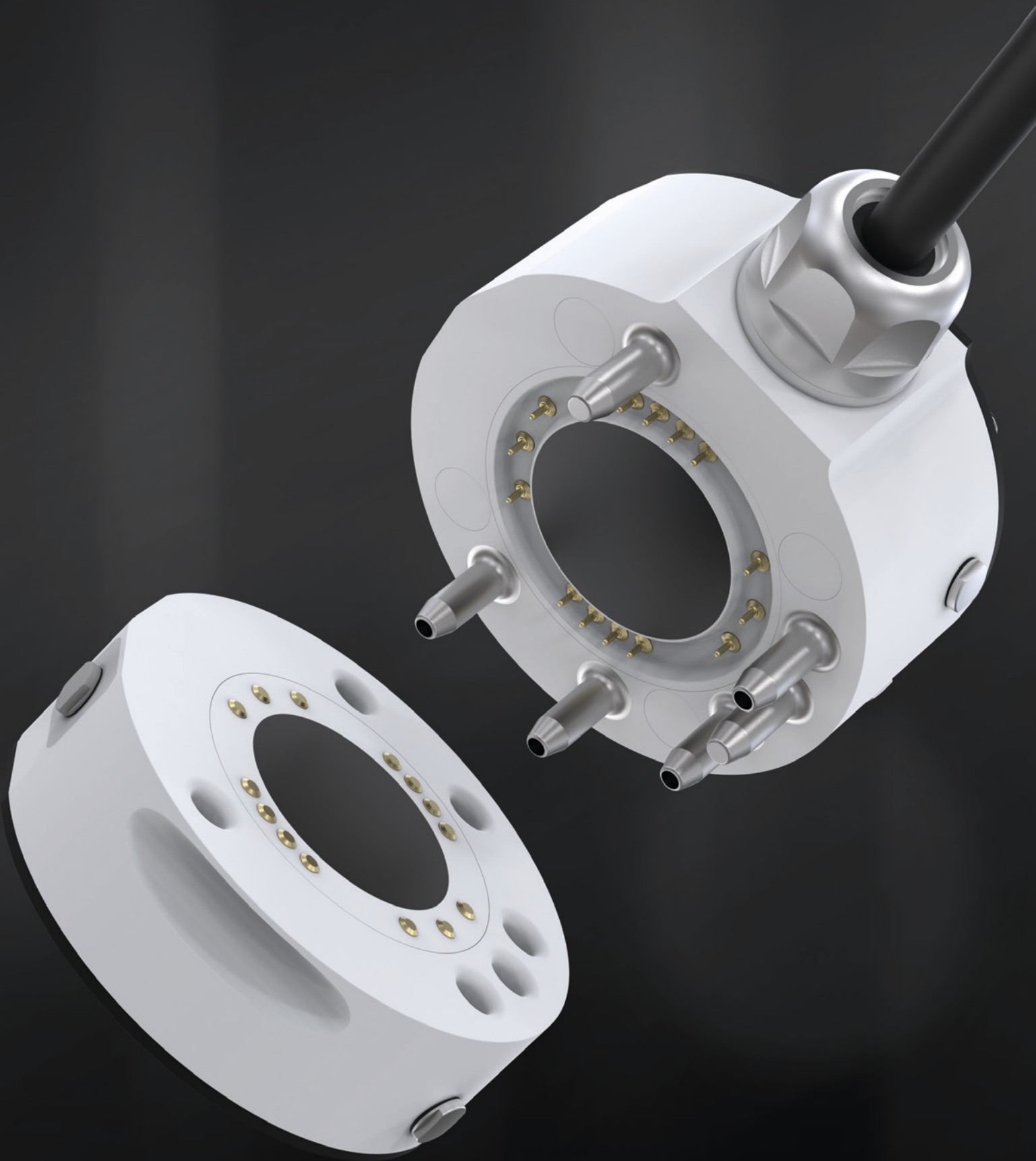
NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	► Datos técnicos	
	FWR80F-00-B	FWR80L-00-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Peso de manipulación máx. [kg]	29	29
Peso de la herramienta máx. [kg]	12	12
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Caudal por portador M5 [l/min]	170	170
Caudal por portador G1/8" [l/min]	650	650
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Carrera de enclavamiento [mm]	1	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.02	
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.03	
Fuerza de acople [N]	0	0
Fuerza de desacople [N]	0	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	2.2	2.2
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [°]	1.5	1.5
Fuerza de apriete [N]*	120	
Par de apriete [Nm]*	6	
Presión de servicio para transmisión de energía [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	8.38	9.97
Protección según IEC 60529	IP44**	IP44**
Peso [kg]	0.51	0.67

*¡Observe la fuerza de acople de los módulos de transmisión de energía!

**sólo en estado acoplado





CAMBIADORES DE HERRAMIENTA MAGNÉTICOS

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



4 CAMBIADORES DE HERRAMIENTA MAGNÉTICOS

60 - 67



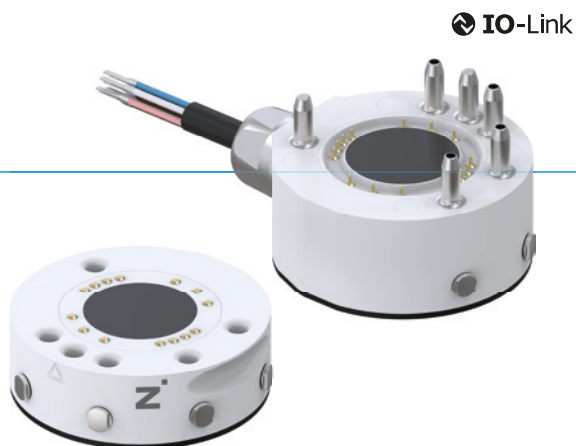
Serie WMR2000

62

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

SERIE WMR2000

► VENTAJAS DE PRODUCTO



IO-Link

► Electroimán permanente

El electroimán permanente en versión NC garantiza una sujeción segura, también en caso de un corte de corriente.

► Transmisión de medios integrada

Posibilidad de hasta cuatro transmisores de aire comprimido/vacío integrados. Además, se asegura la transmisión de señales mediante pins de contacto con muelle estancos, desarrollados específicamente para el cambiador.

► Materiales resistentes

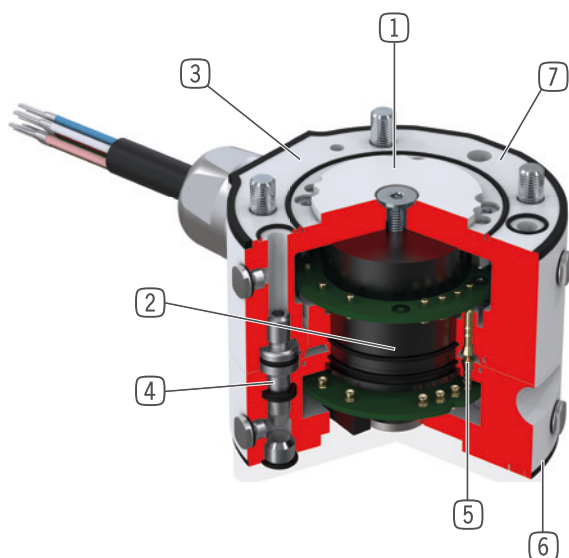
El cambiador de herramienta se ha construido según GMP (Buenas prácticas de fabricación o Good Manufacturing Practice) e ISO 14644 y se basa únicamente en materiales de conformidad con la FDA, de modo que se garantiza una emisión de partículas reducida. Superficies y materiales resistentes a productos de limpieza agresivos como peróxido de hidrógeno (H₂O₂) y muchos otros.



► CARACTERÍSTICAS DE LA SERIE

Tamaño constructivo	Variantes	
WMR20XX	F-00-A	L-00-A
IO-Link	•	•
E/S digital	•	•
Materiales conformes con la FDA	•	•
Materiales resistentes a H ₂ O ₂	•	•
Protegido contra corrosión	•	•
Certificados para sala limpia	•	•
IP68	•	•

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- 1 Certificaciones**
 - Desarrollado y construido según GMP clase A
 - Materiales resistentes a H_2O_2
 - Clase de sala limpia con certificación TÜV
- 2 Accionamiento**
 - Electroimán permanente (versión NC)
 - Agarre seguro, incluso en caso de corte de corriente
- 3 Brida de sujeción a robot**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- 4 Paso de aire integrado**
 - Transmisión de aire o vacío
 - Posibilidad de conexión directa de aire
- 5 Transmisión de corriente y señales integrada**
 - Pins con muelle estancos según conformidad FDA
 - Codificación de partes sueltas integrada
- 6 Parte suelta**
 - Para el montaje en el lado de la herramienta
 - Brida estanca
- 7 Parte fija**
 - Para el montaje en el lado robot
 - Brida estanca

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Alimentación neumática [Cantidad]	Pasos eléctricos [Cantidad]
WMR2063	TK 63	4	10

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA

TAMAÑO CONSTRUCTIVO WMR2063

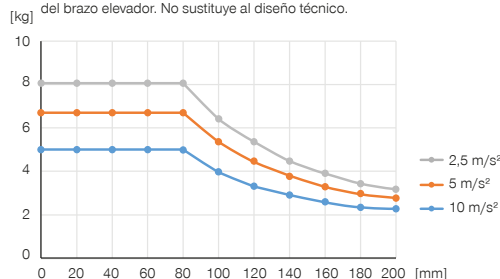
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

IO-Link



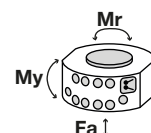
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Cubierta de plástico para tornillos
173835

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



CPNEU02498
Conexión recta



CPNEU02497
Conexión angular



CONEXIONES/OTROS



AWMR2063-00-A
Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



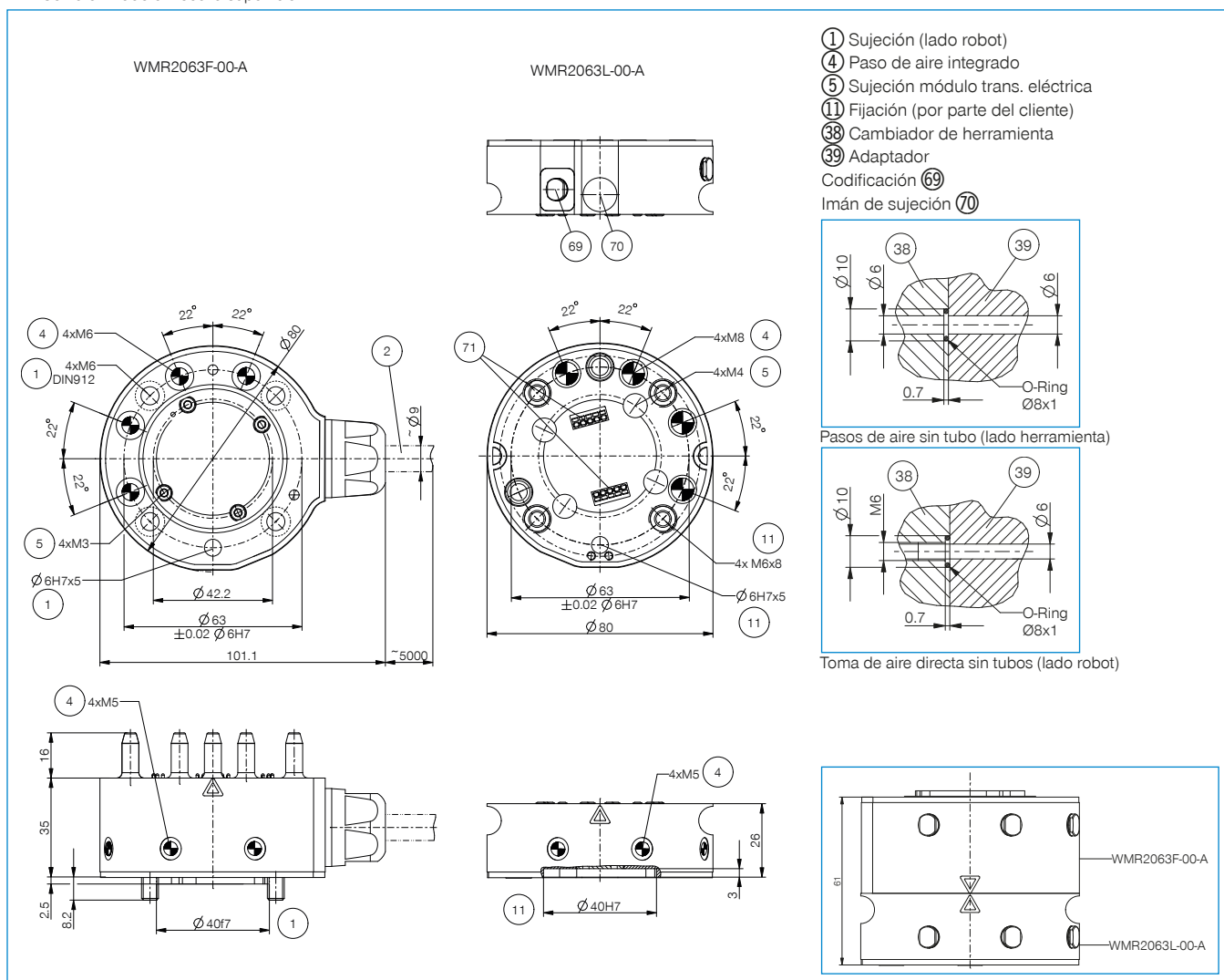
NJ5-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

Referencia	► Datos técnicos	
	WMR2063F-00-A	WMR2063L-00-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Tipo de unidad	magnético	magnético
Tensión de servicio [V]*	24	
Corriente nominal [A]*	1.5	
Duración de conexión **	10 % ED S3 5 min	
Alimentación neumática [Cantidad]	4	4
Pasos eléctricos [Cantidad]	10	10
Caudal por portador [l/min]	360	360
Tensión de servicio del módulo de transmisión de energía [V]	24	24
Corriente nominal del módulo de transmisión de energía [A]	5	5
Transmisión de datos	Digital I/O, IO-Link	Digital I/O, IO-Link
Fuerza de sujeción [N]	265	
Fuerza de acople [N]	60	60
Fuerza de desacople [N]	120	120
Precisión de repetición en Z [mm]	0.1	0.1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.1	0.1
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60	5 ... +60
Momento de inercia [kgcm ²]	4.3	1.6
Clase de sala limpia según DIN EN ISO 14644-1	2	2
Protección según IEC 60529	IP68***	IP68***
Peso [kg]	0.5	0.21

*Solo se necesita para soltar.

** Se refiere al electroimán permanente (para soltar).

*** Con atornillado en toda la superficie.



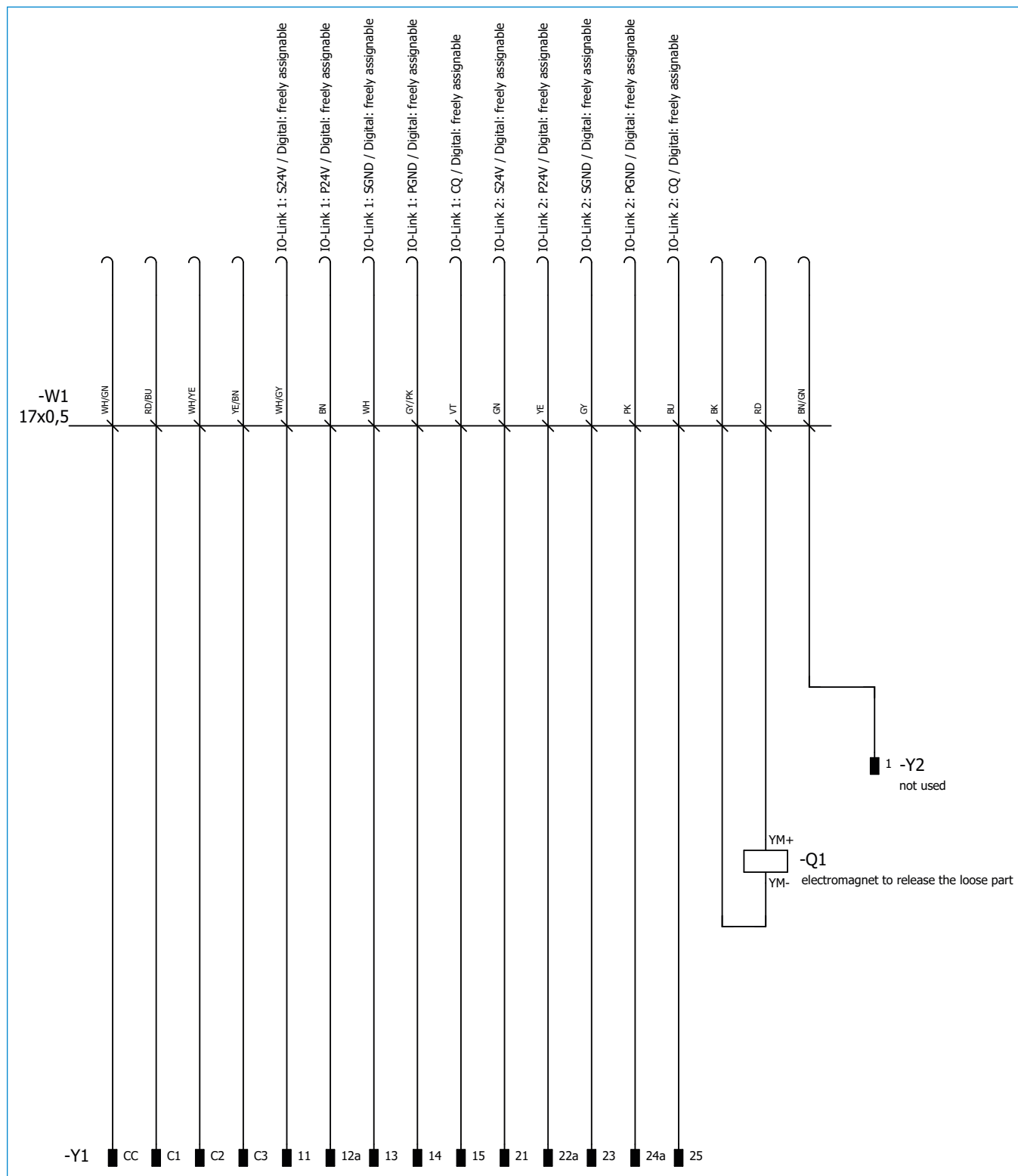
DIAGRAMAS DE CIRCUITO

WMR2063

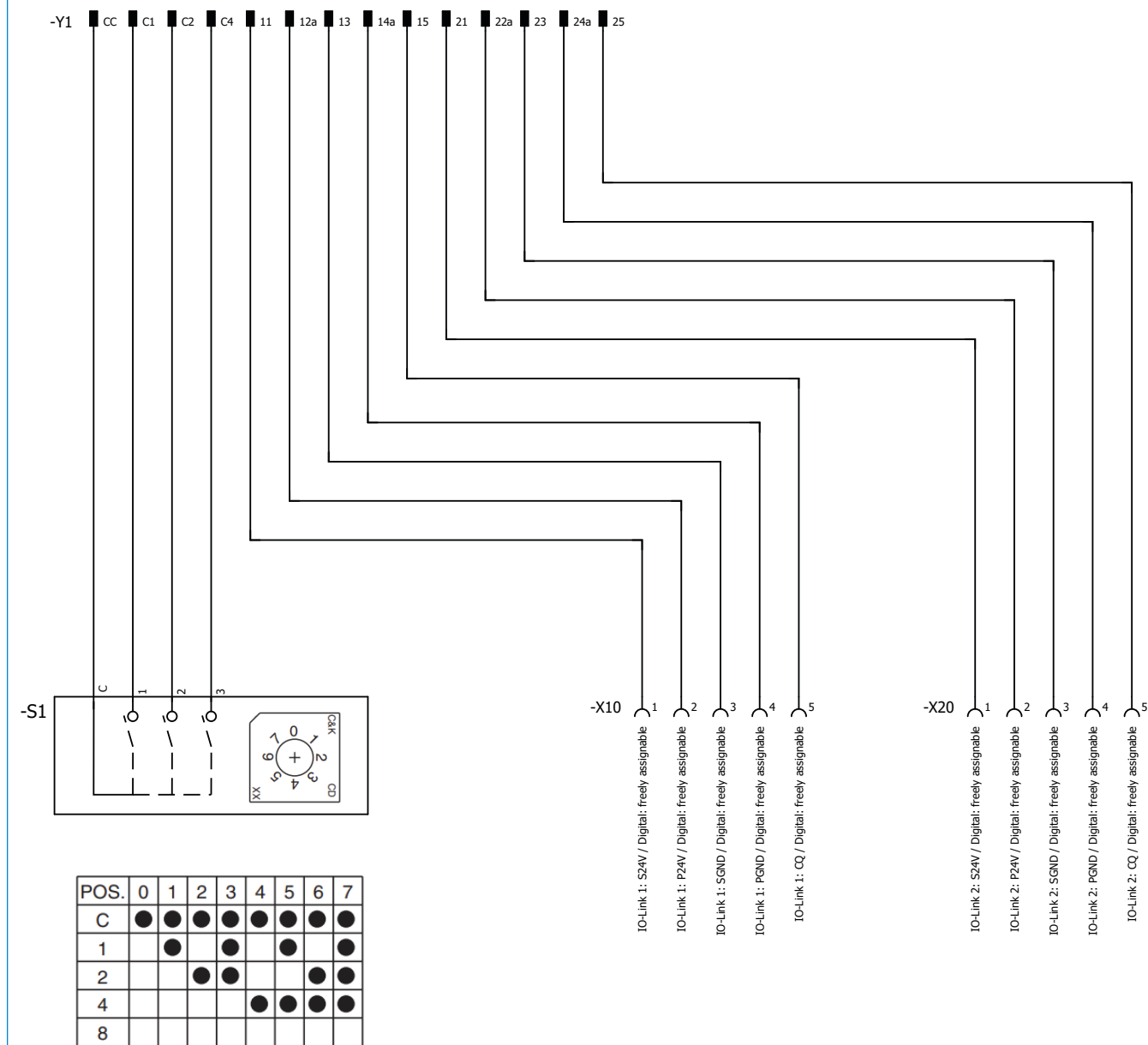
► WMR2063F-00-A

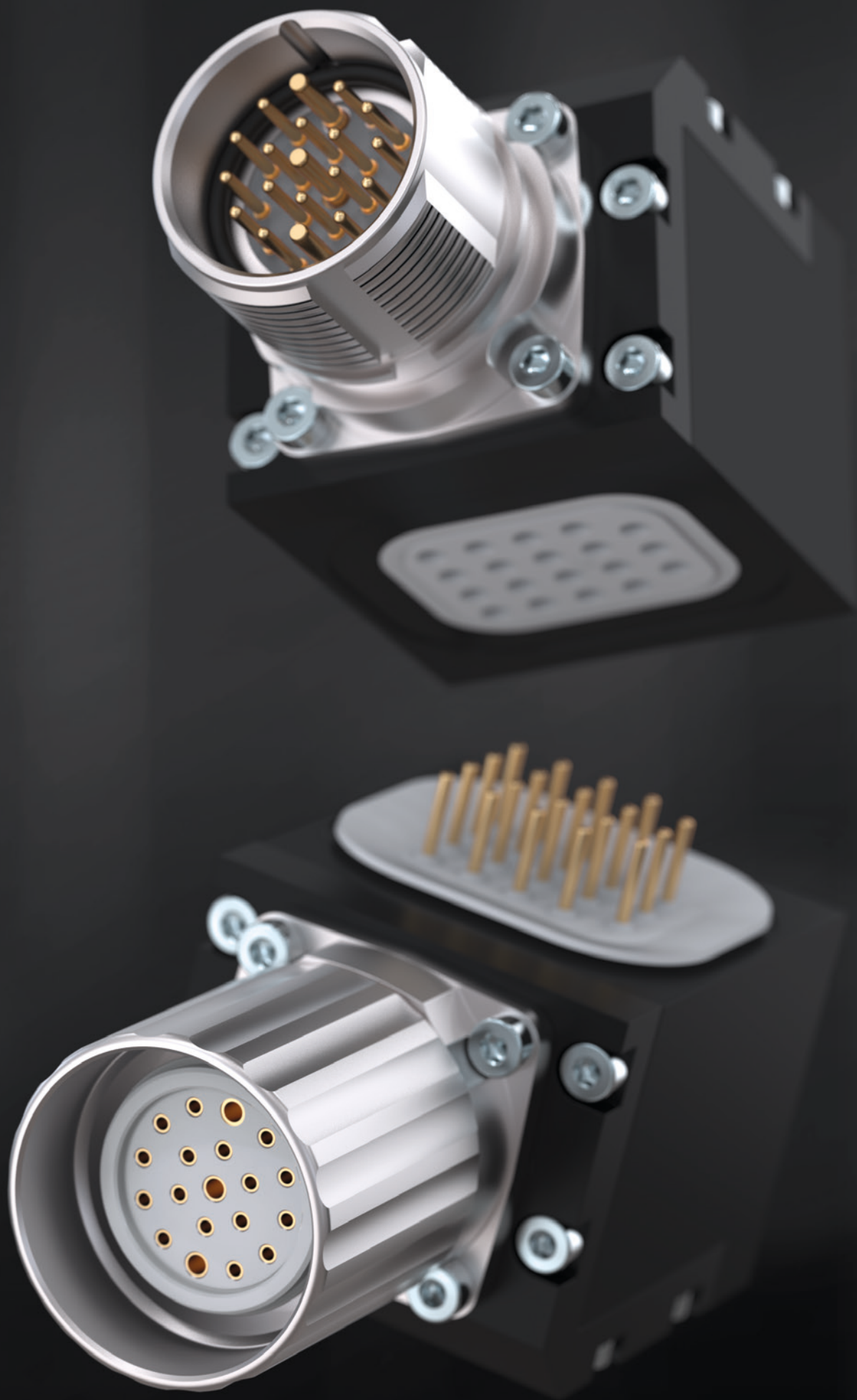
4

Tamaño constructivo WMR2063 / Cambiadores de herramienta / magnético / Componentes para robots



► WMR2063L-00-A





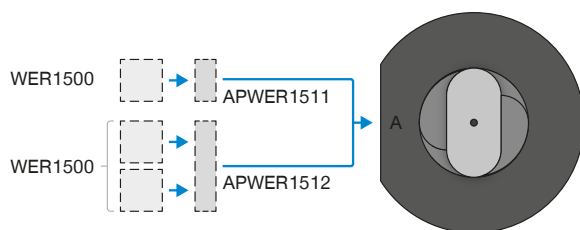
MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS



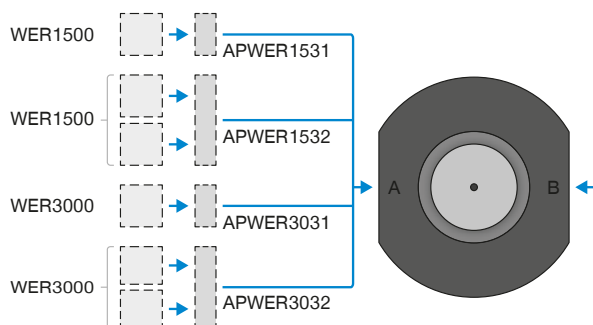
5	MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS	68 - 79
	Módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramienta	70

MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS

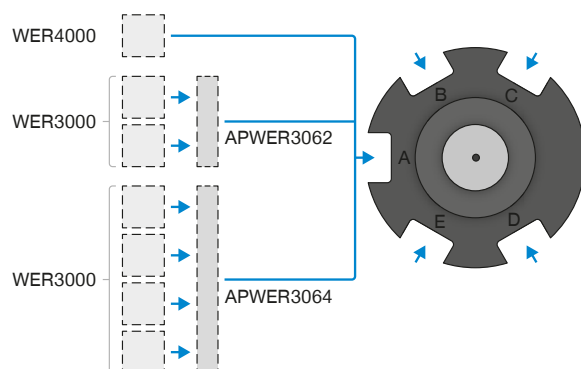
► DIAGRAMA DE CONEXIÓN HWR2031 / HWR2040 / HWR2050



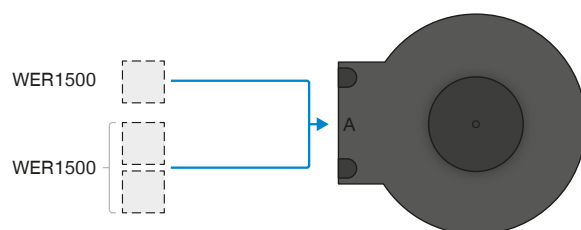
► DIAGRAMA DE CONEXIÓN HWR63 / HWR80



► DIAGRAMA DE CONEXIÓN WWR1160 / WWR1200



► DIAGRAMA DE CONEXIÓN FWR



Excepción: ¡WER1500FSI36-05-A y WER1500LSI36-05-A no pueden utilizarse!

MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS

► WER1500 – MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA

Referencia	► Datos técnicos - Neumáticas					
	WER1500FPL01-03-A	WER1500LPL01-03-A	WER1500FPL01-06-A	WER1500LPL01-06-A	WER1500FPL02-12-A	WER1500LPL02-12-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de acoplamientos fluidos	1	1	2	2	2	2
Rosca de conexión	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Presión de servicio [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Caudal por portador [l/min]	500	500	500	500	150	150
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Corriente de señalización					
	WER1500FSI04-00-A	WER1500LSI04-00-A	WER1500FSI08-00-A	WER1500LSI08-00-A	WER1500FSI12-00-A	WER1500LSI12-00-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	4	4	8	8	12	12
Modo de unión	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	3	3	2	2	1.5	1.5
Tensión de servicio [V]	60	60	30	30	30	30
Rosca de conexión	M8	M8	M12	M12	M12	M12
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Corriente de señal con la conexión del sensor en el lado de la herramienta			
	WER1500FSI24-05-A	WER1500LSI24-05-A	WER1500FSI36-05-A	WER1500LSI36-05-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	24	24	36	36
Modo de unión	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	3	3	3	3
Tensión de servicio [V]	60	60	60	60
Rosca de conexión				
Tipo de conexión	Confeccionable	Confeccionable	Confeccionable	Confeccionable
Tipo de conexión	Extremo del hilo libre	Extremo del hilo libre	Extremo del hilo libre	Extremo del hilo libre
Protección según IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40

Referencia	► Datos técnicos - Corriente de señal con conexión directa a UR	
	WER1500FSI08-10-A	WER1500LSI08-10-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	8	8
Modo de unión	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	1.5	1.5
Tensión de servicio [V]	30	30
Rosca de conexión	M8	M8
Tipo de conexión	Hembra	Macho
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Corriente de señal con la conexión del sensor en el lado de la herramienta	
	WER1500LSI04-15-A	
Adecuado para	Parte suelta	
Número de contactos	2x4	
Modo de unión	Contactos por resorte	
Corriente nominal [A]	3	
Tensión de servicio [V]	60	
Rosca de conexión	M8	
Tipo de conexión	Hembra	
Tipo de conexión	Conector redondo	
Protección según IEC 60529	IP54	

Referencia	► Datos técnicos - Conexión en caliente			
	WER1500FSI04-19-A	WER1500LSI04-19-A	WER1500FSI08-19-A	WER1500LSI08-19-A
Adecuado para	Parte fija	Parte fija	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	4	4	8	8
Modo de unión	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	2	2	2	2
Tensión de servicio [V]	30	30	30	30
Rosca de conexión	M8	M8	M8	M8
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Hembra	Macho
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Comunicación			
	WER1500FIL01-00-A	WER1500LIL01-00-A	WER1500FIL01-19-A	WER1500LIL01-19-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Transmisión de datos	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Modo de unión	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Rosca de conexión	M12	M12	M12	M12
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Protección para la parte fija	
	WER1500LLN00-00-A	WER1500LLN00-19-A
Adecuado para	Parte suelta	Parte suelta
Protección según IEC 60529	IP54	IP54

► WER1500 – PLACAS ADAPTADORAS

Referencia	► Datos técnicos			
	APWER1511F	APWER1511L	APWER1512F	APWER1512L
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Lado del conexión 1	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050
Lado del conexión 2	WER1500	WER1500	WER1500	WER1500
Número de módulos de transmisión de energía	1	1	2	2
Peso [kg]	0.006	0.006	0.013	0.012
Referencia	APWER1531		APWER1532	
	Parte fija / parte suelta		Parte fija / parte suelta	
Lado del conexión 1	HWR63-B / HWR80-B		HWR63-B / HWR80-B	
Lado del conexión 2	WER1500		WER1500	
Número de módulos de transmisión de energía	1		2	
Peso [kg]	0.01		0.035	

MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS

► WER1500 – CABLE ADECUADO PARA LA PARTE FIJA

Referencia	► Datos técnicos				
	KAG500B4	CSTE01757	KAW500B4	CSTE01758	
Número de contactos	4	8	4	8	
Rosca de conexión	M8	M8	M8	M8	
Tipo de conexión	Hembra	Macho / extremo del cable	Hembra	Macho / extremo del cable	
Versión	Recto	Recto	Acodado	Acodado	
Longitud de cable [m]	5	5	5	5	
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	

Referencia	► Datos técnicos				
	KAG500IL	CSTE01751	CSTE01752	CSTE01753	CSTE01754
Número de contactos	5	8	12	8	12
Rosca de conexión	M12-M12	M12	M12	M12	M12
Tipo de conexión	Macho/hembra	Hembra / extremo del cable	Hembra / extremo del cable	Hembra / extremo del cable	Hembra / extremo del cable
Versión	Recto/recto	Recto	Recto	Acodado	Acodado
Longitud de cable [m]	5	5	5	5	5
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – CABLE ADECUADO PARA LA PARTE SUELTA

Referencia	► Datos técnicos			
	CSTE01745	CSTE01755	CSTE01748	CSTE01756
Número de contactos	4	8	4	8
Rosca de conexión	M8	M8	M8	M8
Tipo de conexión	Macho / extremo del cable	Hembra / extremo del cable	Macho / extremo del cable	Hembra / extremo del cable
Versión	Recto	Recto	Acodado	Acodado
Longitud de cable [m]	2	2	2	2
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Referencia	► Datos técnicos				
	CSTE01746	CSTE01747	KAG500IL	CSTE01749	CSTE01750
Número de contactos	8	12	5	8	12
Rosca de conexión	M12	M12	M12-M12	M12	M12
Tipo de conexión	Macho / extremo del cable	Macho / extremo del cable	Macho/hembra	Macho / extremo del cable	Macho / extremo del cable
Versión	Recto	Recto	Recto/recto	Acodado	Acodado
Longitud de cable [m]	2	2	5	2	2
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – CONECTOR REDONDO ADECUADO PARA LA PARTE FIJA

Referencia	► Datos técnicos			
	B8-G-4	CSTE01048	B8-W-4	CSTE01765
Número de contactos	4	8	4	8
Rosca de conexión	M8	M12	M8	M12
Tipo de conexión	Hembra	Hembra	Conexión soldada	Hembra
Versión	Recto	Recto	Acodado	Acodado
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – CONECTOR REDONDO ADECUADO PARA LA PARTE SUELTA

Referencia	► Datos técnicos			
	S8-G-4	S12-G-8	S8-W-4	S12-W-8
Número de contactos	4	8	4	8
Rosca de conexión	M8	M12	M8	M12
Tipo de conexión	Terminación de fijación	Terminación de fijación	Conexión soldada	Conexión con terminal roscado
Versión	Recto	Recto	Acodado	Acodado
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA

► Datos técnicos - Neumáticas

Referencia	WER3000FPL01-04	WER3000LPL01-04	WER3000FPL02-03	WER3000LPL02-03	WER3000FPL04-06-A	WER3000LPL04-06-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de acoplamiento fluidos	1	1	2	2	4	4
Rosca de conexión	G3/8"	G3/8"	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"
Presión de servicio [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Caudal por portador [l/min]	1100	1100	750	750	270	270
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

► Datos técnicos - Corriente de carga

Referencia	WER3000FLA01-00-A	WER3000LLA01-00-A	WER3000FLA06-00	WER3000LLA06-00	WER3000FLA08-00	WER3000LLA08-00
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	1	1	5+PE	5+PE	(3+PE) / 4	(3+PE) / 4
Modo de unión	Conector	Conector	Conector	Conector	Conector	Conector
Corriente nominal [A]	140	140	15	15	15/6	15/6
Tensión de servicio [V]	58	58	630	630	630/125	630/125
Rosca de conexión	M8	M8	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Macho	Macho	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Terminal de cable	Terminal de cable	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529			IP54	IP54	IP54	IP54

► Datos técnicos - Corriente de señalización

Referencia	WER3000FSI08-18-A	WER3000LSI08-18-A	WER3000FSI12-00	WER3000LSI12-00	WER3000FSI12-09-A	WER3000LSI12-09-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	8+2	8+2	12	12	12	12
Modo de unión	sin contacto	sin contacto	Conector	Conector	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	0.2	0.2	6	6	3	3
Tensión de servicio [V]	24	24	150	150	60	60
Rosca de conexión	M12	M12	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	WER3000FSI19-00	WER3000LSI19-00	WER3000FSI19-09-A	WER3000LSI19-09-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	19	19	19	19
Modo de unión	Conector	Conector	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	6	6	3	3
Tensión de servicio [V]	63	63	60	60
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS

5

Cambiadores de herramienta / manuales / Componentes para robots

Referencia	► Datos técnicos - Corriente de señal con blindaje			
	WER3000FSI11-20-A	WER3000LSI11-20-A	WER3000FSI11-21-A	WER3000LSI11-21-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	11+1	11+1	11+1	11+1
Modo de unión	Conector	Conector	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	6	6	3	3
Tensión de servicio [V]	150	150	60	60
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Corriente de señal y opciones de conexión para los sensores del WWR / Codificación de herramientas			
	WER3000FSI18-20-A	WER3000LSI18-20-A	WER3000FSI18-21-A	WER3000LSI18-21-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	18+1	18+1	18+1	18+1
Modo de unión	Conector	Conector	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	6	6	3	3
Tensión de servicio [V]	63	63	60	60
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Corriente de señal con la conexión del sensor en el lado de la herramienta					
	WER3000LSI13-11-A	WER3000LSI13-26-A	WER3000FSI14-01-A	WER3000FSI14-02-A	WER3000FSI14-16-A	WER3000FSI14-17-A
Adecuado para	Parte suelta	Parte suelta	Parte fija	Parte fija	Parte fija	Parte fija
Número de contactos	13+6	13+6	14+5 sensores	14+5 sensores	14+5 sensores	14+5 sensores
Modo de unión	Conector	Contactos por resorte	Conector	Conector	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	6	3	6	6	3	3
Tensión de servicio [V]	63	60	63	63	60	60
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Hembra	Hembra	Macho	Macho	Macho	Macho
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Conexión de sensores			Izquierda	Derecha	Izquierda	Derecha
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Soldadura por ultrasonidos			
	WER3000LSI04-14-A	WER3000LSI04-15-A	WER3000LSI08-14-A	WER3000LSI08-15-A
Adecuado para	Parte suelta	Parte suelta	Parte suelta	Parte suelta
Número de contactos	4x3	4x3	4x4	4x4
Modo de unión	Conector	Contactos por resorte	Conector	Contactos por resorte
Corriente nominal [A]	3	3	3	3
Tensión de servicio [V]	60	60	60	60
Rosca de conexión	M8	M8	M8	M8
Tipo de conexión	Hembra	Hembra	Hembra	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Soldadura por ultrasonidos	
	WER3000FLA01-27-A	WER3000LLA01-27-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	1	1
Modo de unión	Conector	Conector
Corriente nominal [A]	6	6
Tensión de servicio [V]	2000	2000
Rosca de conexión		
Tipo de conexión	Macho	Macho
Tipo de conexión	BNC High Voltage	BNC High Voltage
Protección según IEC 60529		

Referencia	► Datos técnicos - Comunicación					
	WER3000FIL01-00	WER3000LIL01-00	WER3000FIL01-09-A	WER3000LIL01-09-A	WER3000FIL01-18-A	WER3000LIL01-18-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Transmisión de datos	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Modo de unión	Conector	Conector	Contactos por resorte	Contactos por resorte	sin contacto	sin contacto
Rosca de conexión	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Macho	Hembra	Macho	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67

Referencia	► Datos técnicos - Comunicación					
	WER3000FPB01-00	WER3000LPB01-00	WER3000FPN01-00	WER3000LPN01-00	WER3000FPN01-09-A	WER3000LPN01-09-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Transferencia de datos [Mbit/s]	12	12	100	100	100	100
Transmisión de datos	Profibus	Profibus	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet
Modo de unión	Conector	Conector	Conector	Conector	Contactos por resorte	Contactos por resorte
Rosca de conexión	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Tipo de conexión	Macho	Hembra	Hembra	Hembra	Hembra	Hembra
Tipo de conexión	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo	Conector redondo
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Fluido	
	WER3000FFL01-03-A	WER3000LFL01-03-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta
Número de acoplamiento fluidos	1	1
Rosca de conexión	G1/4"	G1/4"
Presión de servicio máx. [bar]	150	150
Caudal por portador máx. [l/min]	12	12
Protección según IEC 60529	IP54	IP54

Referencia	► Datos técnicos - Protección para la parte fija	
	WER3000LLN00-00-A	
Adecuado para	Parte suelta	
Protección según IEC 60529	IP54	

► WER3000 – PLACAS ADAPTADORAS

Referencia	► Datos técnicos			
	APWER3031F	APWER3031L	APWER3032F	APWER3032L
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Lado del conexión 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Lado del conexión 2	WER3000	WER3000	WER3000	WER3000
Número de módulos de transmisión de energía	1	1	2	2
Peso [kg]	0.054	0.055	0.09	0.091

Referencia	APWER3062 APWER3064	
	Parte fija / parte suelta	
Adecuado para	Parte fija / parte suelta	
Lado del conexión 1	WWR1160 / WWR1200	
Lado del conexión 2	WER3000	
Número de módulos de transmisión de energía	2	
Peso [kg]	0.15	

MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA Y ACCESORIOS PARA CAMBIADOR DE HERRAMIENTAS

► WER3000 – CABLE ADECUADO PARA LA PARTE FIJA

Referencia	Datos técnicos
	KAG500IL
Número de contactos	5
Rosca de conexión	M12-M12
Tipo de conexión	Macho/hembra
Versión	Recto/recto
Longitud de cable [m]	5
Protección según IEC 60529	IP67

► WER3000 – CABLE ADECUADO PARA LA PARTE SUELTA

Referencia	Datos técnicos		
	CSTE01745	KAG500IL	CSTE01748
Número de contactos	4	5	4
Rosca de conexión	M8	M12-M12	M8
Tipo de conexión	Macho / extremo del cable	Macho/hembra	Macho / extremo del cable
Versión	Recto	Recto/recto	Acodado
Longitud de cable [m]	2	5	2
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – CONECTOR REDONDO ADECUADO PARA LA PARTE FIJA

Referencia	Datos técnicos			
	RSTVLM23G06B-B	RSTVLM23W06B-B	RSTVLM23G08B-B	RSTVLM23W08B-B
Número de contactos	6	6	8	8
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Hembra	Hembra	Hembra	Hembra
Versión	Recto	Acodado	Recto	Acodado
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Referencia	RSTVSM23G12B-B	RSTVSM23W12B-B	RSTVSM23G19B-B	RSTVSM23W19B-B	CSTE01156	CSTE01157
Número de contactos	12	12	19	19	4	4
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Tipo de conexión	Hembra	Hembra	Hembra	Hembra	Macho	Macho
Versión	Recto	Acodado	Recto	Acodado	Recto	Acodado
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – CONECTOR REDONDO ADECUADO PARA LA PARTE SUELTA

Referencia	Datos técnicos			
	RSTVLM23G06S-B	RSTVLM23W06S-B	RSTVLM23G08S-B	RSTVLM23W08S-B
Número de contactos	6	6	8	8
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23
Tipo de conexión	Macho	Macho	Macho	Macho
Versión	Recto	Acodado	Recto	Acodado
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Referencia	RSTVSM23G12S-B	RSTVSM23W12S-B	RSTVSM23G19S-B	RSTVSM23W19S-B	CSTE01156	CSTE01157
Número de contactos	12	12	19	19	4	4
Rosca de conexión	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Tipo de conexión	Macho	Macho	Macho	Macho	Macho	Macho
Versión	Recto	Acodado	Recto	Acodado	Recto	Acodado
Protección según IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER4000 – MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA

► Datos técnicos - Neumáticas

Referencia	WER4000FPL06-06-A	WER4000LPL06-06-A	WER4000FPL15-12-A	WER4000LPL15-12-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de acoplamientos fluidos	6	6	15	15
Rosca de conexión	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Presión de servicio [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Caudal por portador [l/min]	500	500	150	150
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► Datos técnicos - Corriente de carga

Referencia	WER4000FLA03-05-A	WER4000LLA03-05-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta
Número de contactos	3	3
Modo de unión	Conector	Conector
Corriente nominal [A]	150	150
Tensión de servicio [V]	630	630
Rosca de conexión		
Tipo de conexión	Confeccionable	Confeccionable
Tipo de conexión	Extremo del hilo libre	Extremo del hilo libre
Protección según IEC 60529	IP65	IP65

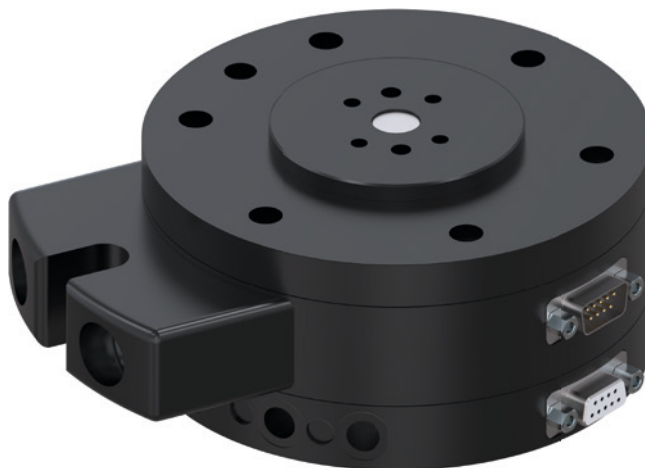
► Datos técnicos - Fluido

Referencia	WER4000FFL01-13-A	WER4000LFL01-13-A	WER4000FFL02-13-A	WER4000LFL02-13-A	WER4000FFL04-13-A	WER4000LFL04-13-A
Adecuado para	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta	Parte fija	Parte suelta
Número de acoplamientos fluidos	1	1	2	2	4	4
Rosca de conexión	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"
Presión de servicio máx. [bar]	250	250	250	250	250	250
Caudal por portador máx. [l/min]	25	25	25	25	25	25
Protección según IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



DISTRIBUIDORES DE GIRO

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



6

DISTRIBUIDOR DE GIRO

80 - 101



Serie DVR

82



Serie DVR1000

100

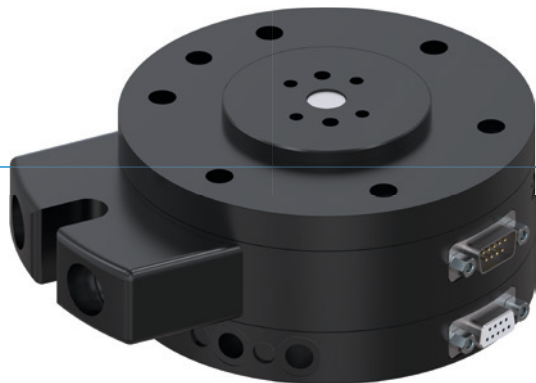
6

Vista general de las series / Distribuidores de giro

DISTRIBUIDORES DE GIRO

SERIE DVR

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Transmisión de medios compacta

Con este transmisor de medios, ya no hay que preocuparse por la rotura de cable y los cantos conflictivos sin definir en los tubos de alimentación

► De construcción plana

Este tipo de construcción reduce al mínimo la carga de momentos para los robots y permite emplear tamaños menores y más económicos

► Contactos de oro

Estos le ofrecen flexibilidad en la transmisión, ya que puede transmitir con total seguridad para el proceso hasta 250 voltios y 6 amperios

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

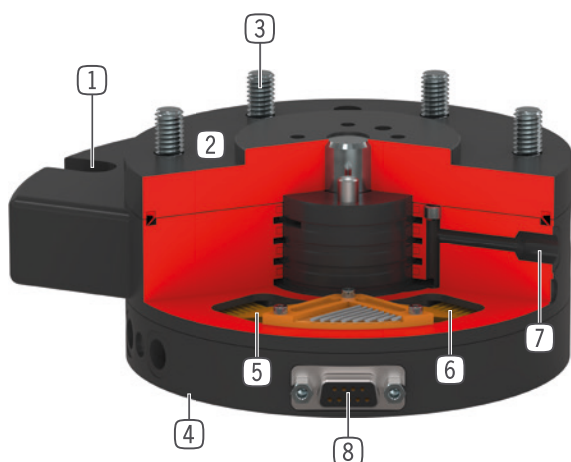


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Antigiro**
 - apoyo del rotor en el movimiento giratorio
- ② **Carcasa robusta y ligera**
 - Aleación de aluminio anodizado duro
 - acero nitruado
- ③ **Brida de sujeción a robot**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ④ **Conexión de aire directa**
 - en la serie WWR
- ⑤ **Sistema de muelles**
 - a partir del tamaño DVR63 es doble
- ⑥ **Anillo de rozamiento**
 - bañado en oro
 - corrientes finas transferibles
- ⑦ **Hasta 8 pasos de aire integrados**
 - para el paso de aire comprimido sin tubos
 - el paquete de tubos no tiene que girarse
- ⑧ **Transmisión de energía hasta 12 polos**
 - para la transmisión de señales sin cables
 - ningún cable se somete a torsión

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Alimentación neumática [Cantidad]	Pasos eléctricos
DVR40	TK 40	4	4 polos
DVR50	TK 50	4	4 polos
DVR63	TK 63	6	6 polos
DVR80	TK 80	6	6 polos
DVR100	TK 100	4 / 8	8 polos
DVR125	TK 125	4 / 8	12 polos
DVR160	TK 160	4 / 8	12 polos

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

DISTRIBUIDORES DE GIRO

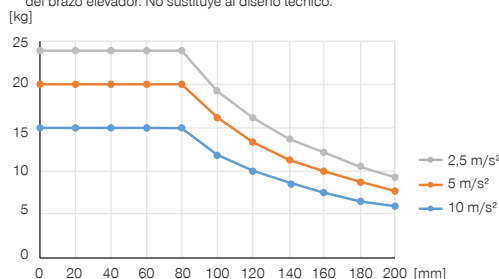
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR40

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



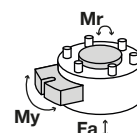
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060129



4 [pieza]
Junta tórica
COR0025100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500S4
Cables conectores recto cable 5 m - Conector M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



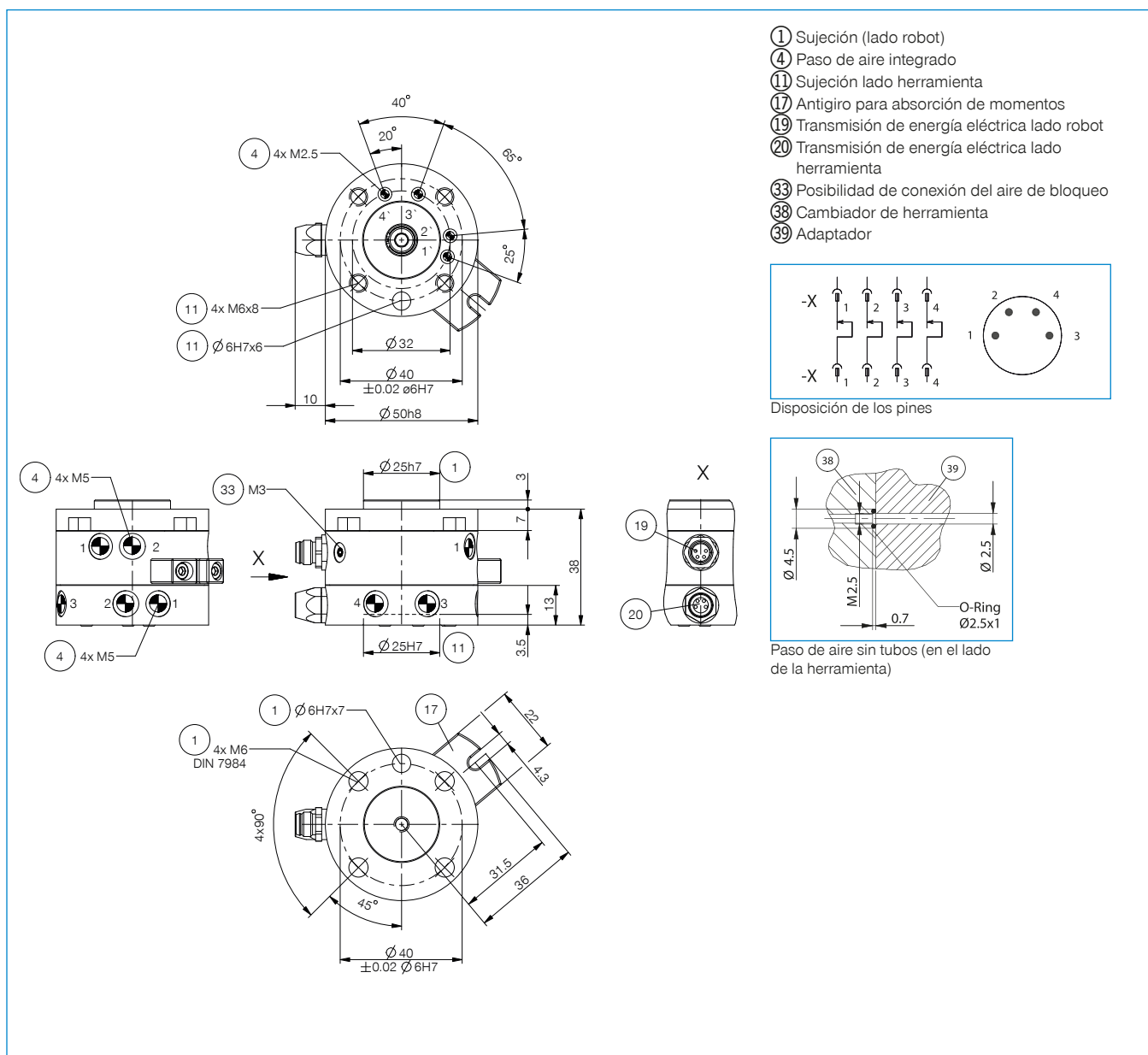
KAG500S4
Cables conectores Angular Cable 5 m - Conector M8



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8

Referencia	Datos técnicos
	DVR40I4
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Alimentación neumática [Cantidad]*	4
Pasos eléctricos	4 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	3
Tensión máx. [V]	24
Aceleración máx. [m/s ²]	22
Revoluciones máximas	120
Revoluciones máximas [°/s]	720
Concentricidad +/- [mm]	0.02
Excentricidad +/- [mm]	0.02
Par de giro continuo [Nm]	1
Momento de arranque [Nm]	1.5
Presión de servicio máx. [bar]	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	0.7
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.39

*Es posible vacío



DISTRIBUIDORES DE GIRO

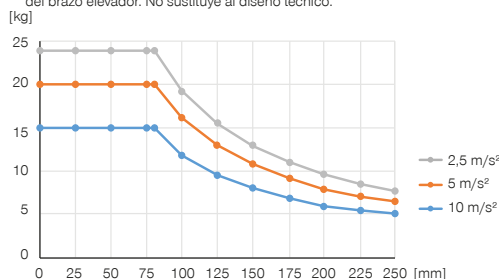
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR50

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



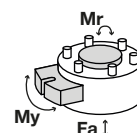
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060129



4 [pieza]
Junta tórica
COR0025100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500S4
Cables conectores recto cable 5 m - Conector M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



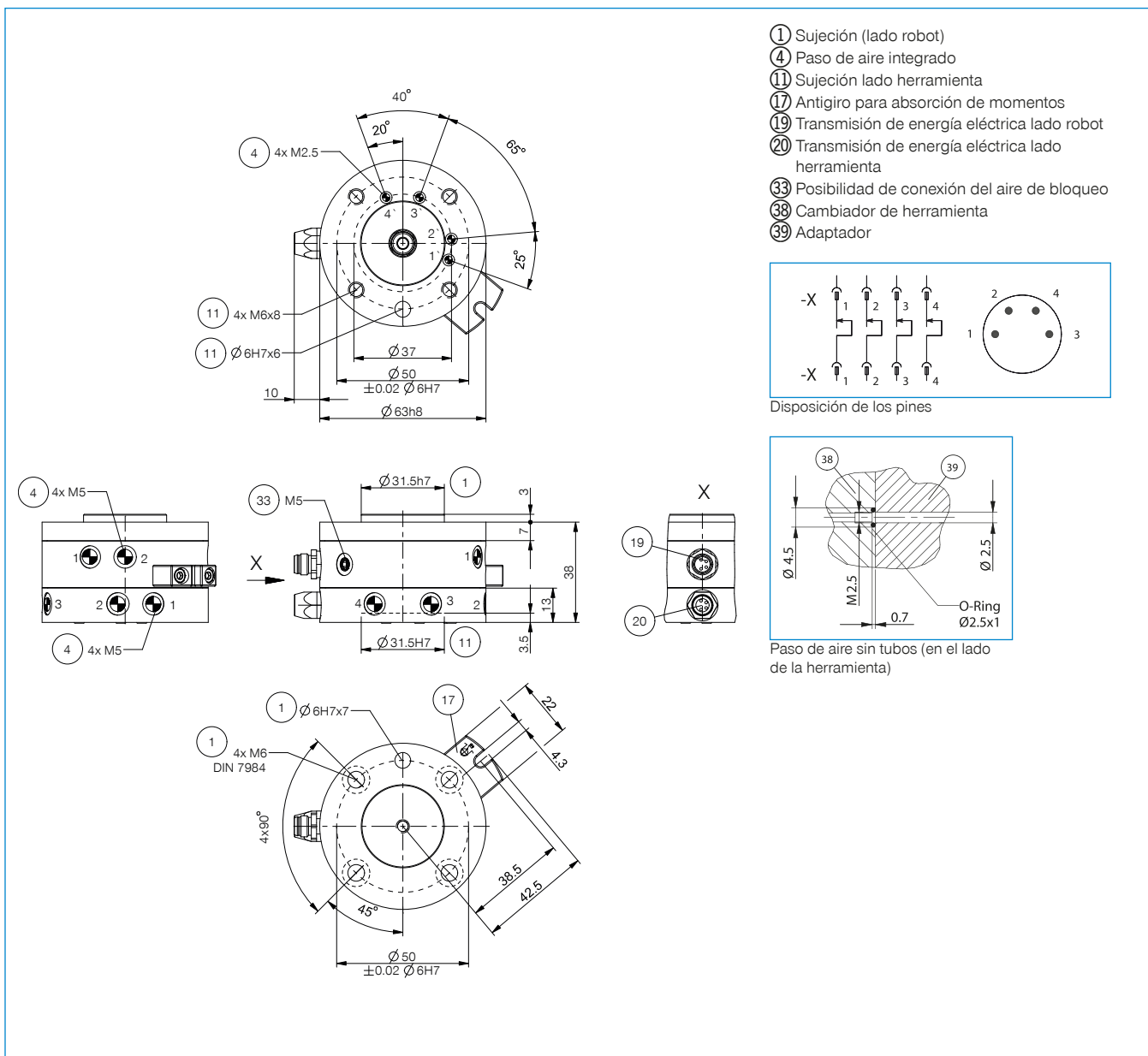
KAG500S4
Cables conectores Angular Cable 5 m - Conector M8



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8

Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Alimentación neumática [Cantidad] *	4
Pasos eléctricos	4 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	3
Tensión máx. [V]	24
Aceleración máx. [m/s ²]	22
Revoluciones máximas	120
Revoluciones máximas [°/s]	720
Concentricidad +/- [mm]	0.02
Excentricidad +/- [mm]	0.02
Par de giro continuo [Nm]	1
Momento de arranque [Nm]	1.5
Presión de servicio máx. [bar]	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	8.1
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.62

*Es posible vacío



DISTRIBUIDORES DE GIRO

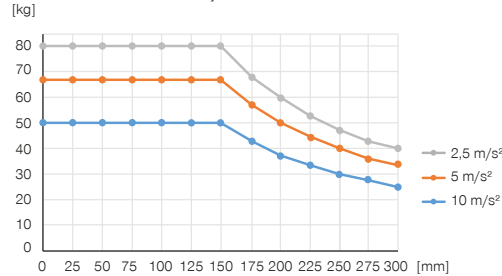
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR63

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



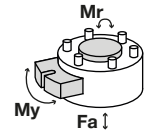
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060129



6 [pieza]
Junta tórica
COR0030100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



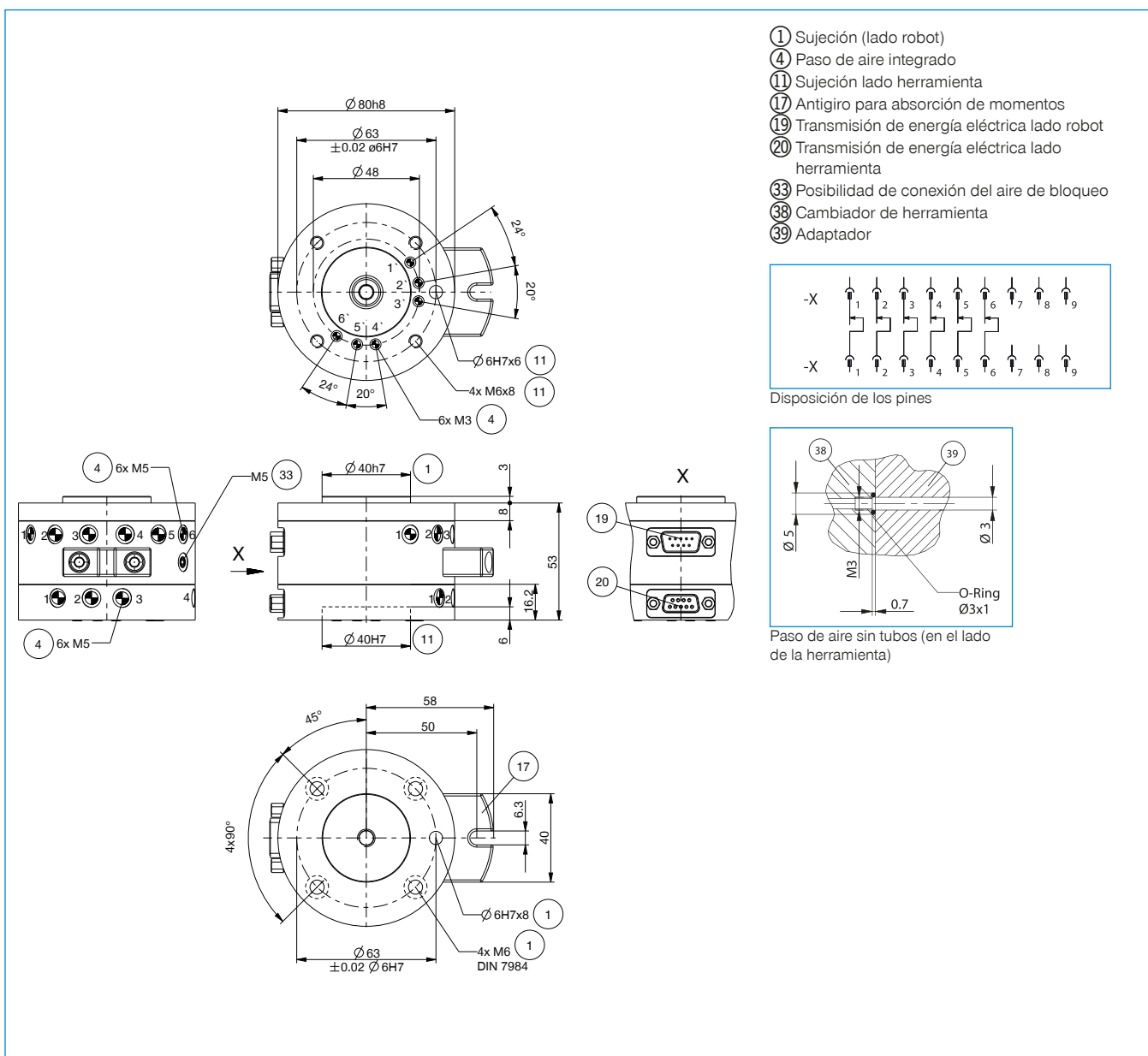
ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM5
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63
Alimentación neumática [Cantidad]*	6
Pasos eléctricos	6 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	6
Tensión máx. [V]	250
Aceleración máx. [m/s ²]	22
Revoluciones máximas	120
Revoluciones máximas [°/s]	720
Concentricidad +/- [mm]	0.03
Excentricidad +/- [mm]	0.03
Par de giro continuo [Nm]	2
Momento de arranque [Nm]	3
Presión de servicio máx. [bar]	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	10.5
Protección según IEC 60529	IP64
Peso [kg]	1.3

*Es posible vacío



DISTRIBUIDORES DE GIRO

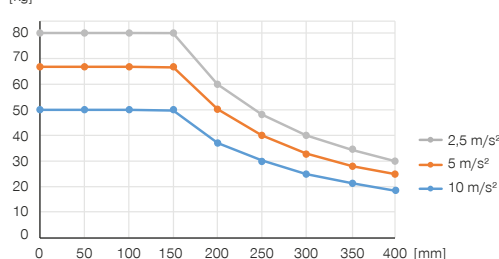
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR80

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



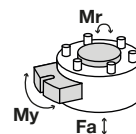
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984080169



6 [pieza]
Junta tórica
COR0030100

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



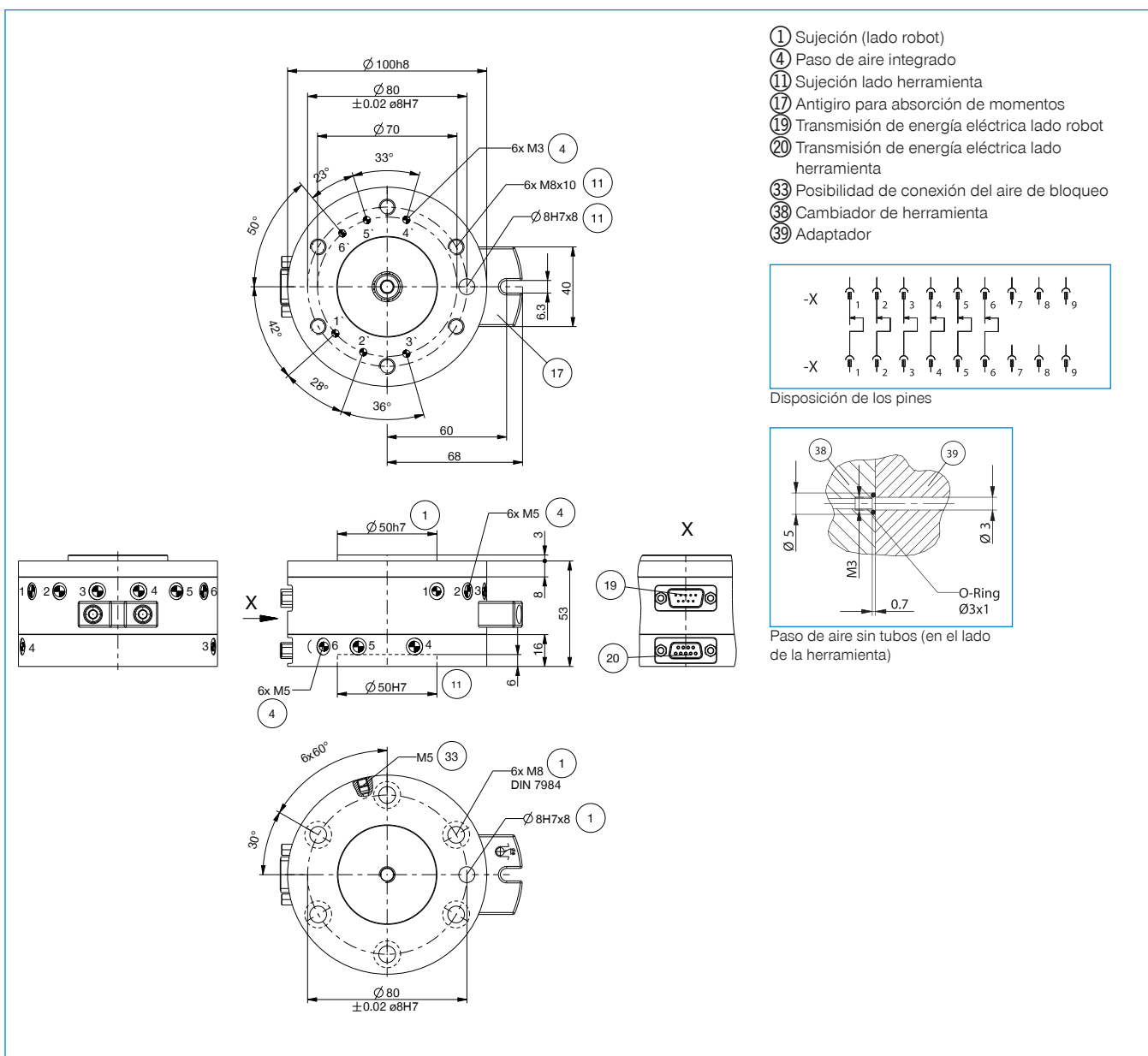
ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM5
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
	DVR80I6
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80
Alimentación neumática [Cantidad]*	6
Pasos eléctricos	6 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	6
Tensión máx. [V]	250
Aceleración máx. [m/s ²]	22
Revoluciones máximas	120
Revoluciones máximas [°/s]	720
Concentricidad +/- [mm]	0.03
Excentricidad +/- [mm]	0.03
Par de giro continuo [Nm]	2
Momento de arranque [Nm]	3
Presión de servicio máx. [bar]	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	27
Protección según IEC 60529	IP64
Peso [kg]	2

*Es posible vacío



DISTRIBUIDORES DE GIRO

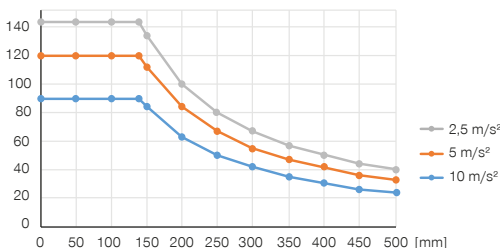
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR100

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



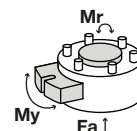
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912080169



4 [pieza]
Junta tórica
COR0070150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



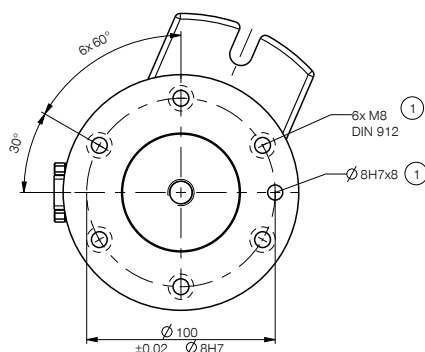
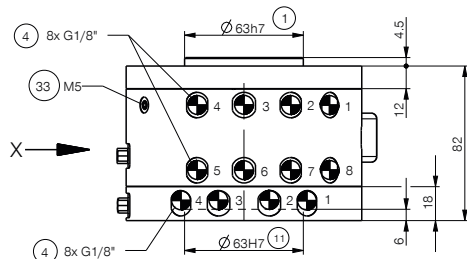
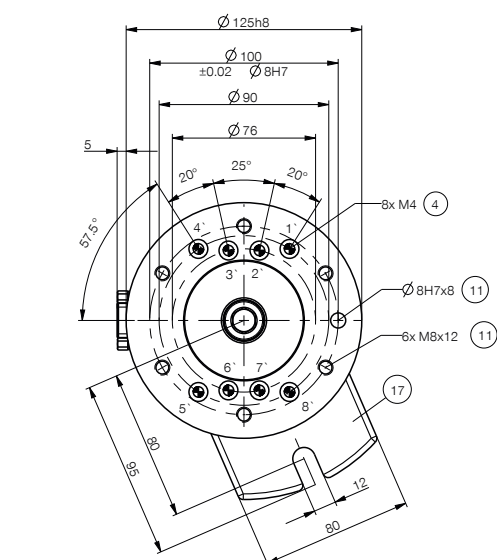
ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



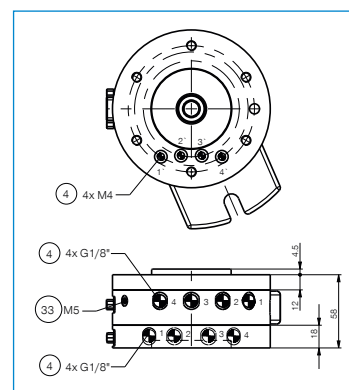
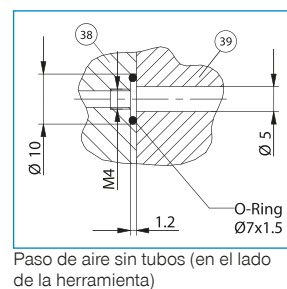
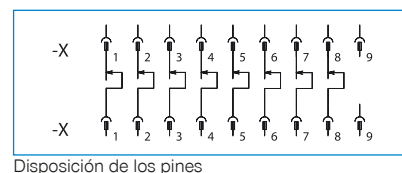
WV1-8X8
Racores angulares

Referencia	► Datos técnicos	
	DVR100I4	DVR100I8
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Alimentación neumática [Cantidad]*	4	8
Pasos eléctricos	8 polos	8 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	6	6
Tensión máx. [V]	250	250
Aceleración máx. [m/s ²]	20	20
Revoluciones máximas	100	100
Revoluciones máximas [°/s]	600	600
Concentricidad +/- [mm]	0.04	0.04
Excentricidad +/- [mm]	0.04	0.04
Par de giro continuo [Nm]	2	4
Momento de arranque [Nm]	4	6
Presión de servicio máx. [bar]	10	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	86	100
Protección según IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	3.8	4.5

*Es posible vacío



- ① Sujeción (lado robot)
- ④ Paso de aire integrado
- ⑪ Sujeción lado herramienta
- ⑰ Antigiro para absorción de momentos
- ⑲ Transmisión de energía eléctrica lado robot
- ⑳ Transmisión de energía eléctrica lado herramienta
- ③③ Posibilidad de conexión del aire de bloqueo
- ③⑧ Cambiador de herramienta
- ③⑨ Adaptador



DISTRIBUIDORES DE GIRO

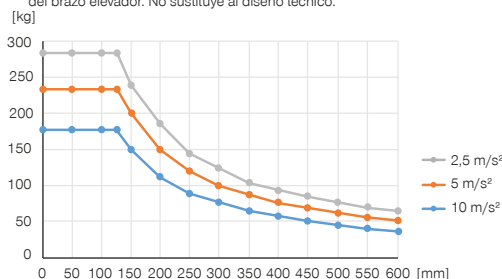
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR125

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



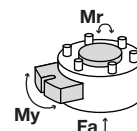
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984100209



4 [pieza]
Junta tórica
COR0070150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



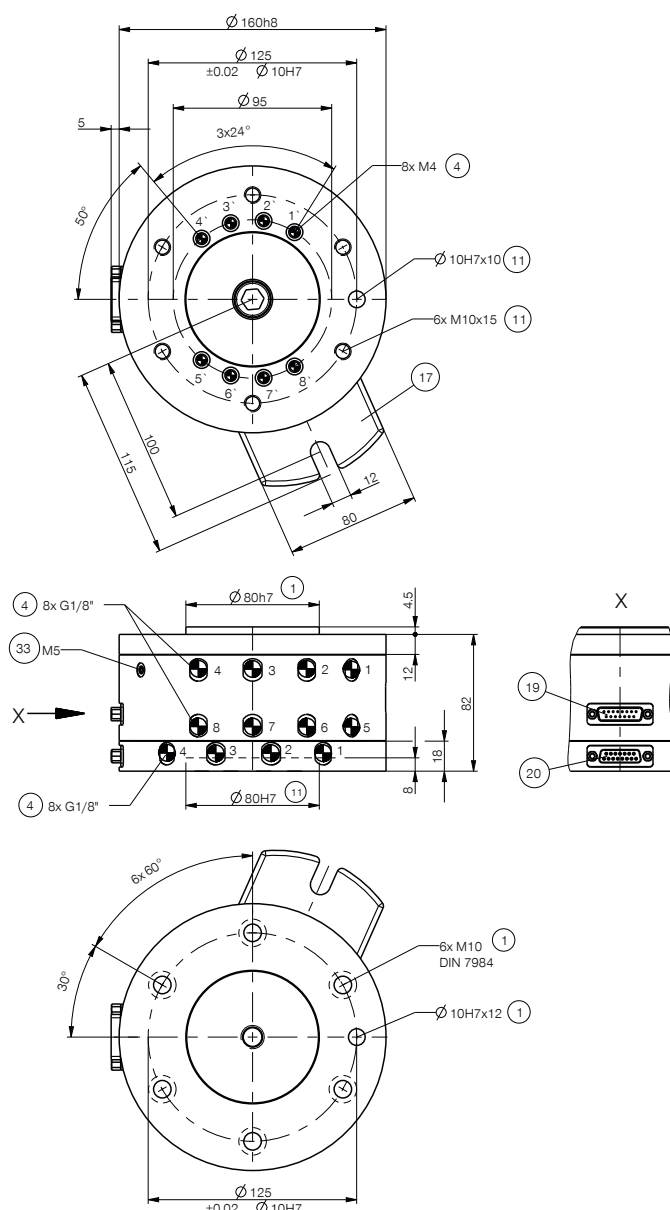
ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



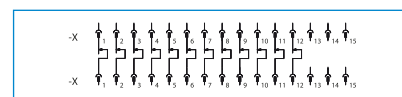
WV1-8X8
Racores angulares

Referencia	► Datos técnicos	
	DVR125I4	DVR125I8
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Alimentación neumática [Cantidad]*	4	8
Pasos eléctricos	12 polos	12 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	6	6
Tensión máx. [V]	250	250
Aceleración máx. [m/s ²]	20	20
Revoluciones máximas	100	100
Revoluciones máximas [°/s]	600	600
Concentricidad +/- [mm]	0.05	0.05
Excentricidad +/- [mm]	0.05	0.05
Par de giro continuo [Nm]	4	5
Momento de arranque [Nm]	5	6
Presión de servicio máx. [bar]	10	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	220	225
Protección según IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	5.9	7.1

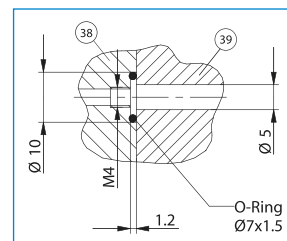
*Es posible vacío



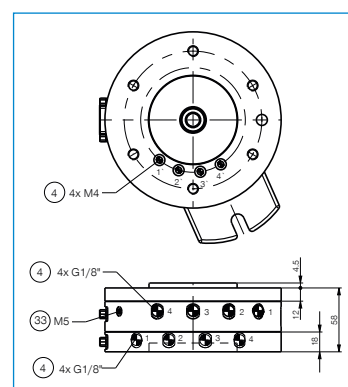
- ① Sujeción (lado robot)
- ④ Paso de aire integrado
- ⑪ Sujeción lado herramienta
- ⑰ Antigiro para absorción de momentos
- ⑲ Transmisión de energía eléctrica lado robot
- ⑳ Transmisión de energía eléctrica lado herramienta
- ③③ Posibilidad de conexión del aire de bloqueo
- ③⑧ Cambiador de herramienta
- ③⑨ Adaptador



Disposición de los pines



Paso de aire sin tubos (en el lado de la herramienta)



DISTRIBUIDORES DE GIRO

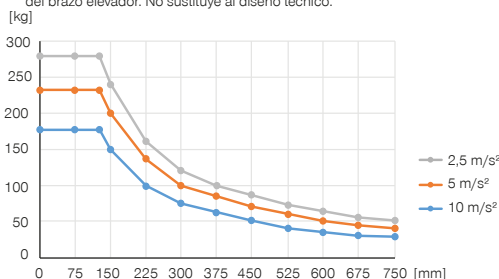
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR160

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



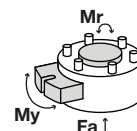
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984100209



4 [pieza]
Junta tórica
COR0070150

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



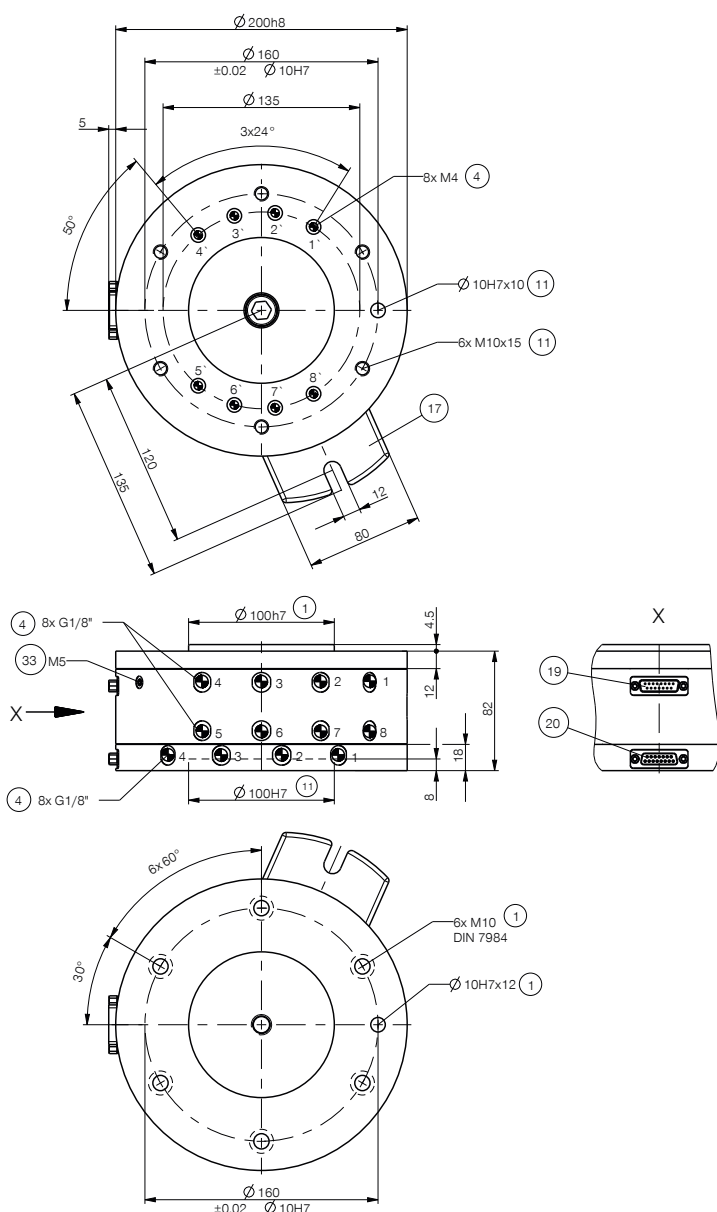
ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



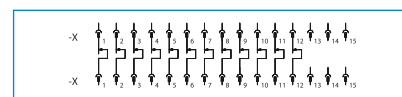
WV1-8X8
Racores angulares

Referencia	► Datos técnicos	
	DVR160I4	DVR160I8
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Alimentación neumática [Cantidad]*	4	8
Pasos eléctricos	12 polos	12 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	6	6
Tensión máx. [V]	250	250
Aceleración máx. [m/s ²]	20	20
Revoluciones máximas	100	100
Revoluciones máximas [°/s]	600	600
Concentricidad +/- [mm]	0.05	0.05
Excentricidad +/- [mm]	0.05	0.05
Par de giro continuo [Nm]	4	5
Momento de arranque [Nm]	5	6
Presión de servicio máx. [bar]	10	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm ²]	480	580
Protección según IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	9.1	11

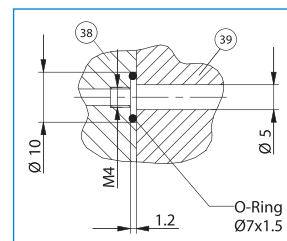
*Es posible vacío



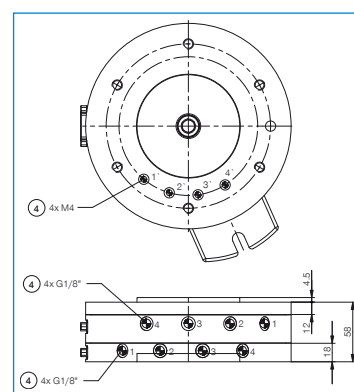
- ① Sujeción (lado robot)
- ④ Paso de aire integrado
- ⑪ Sujeción lado herramienta
- ⑰ Antigiro para absorción de momentos
- ⑲ Transmisión de energía eléctrica lado robot
- ⑳ Transmisión de energía eléctrica lado herramienta
- ③③ Posibilidad de conexión del aire de bloqueo
- ③⑧ Cambiador de herramienta
- ③⑨ Adaptador



Disposición de los pines



Paso de aire sin tubos (en el lado de la herramienta)



DISTRIBUIDORES DE GIRO

SERIE DVR1000

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Distribuidor de giro con Ethernet industrial

Sea el primero en poder transmitir en su máquina de forma segura Ethernet industrial a través del anillo interno de rozamiento

► Ocho pasos de aire integrados

Reduzca el desgaste a un mínimo y elimine los cantos conflictivos no definidos de su paquete de tubos para utilizar el espacio de su máquina de forma efectiva

► Doble rodamiento

Los rodamientos de rodillos integrados proporcionan una elevada rigidez y le permiten accionar su robot con la máxima dinámica, aumentando así sus tiempos de ciclo

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN



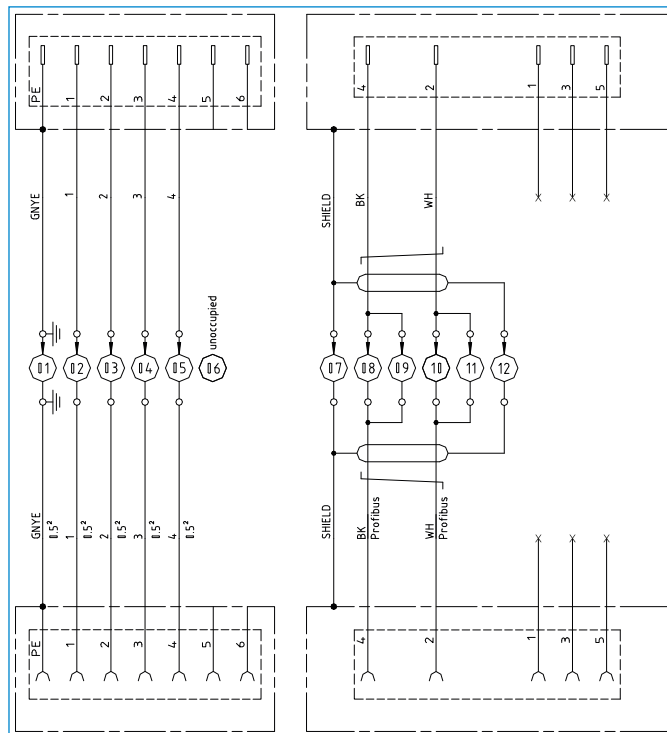
► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

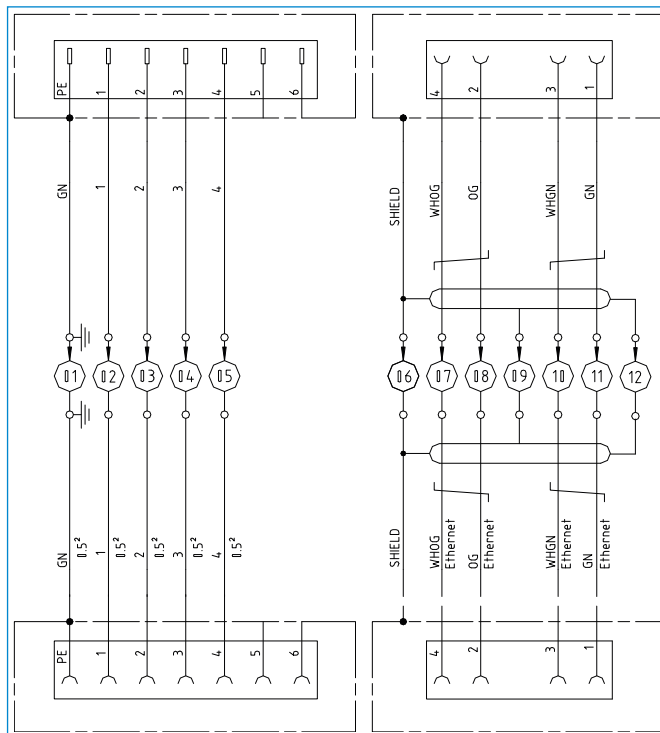
www.zimmer-group.com

▶ ESQUEMA DE CONEXIONES

DVR1125PB



DVR1125PN



► DATOS TÉCNICOS

	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Alimentación neumática	Pasos eléctricos
Tamaño constructivo		[Cantidad]	
DVR1125	TK 125	8	4 polos + PE

► **MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE**



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

DISTRIBUIDORES DE GIRO

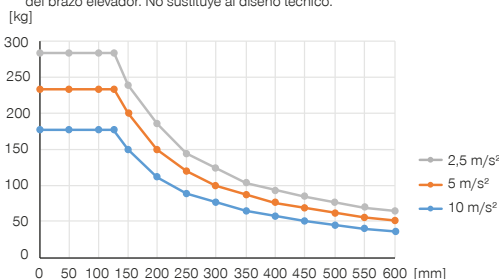
TAMAÑO CONSTRUCTIVO DVR1125

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



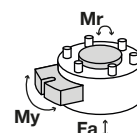
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el distribuidor de giro.



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

► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984100209



8 [pieza]
Junta tórica
COR0070150



1 [pieza]
Junta tórica 145x2,5
COR1450250

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WV1-8X8
Racores angulares

► ACCESORIOS RECOMENDADOS DVR1125PB



CONEXIONES/OTROS



RSTVLM17G07B-B
Conector redondo recto - hembra M17



CONEXIONES/OTROS



RSTVLM17G07S-B
Conector redondo recto - macho M17



► ACCESORIOS RECOMENDADOS DVR1125PN



CONEXIONES/OTROS



CSTE01156
Conector recto - macho M12



CONEXIONES/OTROS



RSTVLM17G07B-B
Conector redondo recto - hembra M17



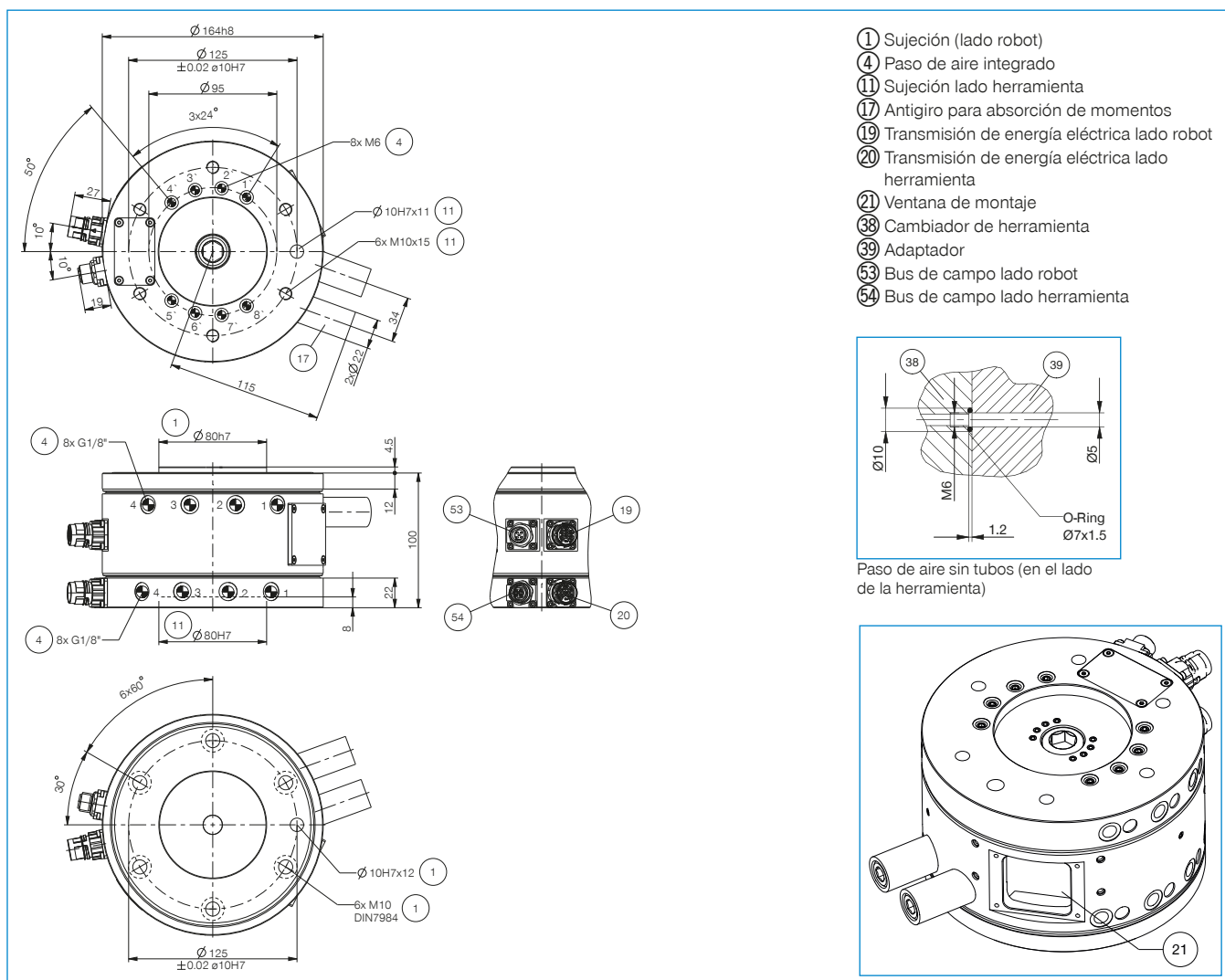
CSTE01157
Conector angular - macho M12

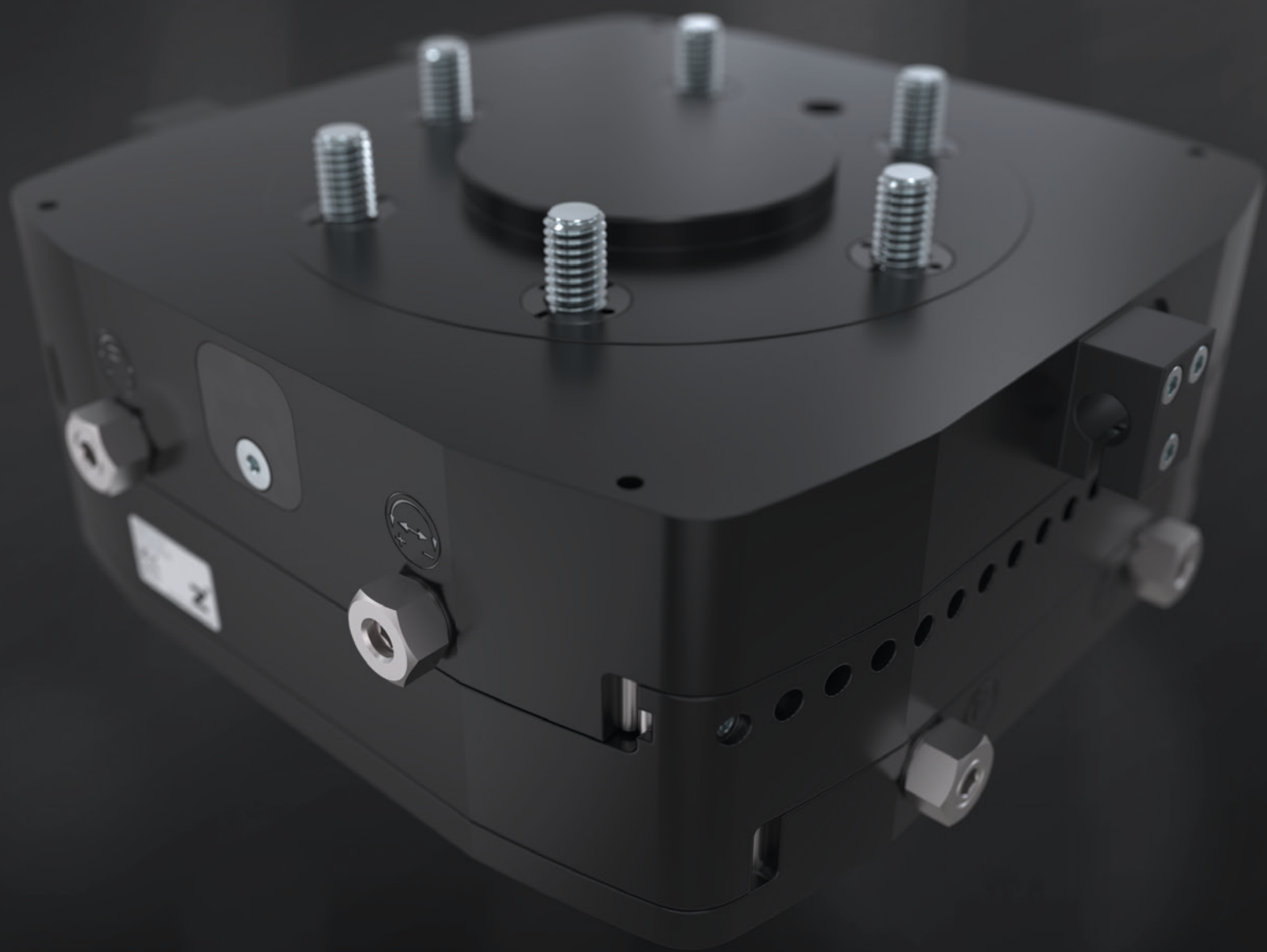


RSTVLM17G07S-B
Conector redondo recto - macho M17



	Datos técnicos	
Referencia	DVR1125PB	DVR1125PN
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Alimentación neumática [Cantidad]	8	8
Caudal por portador [l/min]	290	290
Protocolo de bus	Profibus	Ethernet industrial
Transferencia de datos	12	100
Conexión de bus de campo 53	Clavija, M12, 5 polos, codificación B	Toma, M12, 4 polos, codificación D
Conexión bus de campo 54	Toma, M12, 5 polos, codificación B	Toma, M12, 4 polos, codificación D
Pasos eléctricos	4 polos + PE	4 polos + PE
Conexión a la red eléctrica 19	Clavija, M17, 7 polos	Clavija, M17, 7 polos
Conexión de la fuente de alimentación 20	Toma, M17, 7 polos	Toma, M17, 7 polos
Intensidad de corriente máx. [A]	9	9
Tensión máx. [V]	250	250
Aceleración máx. [m/s²]	20	20
Revoluciones máximas	100	100
Revoluciones máximas [°/s]	600	600
Concentricidad +/- [mm]	0.05	0.05
Excentricidad +/- [mm]	0.05	0.05
Par de giro continuo [Nm]	4	4
Momento de arranque [Nm]	5	5
Presión de servicio máx. [bar]	10	10
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	370	370
Protección según IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	8.5	8.5





COMPENSADORES DE EJES

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



7

COMPENSADORES DE EJES

102 - 161

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

7

Vista general de las series / Compensadores de ejes

COMPENSADORES DE EJES

SERIE FGR

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Proceso de ensamblaje suave

La suavidad de marcha le permite ejecutar a usted mismo los procesos de ensamblaje más delicados en el menor tiempo

► Cilindros neumáticos de simple efecto

Para un accionamiento sencillo y una reducción en los costes de colocación de tubos flexibles

► Posibilidad de fijación centrada y excéntrica

Para obtener un proceso óptimo, puede bloquear la posición centrada o descentrada, según necesidad

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

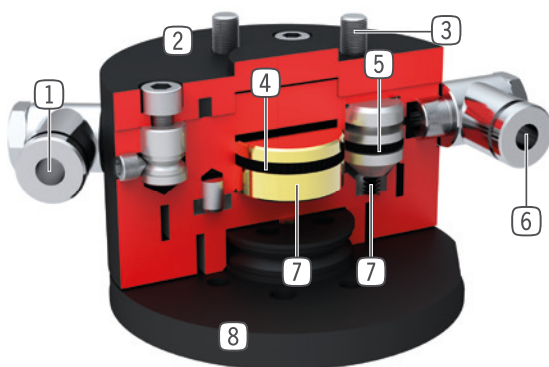


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- 1 **Abastecimiento de energía**
- centrar
- 2 **Carcasa robusta y ligera**
- Aleación de aluminio anodizado duro
- 3 **Brida de sujeción a robot**
- círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- 4 **Accionamiento de la fijación excéntrica**
- cilindro neumático de simple efecto con disco de fricción
- 5 **Accionamiento del centraje**
- tres cilindros neumáticos de simple efecto con émbolo cónico, separados 120°
- 6 **Abastecimiento de energía**
- fijación excéntrica
- 7 **Transmisión de fuerza**
- directamente y sin pérdidas a través de un cono/disco de fricción
- 8 **Compensación**
- precisión de posicionamiento libre de fuerzas
- hasta +/- 4mm de recorrido de ajuste

► DATOS TÉCNICOS

	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Fuerza de sujeción centrada	Fuerza de sujeción descentrada
Tamaño constructivo		[N]	[N]
FGR1040	TK 40	120	50
FGR1050	TK 50	250	140

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

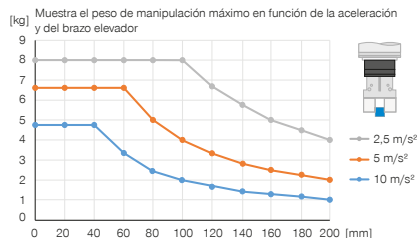
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO FGR1040

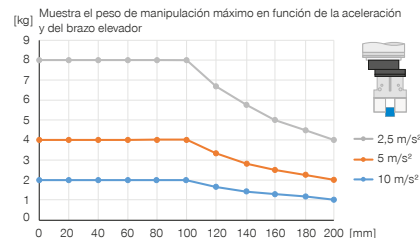
ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada



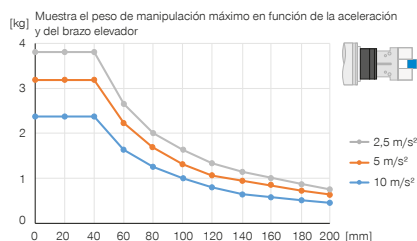
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos

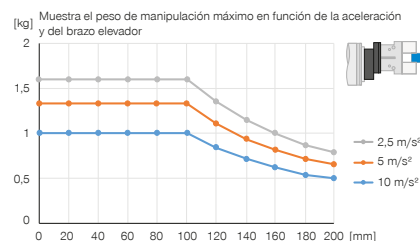


Mr [Nm]	5
My [Nm]	10
Fa [N]	1000

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada



INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060129

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto

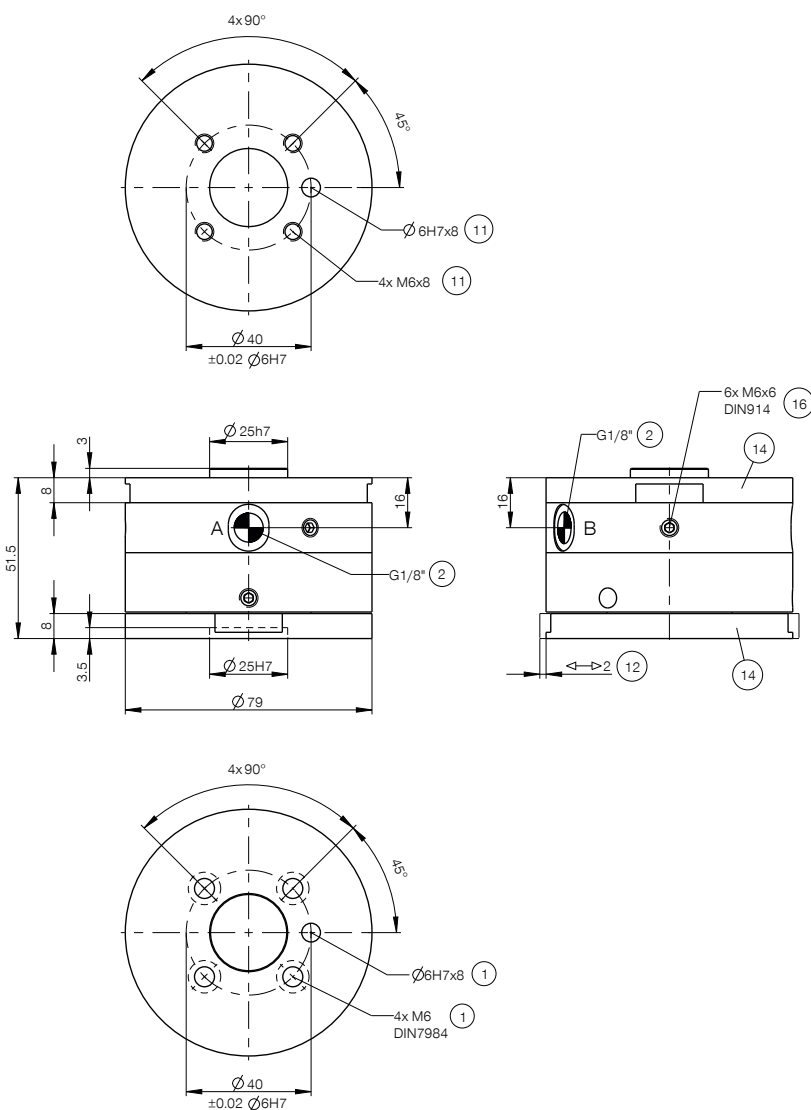


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WV1-8X8
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
	FGR1040
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Ángulo de rotación máx. [°]	12
Fuerza de sujeción centrada [N]	120
Fuerza de sujeción descentrada [N]	50
Presión de servicio [bar]	4 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	0.84



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ⑪ Sujeción lado herramienta
- ⑫ Compensación de posicionamiento
- ⑭ Placa adaptadora
- ⑯ Sujeción placa adaptadora
- Ⓐ Toma de aire (fijación excéntrica)
- Ⓑ Toma de aire (centraje)

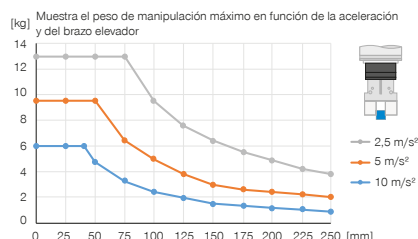
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO FGR1050

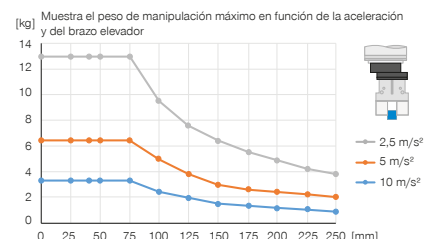
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

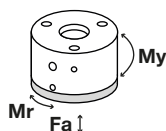


► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada



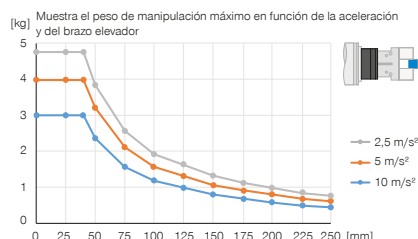
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos

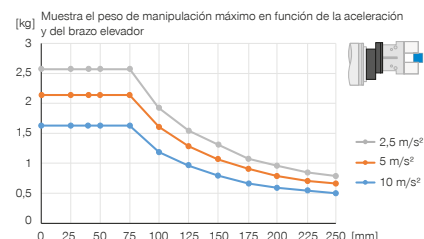


Mr [Nm]	6
My [Nm]	13
Fa [N]	1000

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912060149

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto

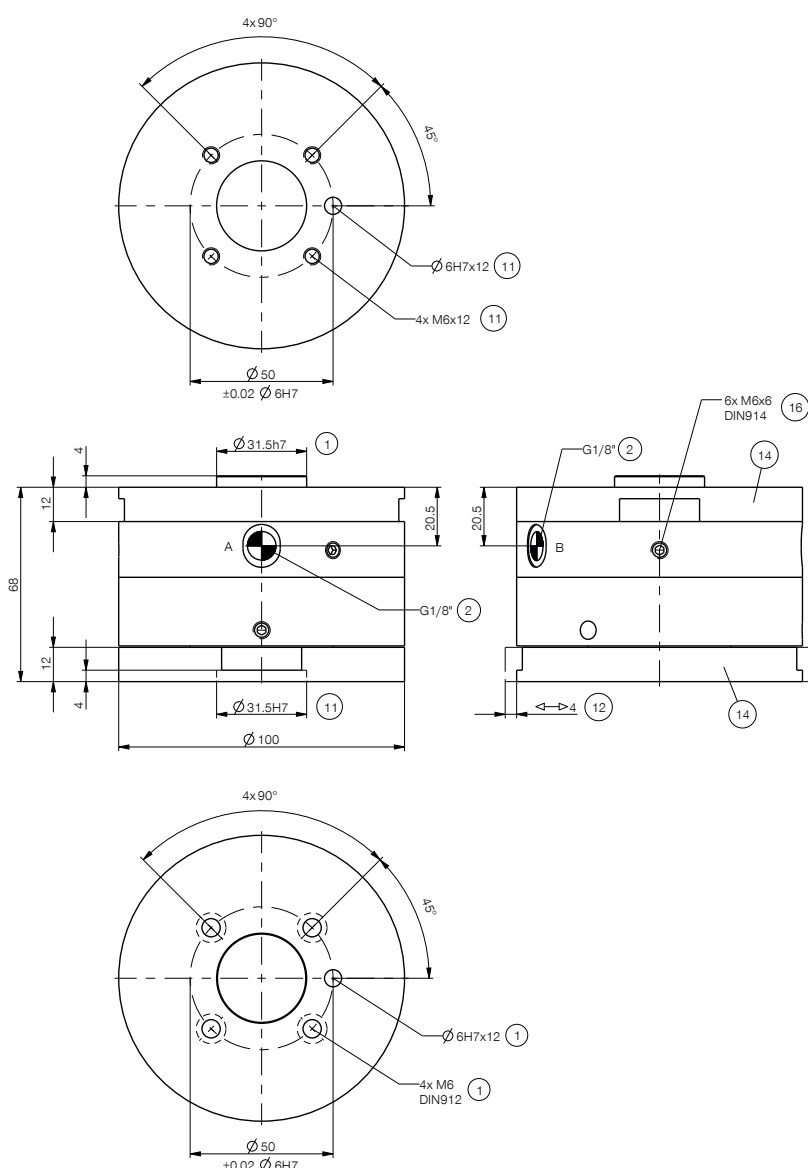


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WV1-8X8
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Desviación horizontal +/- [mm]	4
Ángulo de rotación máx. [°]	9
Fuerza de sujeción centrada [N]	250
Fuerza de sujeción descentrada [N]	140
Presión de servicio [bar]	4 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	1.8

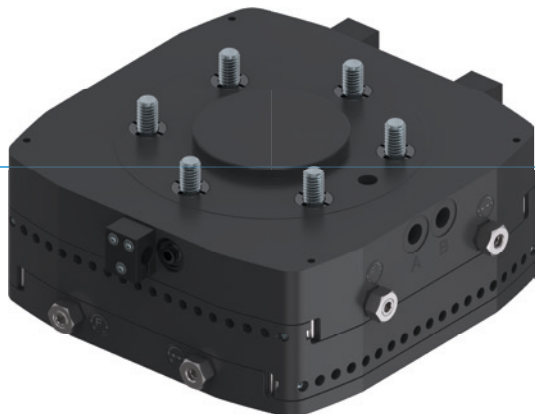


- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ⑪ Sujeción lado herramienta
- ⑫ Compensación de posicionamiento
- ⑭ Placa adaptadora
- ⑯ Sujeción placa adaptadora
- A Toma de aire (fijación excéntrica)
- B Toma de aire (centraje)

COMPENSADORES DE EJES

SERIE XYR1000

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Fuerza de ajuste y recorrido ajustables

Por medio de tornillos de regulación puede adaptar perfectamente a su aplicación las características del ajuste en el menor tiempo posible

► De construcción plana

Este tipo de construcción reduce al mínimo la carga de momentos para los robots y permite emplear tamaños menores y más económicos

► Posibilidad de fijación centrada y excéntrica

Según los requisitos, puede fijar la posición de ajuste o bloquearla centrada. Una ayuda para optimizar el proceso

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

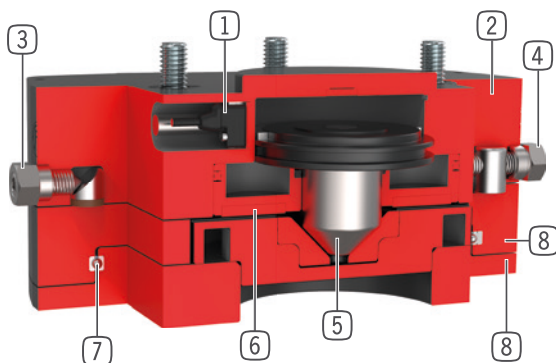


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- 1 Detección de la posición del émbolo**
 - a través de detector magnético
 - se puede suministrar como accesorio
- 2 Carcasa robusta y ligera**
 - Aleación de aluminio anodizado duro
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
 - altura constructiva mínima
- 3 Fuerza de compensación**
 - ajustable a través de tornillo de regulación
- 4 Recorrido de ajuste**
 - ajustable de forma continua (a partir del tamaño 1063)
- 5 Émbolo de enclavamiento**
 - de forma céntrica a través de émbolo cónico
- 6 Enclavamiento excéntrico**
 - a través de émbolo neumático con disco de fricción
- 7 Guía lineal**
 - para la absorción de elevadas fuerzas y momentos
- 8 Placa de compensación**
 - para la compensación de errores de posición en la dirección XY

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Carrera X/Y nivel +/- [mm]	Fuerza de sujeción centrada [N]	Fuerza de sujeción descentrada [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

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

COMPENSADORES DE EJES

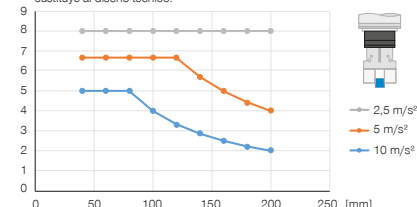
TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1040

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



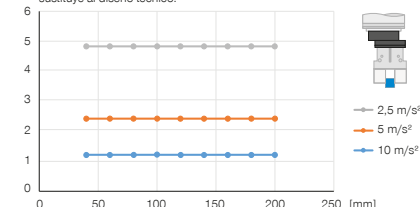
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



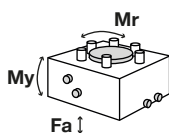
► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

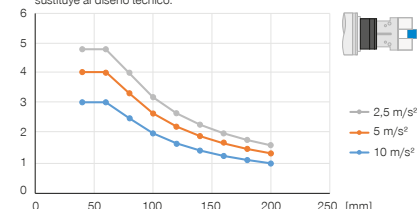
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

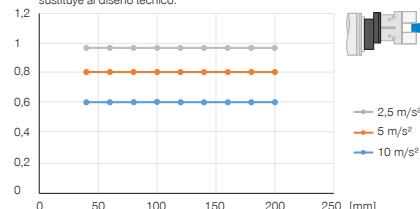
► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060149

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



SEÑAL



ZUB109817
Detección magn. posición émbolo

COMPENSADORES DE EJES

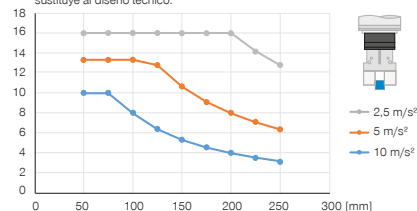
TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1050

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



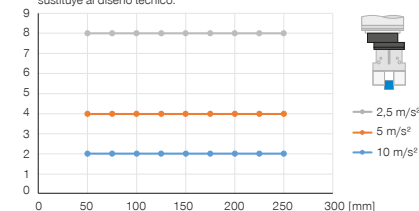
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



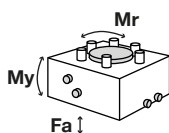
► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

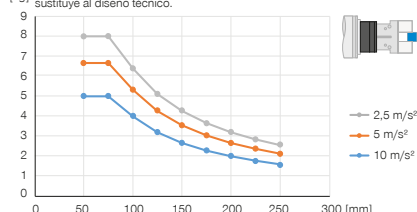
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

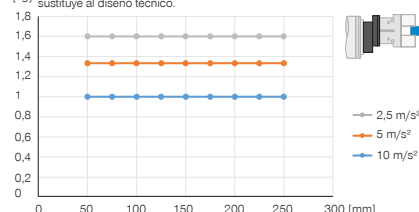
► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060149

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



SEÑAL



ZUB109835
Detección magn. posición émbolo

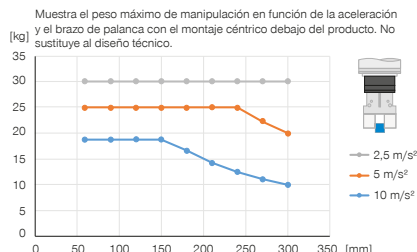
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1063

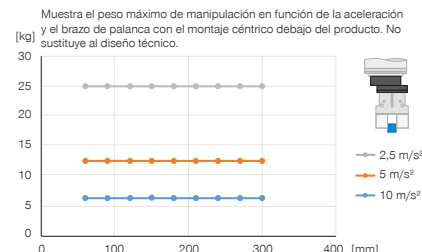
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

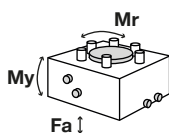


► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada



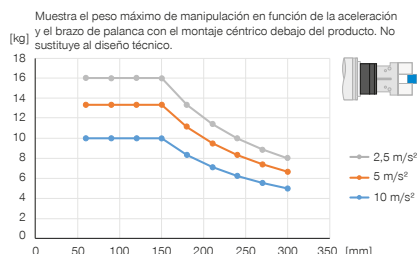
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos

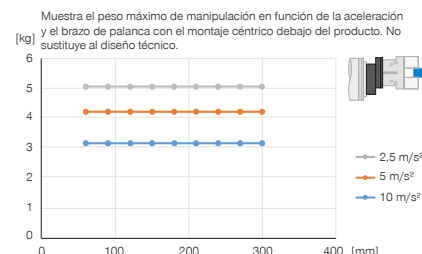


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	750

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



3 [pieza]
Soporte de detector
KB8K



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060149

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



SEÑAL



KHA1000-8
Detección alternativa



SEÑAL



NJ8-E2
Detector inductivo - Cable 5 m

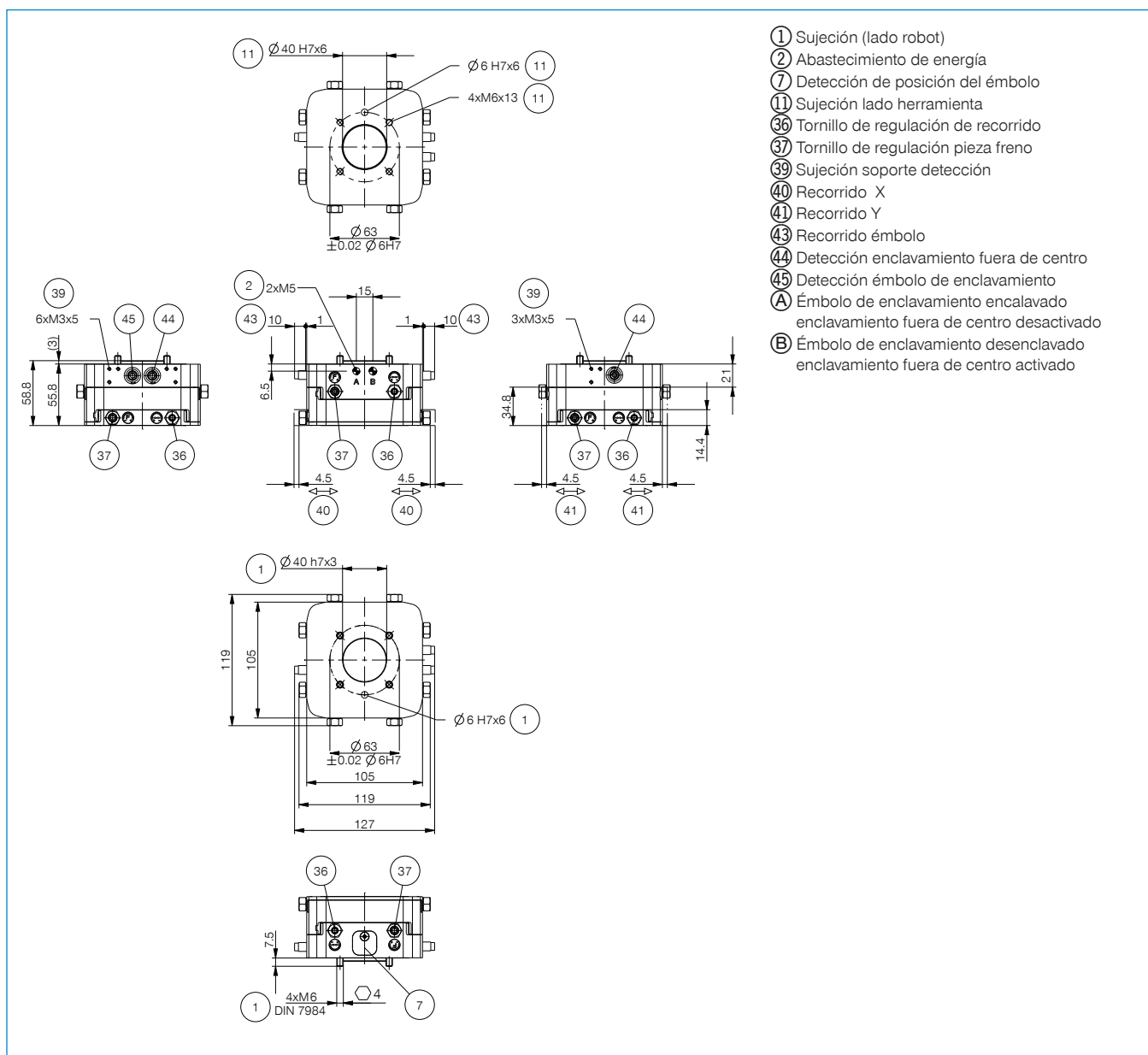


NJ8-E2S
Detector inductivo - Conector M8



ZUB109833
Detección magn. posición émbolo

Referencia	Datos técnicos
	XYR1063-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63
Carrera X/Y nivel +/- [mm]	4.5
Fuerza de sujeción centrada [N]	400
Fuerza de sujeción descentrada [N]	125
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo centrado [cm³]	16
Volumen de cilindro por ciclo descentrado [cm³]	9
Momento de inercia [kgcm²]	32.8
Peso [kg]	1.7



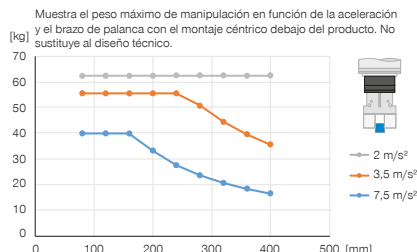
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1080

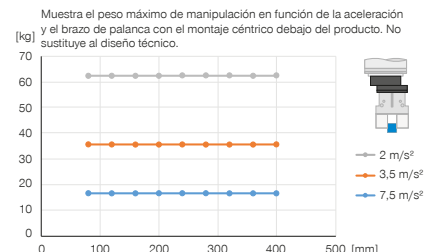
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

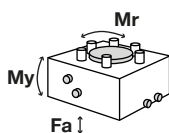


► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada



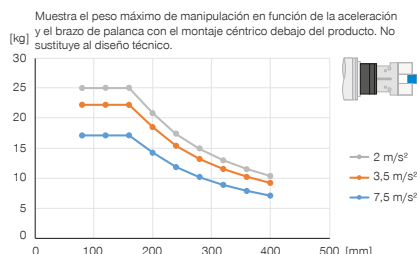
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos

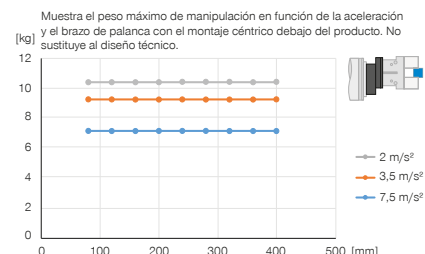


Mr [Nm]	100
My [Nm]	100
Fa [N]	1500

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



3 [pieza]
Soporte de detector
KB8K



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984080229

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



NJ8-E2
Detector inductivo - Cable 5 m



NJ8-E2S
Detector inductivo - Conector M8



SEÑAL

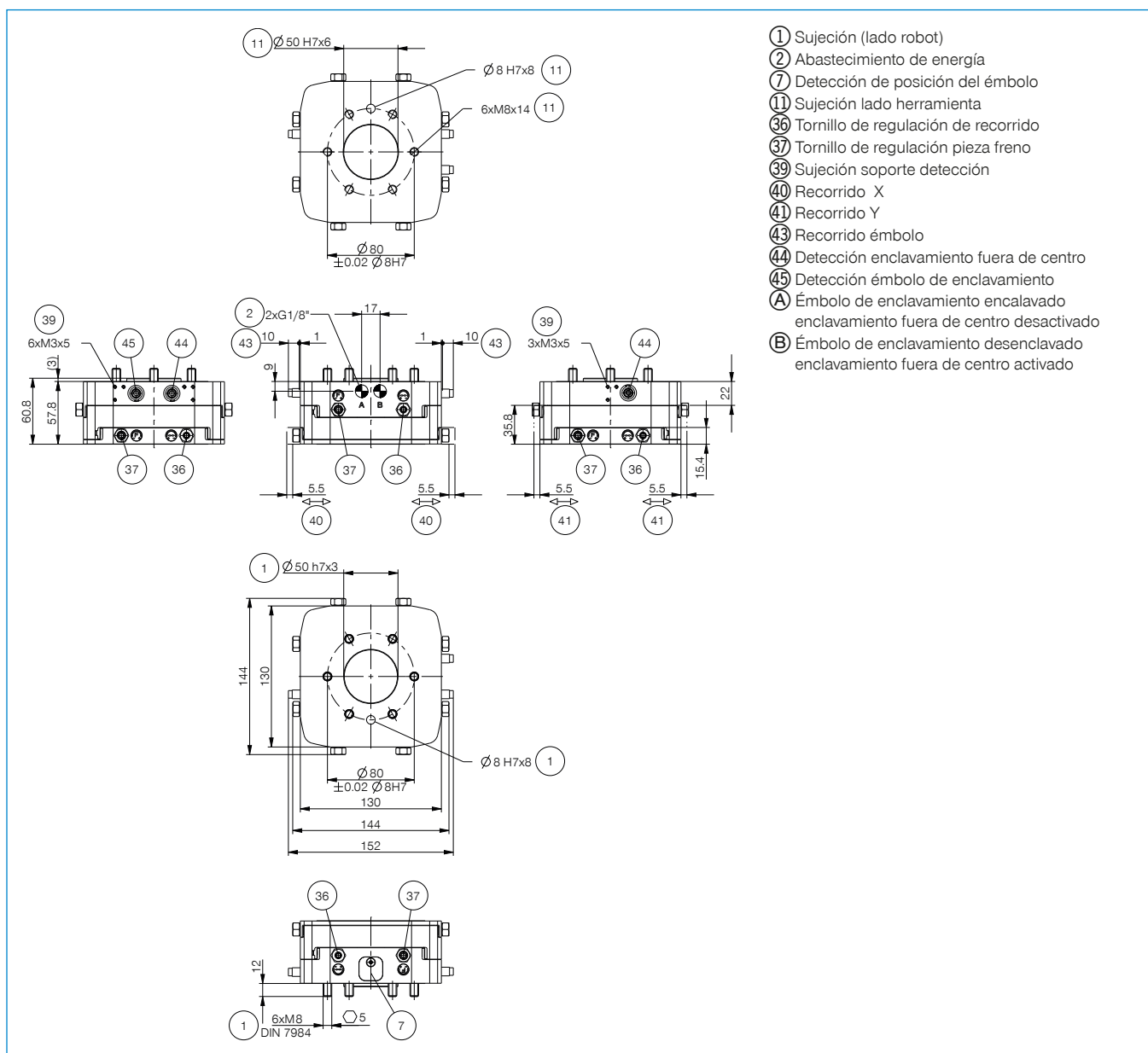


KHA1000-8
Detección alternativa



ZUB109831
Detección magn. posición émbolo

Referencia	Datos técnicos
	XYR1080-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80
Carrera X/Y nivel +/- [mm]	5.5
Fuerza de sujeción centrada [N]	600
Fuerza de sujeción descentrada [N]	250
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo centrado [cm³]	36
Volumen de cilindro por ciclo descentrado [cm³]	21
Momento de inercia [kgcm²]	73.9
Peso [kg]	2.7



COMPENSADORES DE EJES

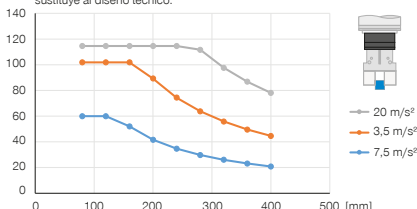
TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1100

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



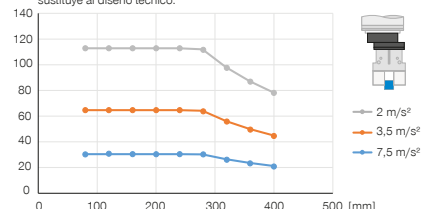
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



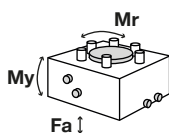
► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

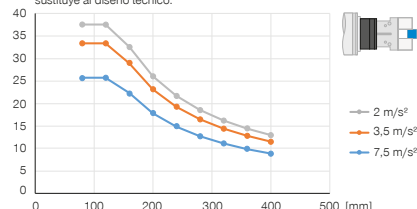
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

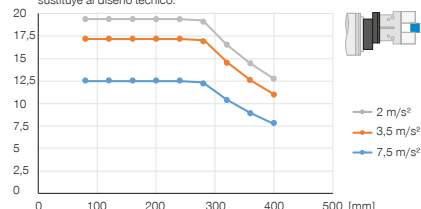
► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



3 [pieza]
Soporte de detector
KB8K



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984080229

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



NJ8-E2
Detector inductivo - Cable 5 m



NJ8-E2S
Detector inductivo - Conector M8



SEÑAL

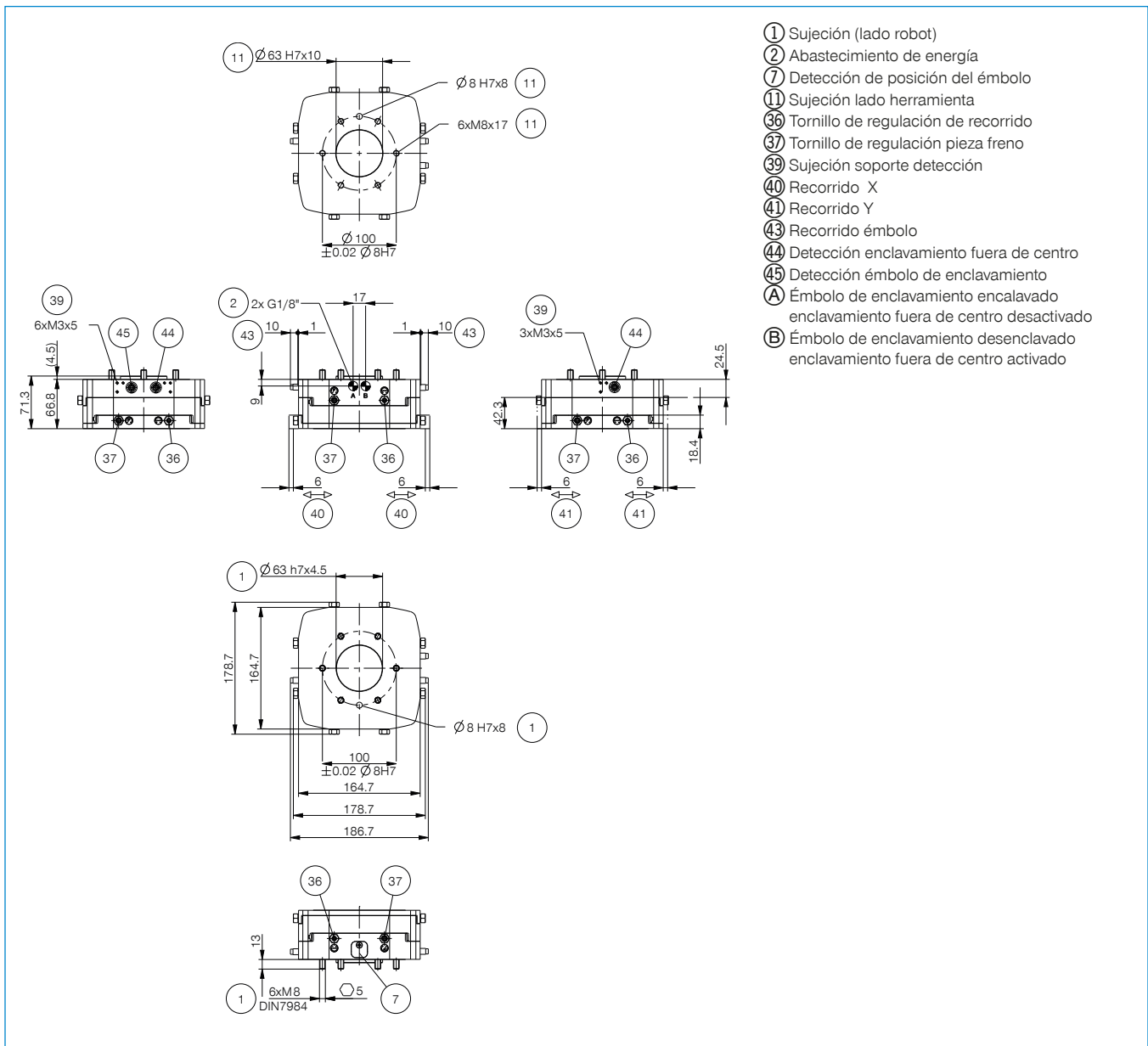


KHA1000-8
Detección alternativa



ZUB109829
Detección magn. posición émbolo

Referencia	Datos técnicos
	XYR1100-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 100
Carrera X/Y nivel +/- [mm]	6.0
Fuerza de sujeción centrada [N]	900
Fuerza de sujeción descentrada [N]	450
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo centrado [cm ³]	65
Volumen de cilindro por ciclo descentrado [cm ³]	42
Momento de inercia [kgcm ²]	204.0
Peso [kg]	4.6



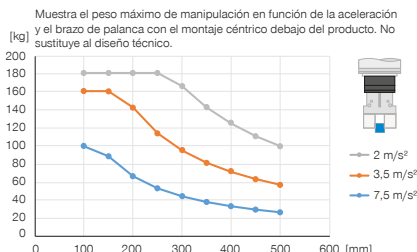
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1125

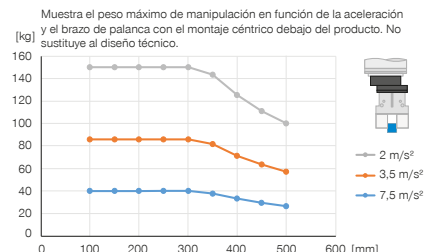
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

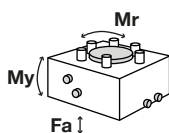


► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada



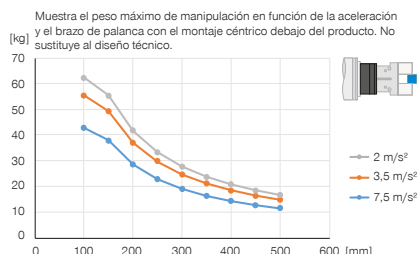
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos

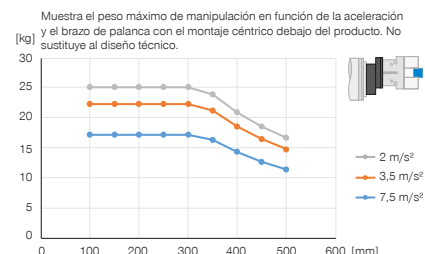


Mr [Nm]	200
My [Nm]	200
Fa [N]	4350

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



3 [pieza]
Soporte de detector
KB8K



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984100309

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



NJ8-E2
Detector inductivo - Cable 5 m



NJ8-E2S
Detector inductivo - Conector M8



SEÑAL

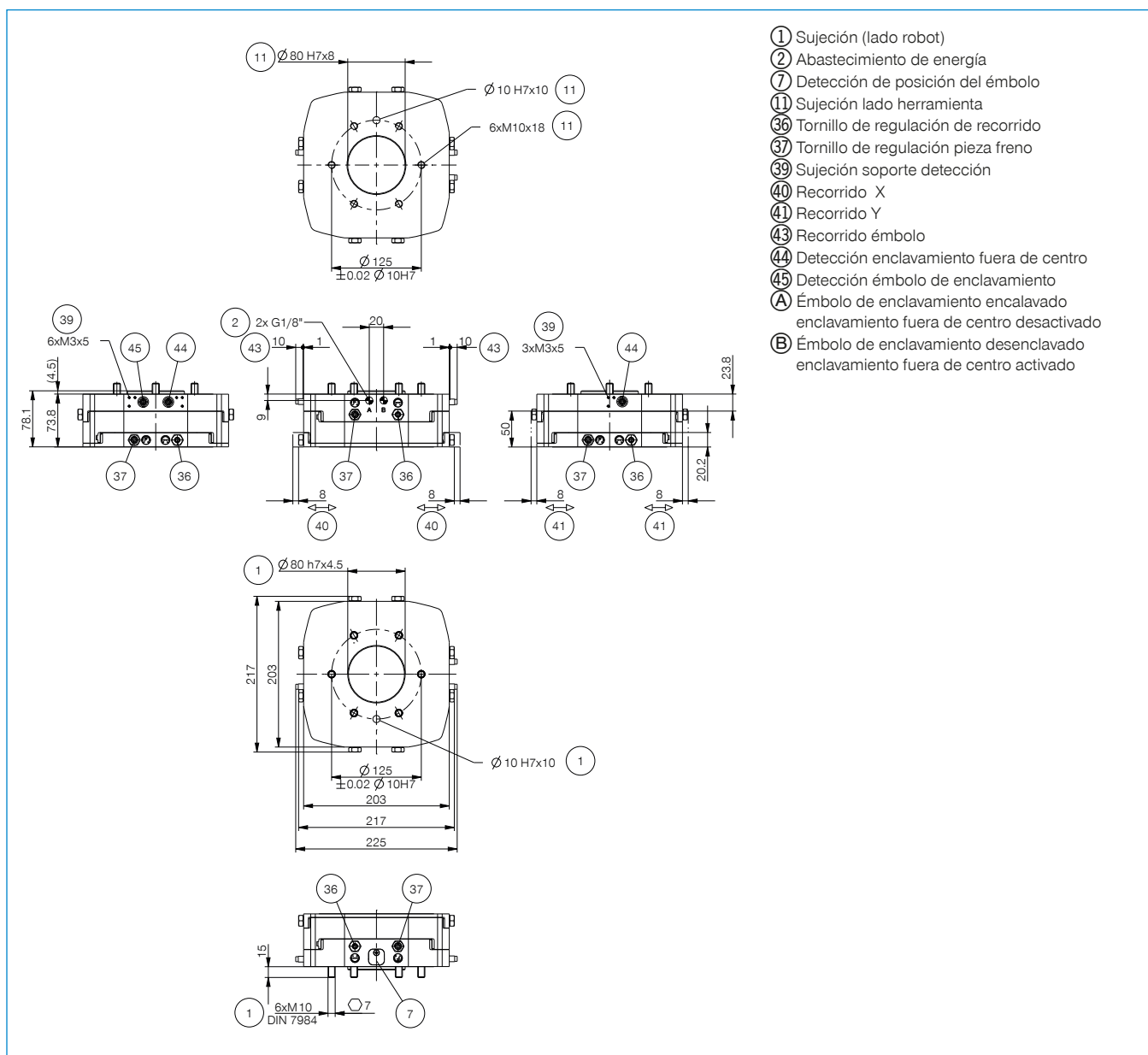


KHA1000-8
Detección alternativa



ZUB109826
Detección magn. posición émbolo

Referencia	Datos técnicos
	XYR1125-B
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125
Carrera X/Y nivel +/- [mm]	8.0
Fuerza de sujeción centrada [N]	1500
Fuerza de sujeción descentrada [N]	600
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo centrado [cm³]	113
Volumen de cilindro por ciclo descentrado [cm³]	64
Momento de inercia [kgcm²]	506.0
Peso [kg]	7.9



COMPENSADORES DE EJES

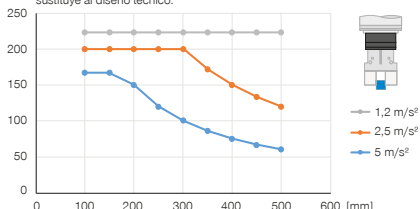
TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1160

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



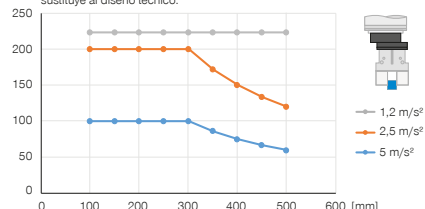
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



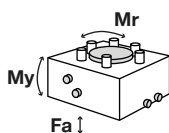
► Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

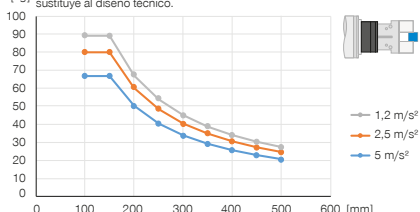
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

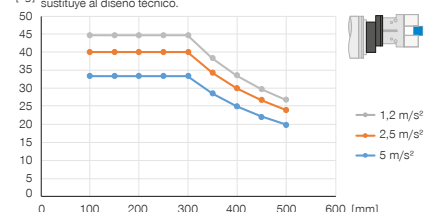
► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada

Muestra el peso máximo de manipulación en función de la aceleración y el brazo de palanca con el montaje céntrico debajo del producto. No sustituye al diseño técnico.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



3 [pieza]
Soporte de detector
KB8K



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984100309

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



NJ8-E2
Detector inductivo - Cable 5 m



NJ8-E2S
Detector inductivo - Conector M8



SEÑAL



KHA1000-8
Detección alternativa



ZUB109824
Detección magn. posición émbolo

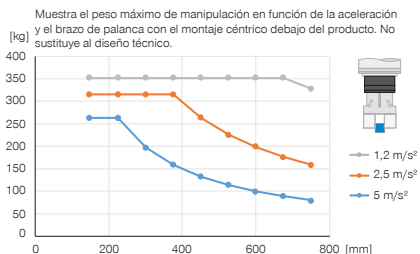
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO XYR1200

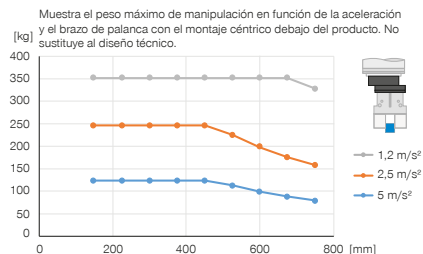
ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

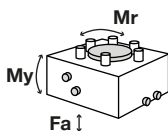


Diseño vertical con fuerza de agarre descentrada



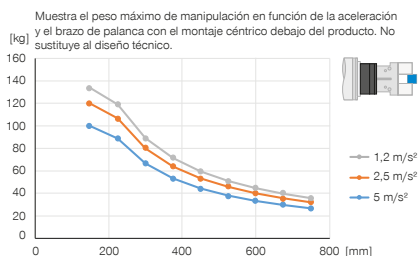
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos

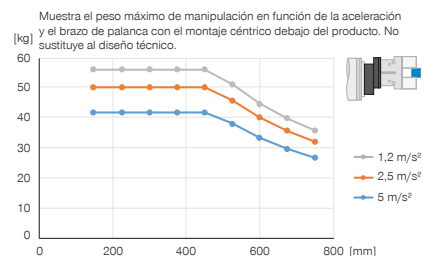


Mr [Nm]	600
My [Nm]	600
Fa [N]	8000

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



Diseño horizontal con fuerza de agarre descentrada



INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



3 [pieza]
Soporte de detector
KB8K



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984120309

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



SEÑAL



KHA1000-8
Detección alternativa



SEÑAL



NJ8-E2
Detector inductivo - Cable 5 m



NJ8-E2S
Detector inductivo - Conector M8



ZUB109821
Detección magn. posición émbolo

COMPENSADORES DE EJES

SERIE ZR1000

▶ VENTAJAS DE PRODUCTO



▶ Sensibilidad de disparo ajustable

Mediante el control de la presión de aire, se puede ajustar de forma óptima la sensibilidad a su aplicación.

▶ Detectores integrados

Cuando se desvía en la dirección Z, el sensor disponible opcionalmente envía dos señales de aprendizaje a la unidad de control.

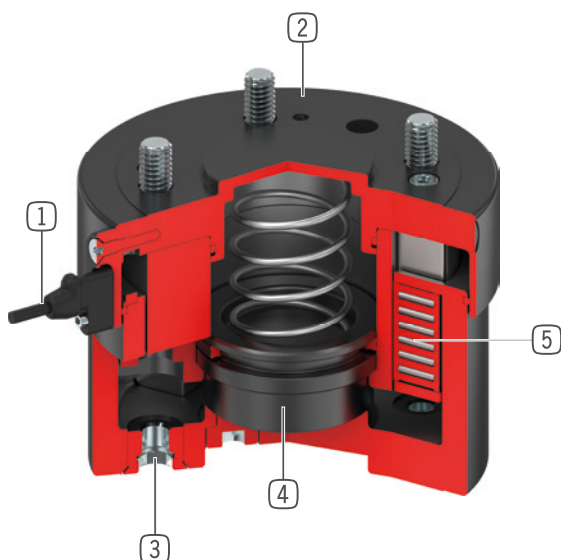
▶ Bloqueo neumático

Tras el accionamiento neumático, la compensación del eje se bloquea en una posición final definida y puede soportar altas cargas dinámicas.

▶ CARACTERÍSTICAS DE LA SERIE

Tamaño constructivo	Versión
ZR1XXX	-A
 1 Mill. de ciclos sin mantenimiento (máx.)	•
 Detector magnético	•
 Protegido contra corrosión	•
 Posibilidad de aire presurizado	•
 IP 40	•

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Detección de la posición del émbolo**
 - a través de detector magnético
 - disponibles opcionalmente como accesorios
- ② **Carcasa robusta y ligera**
 - Aleación de aluminio anodizado duro
 - altura constructiva mínima
 - Grado de protección IP40 de serie
- ③ **Brida de unión**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ④ **Émbolo de enclavamiento**
 - cilindro neumático de simple efecto
 - con muelle integrado
 - bloquea el eje Z
- ⑤ **Guía lineal**
 - para la absorción de elevadas fuerzas y momentos
 - Soportes de guía de acero/acero para una precisión duradera

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Carrera en el eje Z	Fuerza de sujeción	Peso
		[mm]	[N]	[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

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

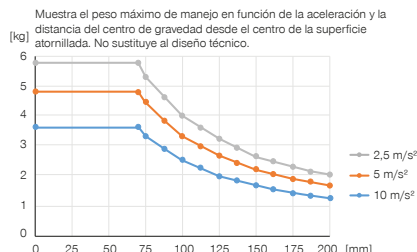
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1040

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Posición de montaje variable



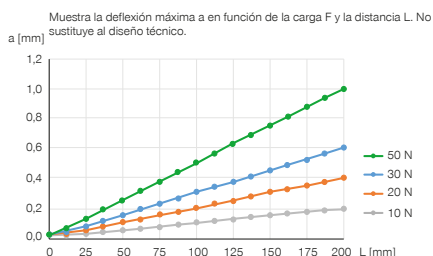
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

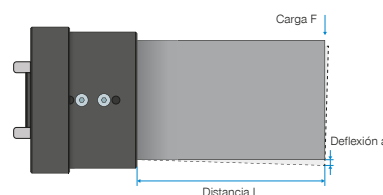


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	20	20
My [Nm]	10	5
Fa [N]	250	250

► Posición de montaje variable



► Deflexión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000035

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



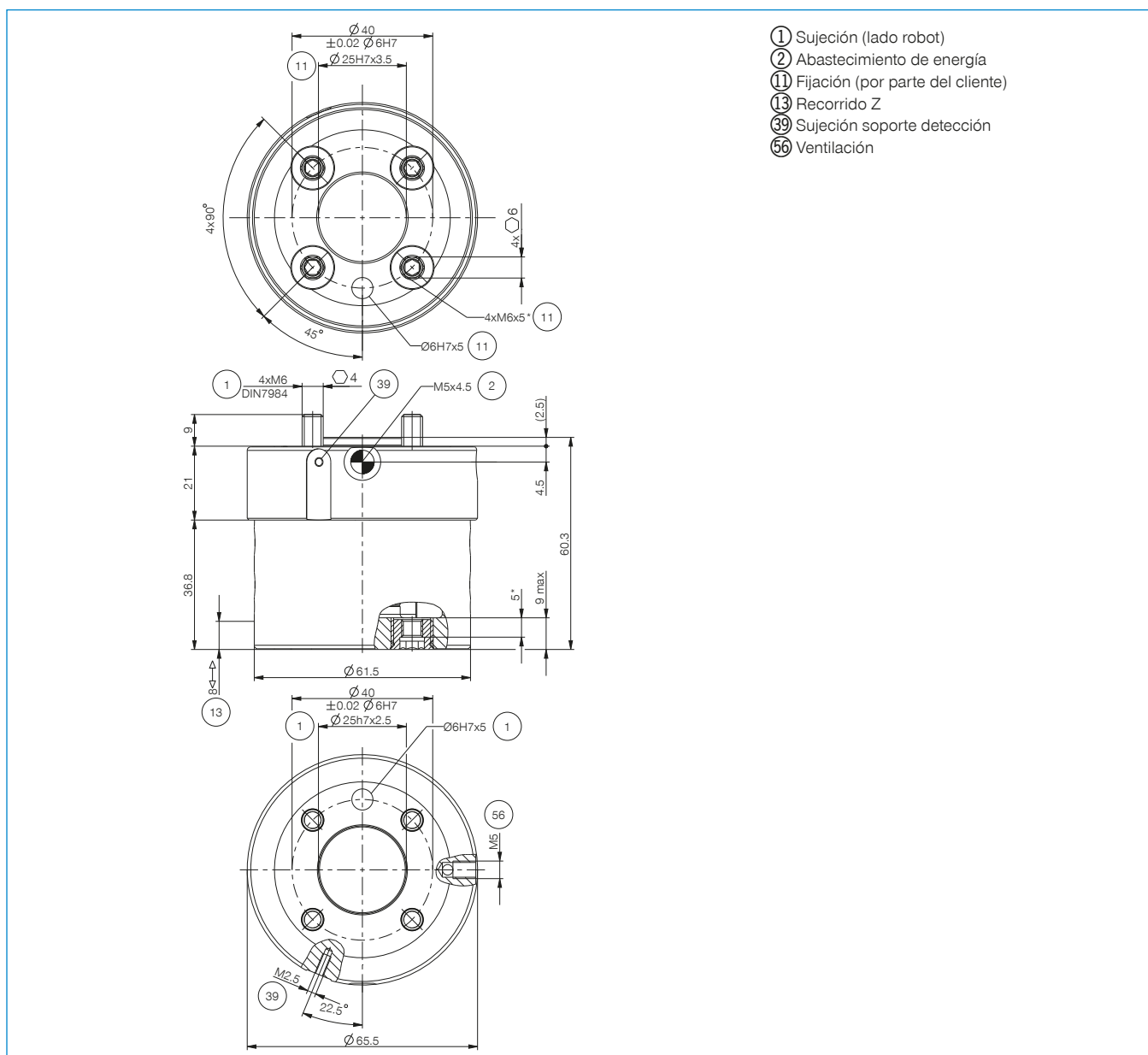
SEÑAL



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Carrera en el eje Z [mm]	8
Fuerza de sujeción [N]	250
Fuerza del muelle [N]	22 ... 29
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	11
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	4
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.52



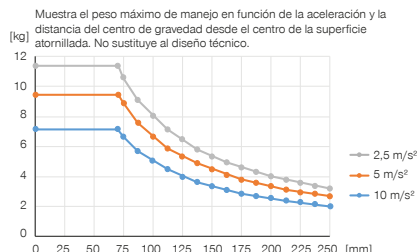
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1050

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Posición de montaje variable



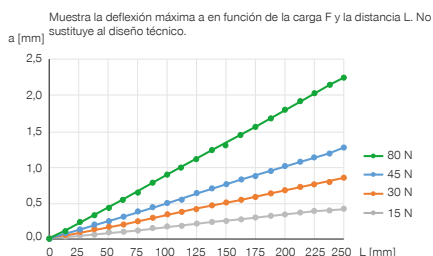
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

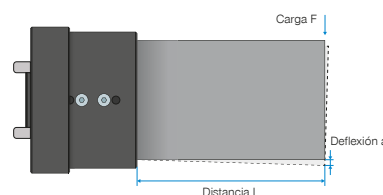


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	40	40
My [Nm]	20	10
Fa [N]	500	500

► Posición de montaje variable



► Deflexión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000035

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



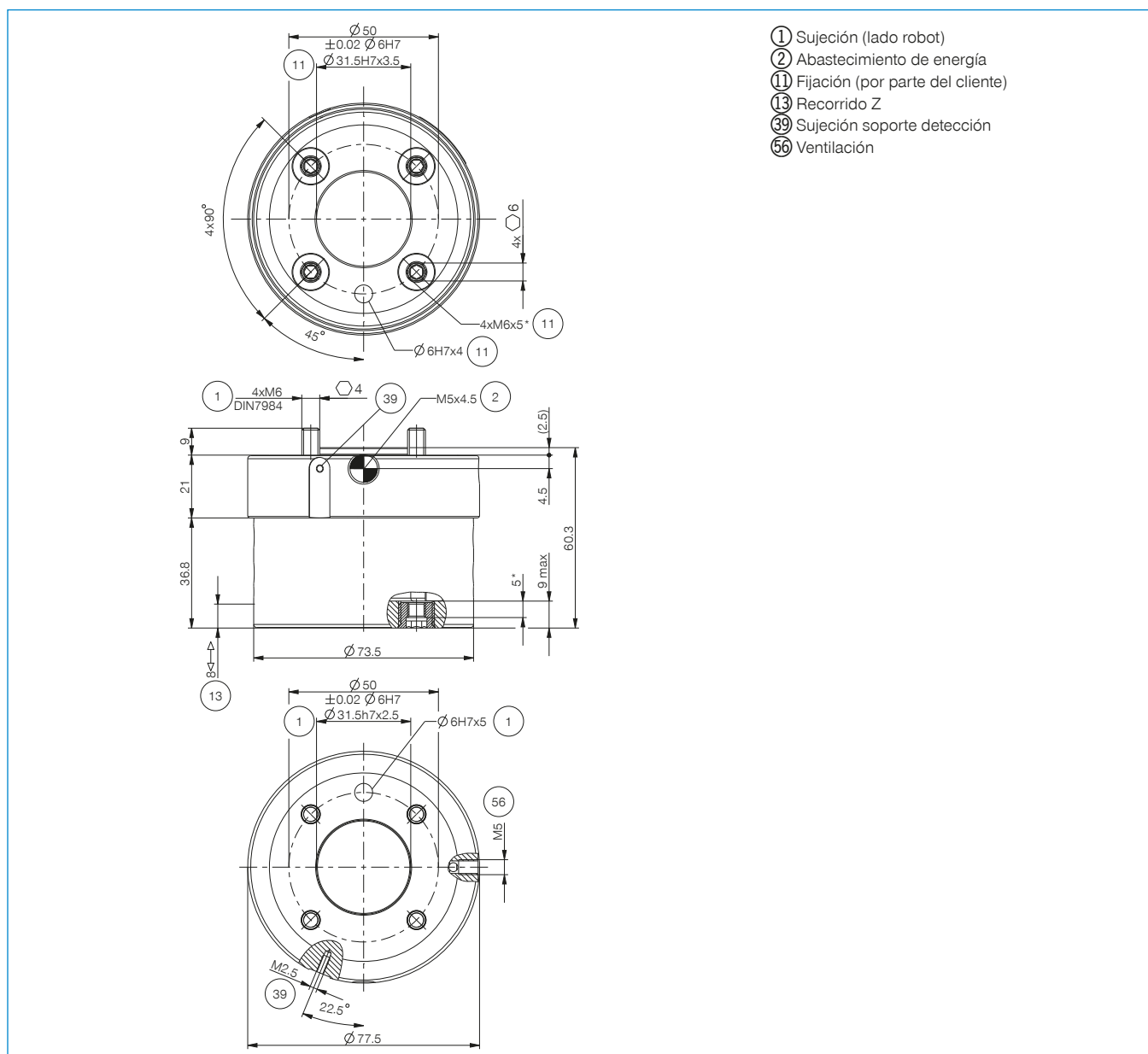
SEÑAL



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Carrera en el eje Z [mm]	8
Fuerza de sujeción [N]	500
Fuerza del muelle [N]	25 ... 37
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	25
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	7
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.67



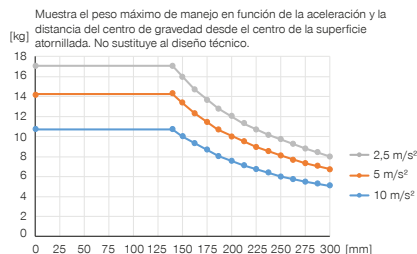
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1063

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Posición de montaje variable



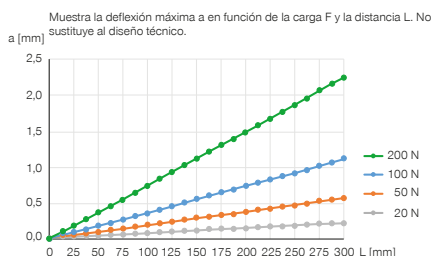
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

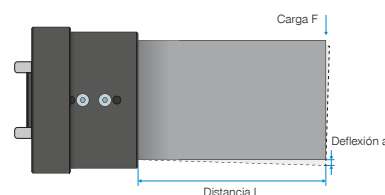


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	120	120
My [Nm]	60	30
Fa [N]	750	750

► Posición de montaje variable



► Deflexión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000035

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



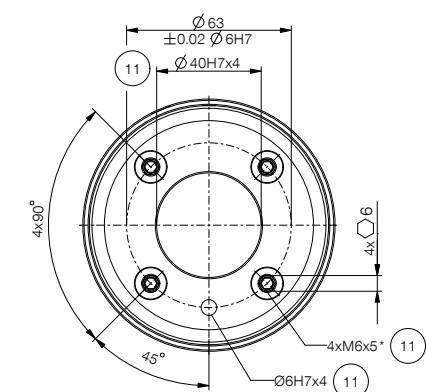
SEÑAL



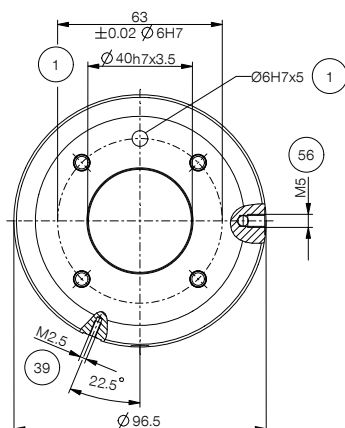
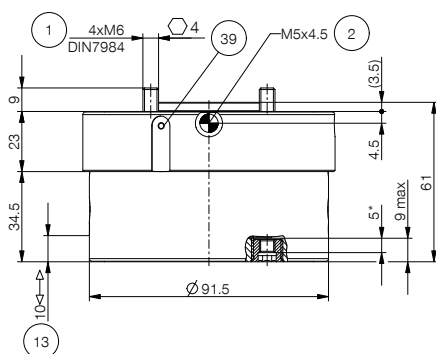
MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



Referencia	Datos técnicos
	ZR1063-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63
Carrera en el eje Z [mm]	10
Fuerza de sujeción [N]	1000
Fuerza del muelle [N]	50 ... 62
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	45
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	17
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.1



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ⑪ Fijación (por parte del cliente)
- ⑬ Recorrido Z
- ③⑨ Sujeción soporte detección
- ⑤⑥ Ventilación



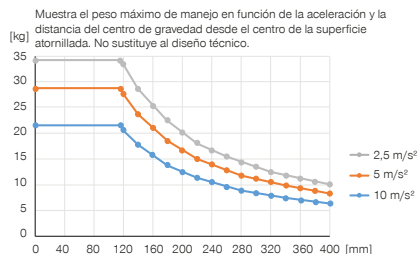
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1080

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



Posición de montaje variable



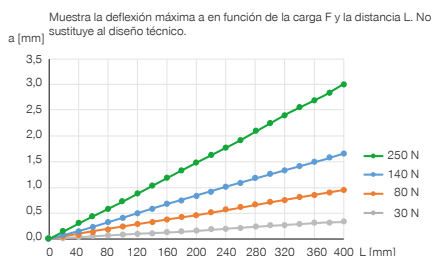
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

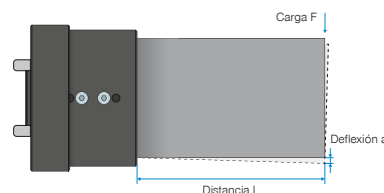


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	200	200
My [Nm]	100	50
Fa [N]	1500	1500

Posición de montaje variable



Deflexión



INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000035

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



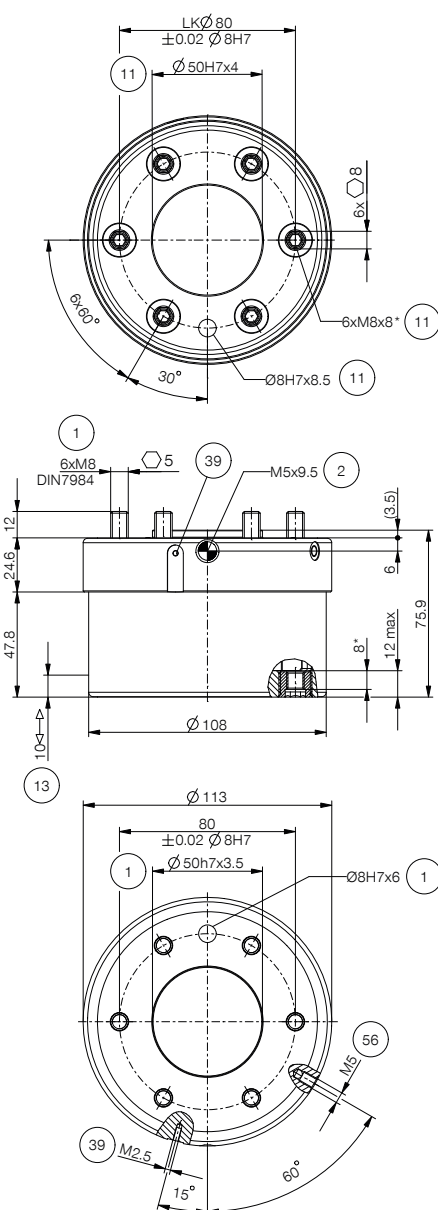
SEÑAL



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



Referencia	Datos técnicos
	ZR1080-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80
Carrera en el eje Z [mm]	10
Fuerza de sujeción [N]	1500
Fuerza del muelle [N]	60 ... 70
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	85
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	35
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.8



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ⑪ Fijación (por parte del cliente)
- ⑬ Recorrido Z
- ③⁹ Sujeción soporte detección
- ⑤⁶ Ventilación

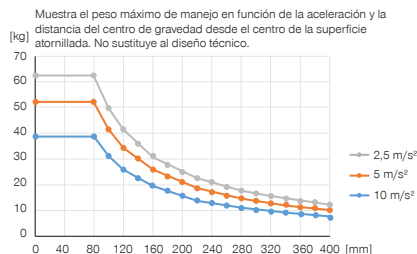
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1100

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Posición de montaje variable



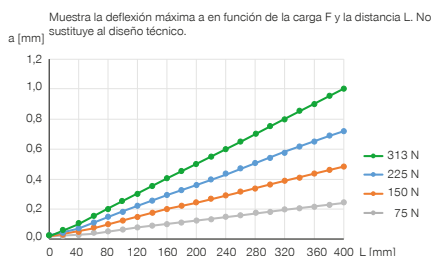
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

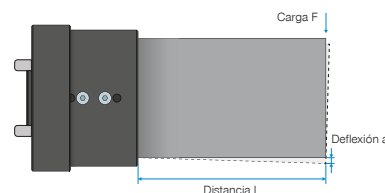


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	250	250
My [Nm]	125	63
Fa [N]	2750	2750

► Posición de montaje variable



► Deflexión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000036

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



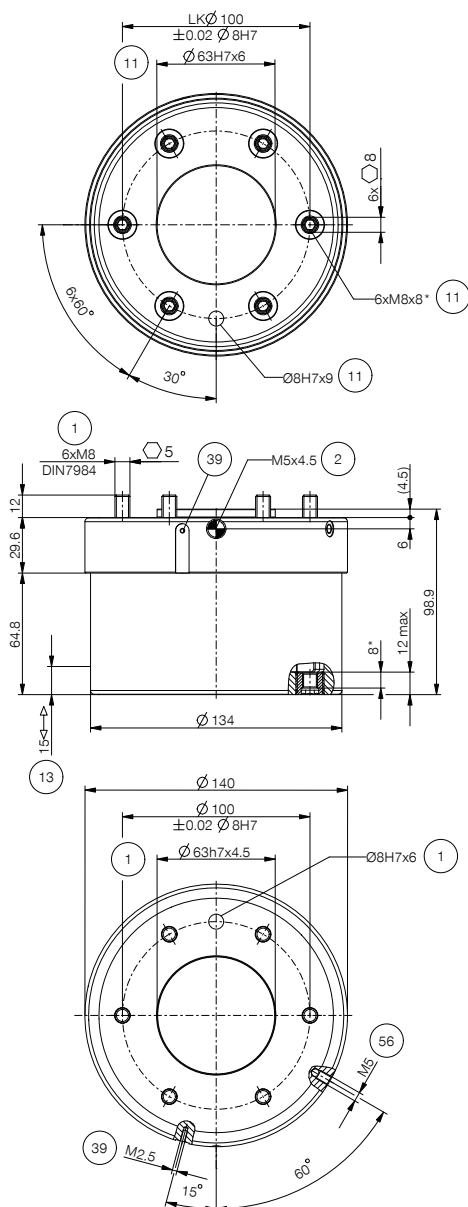
SEÑAL



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



Referencia	Datos técnicos
	ZR1100-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 100
Carrera en el eje Z [mm]	15
Fuerza de sujeción [N]	3000
Fuerza del muelle [N]	75 ... 97
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	230
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	90
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	3.1



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ⑪ Fijación (por parte del cliente)
- ⑬ Recorrido Z
- ③⁹ Sujeción soporte detección
- ⑤⁶ Ventilación

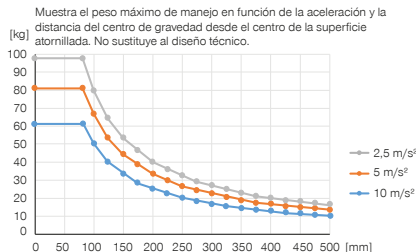
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1125

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

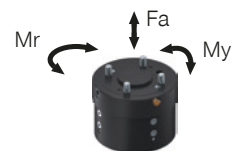


Posición de montaje variable



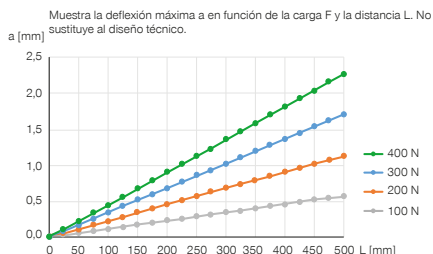
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

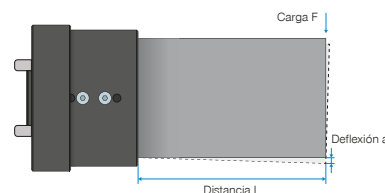


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	400	400
My [Nm]	200	100
Fa [N]	4350	4350

Posición de montaje variable



Deflexión



INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000036

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



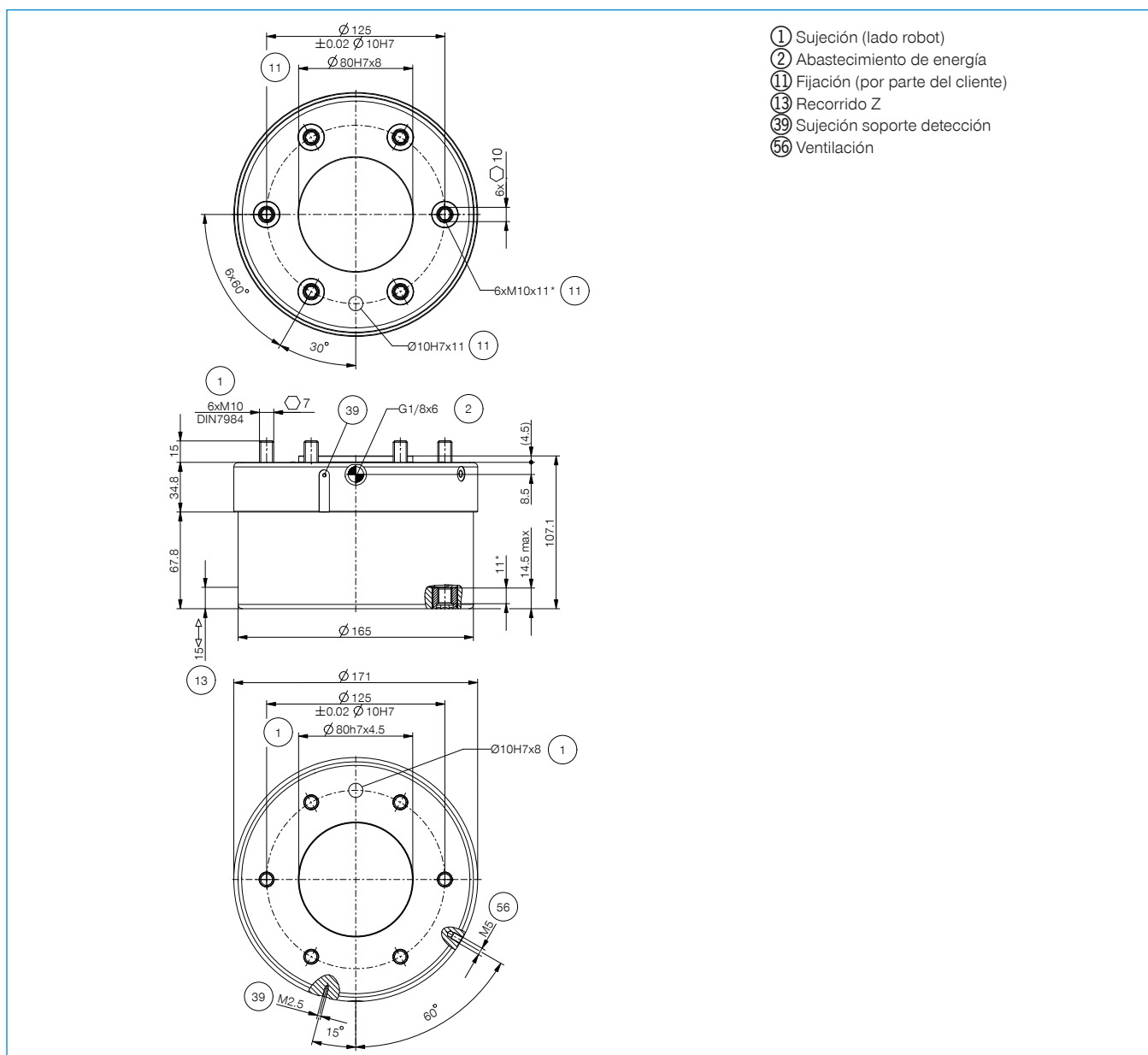
SEÑAL



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



Referencia	Datos técnicos
	ZR1125-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125
Carrera en el eje Z [mm]	15
Fuerza de sujeción [N]	4500
Fuerza del muelle [N]	125 ... 160
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	265
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	205
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	5.1



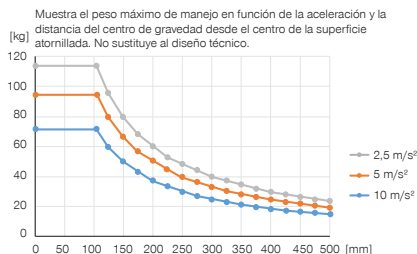
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1160

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Posición de montaje variable



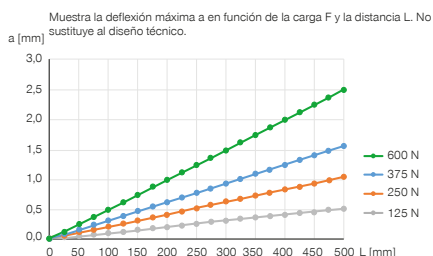
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

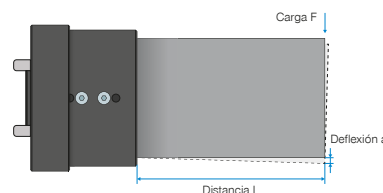


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	600	600
My [Nm]	300	100
Fa [N]	5000	5000

► Posición de montaje variable



► Deflexión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000036

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



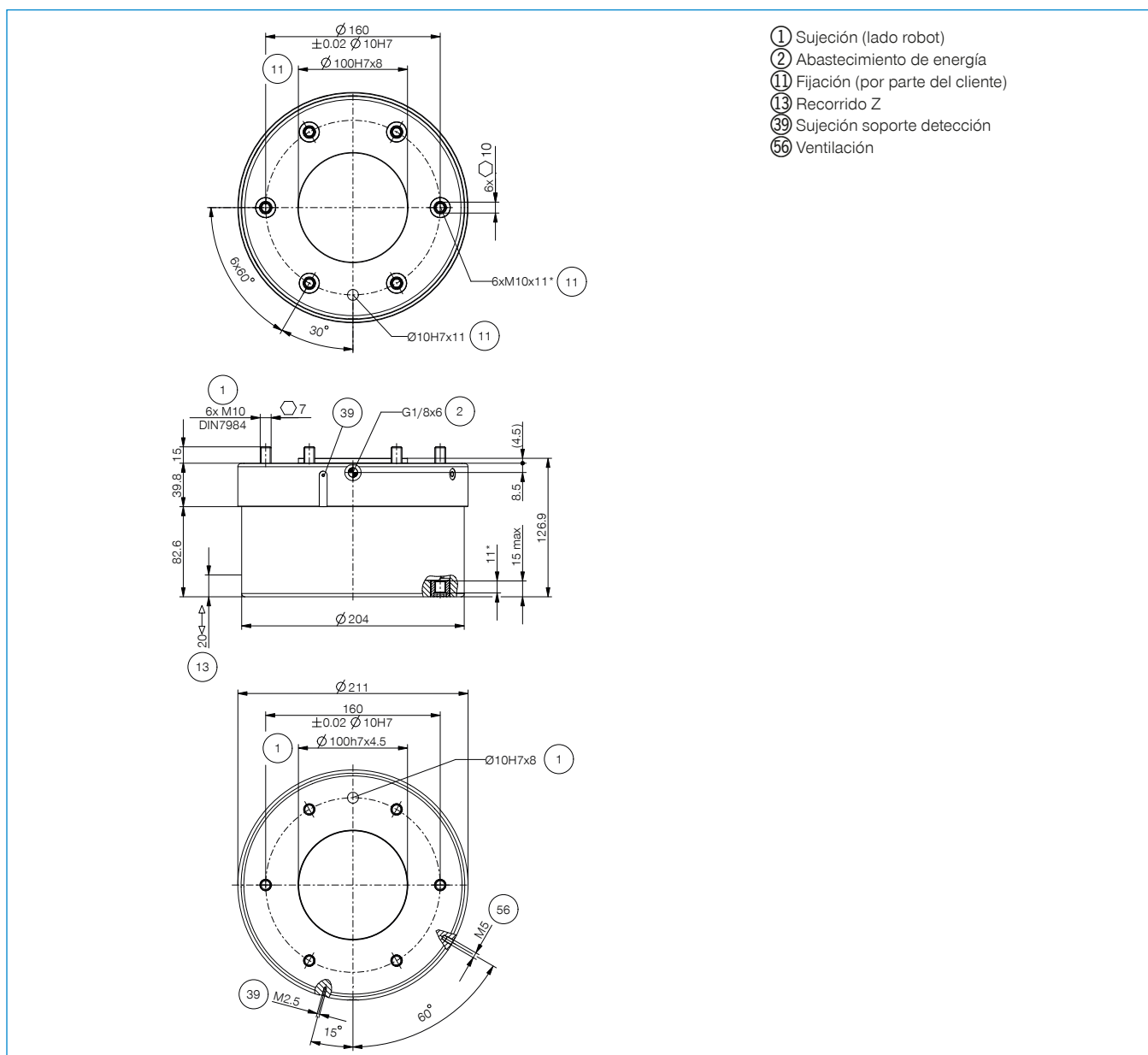
SEÑAL



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



Referencia	Datos técnicos
	ZR1160-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 160
Carrera en el eje Z [mm]	20
Fuerza de sujeción [N]	6500
Fuerza del muelle [N]	150 ... 220
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	620
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	550
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	8.9



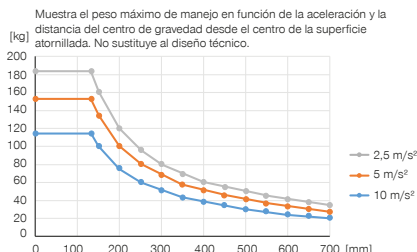
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO ZR1200

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

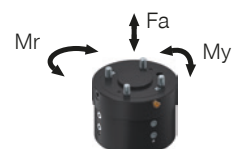


► Posición de montaje variable



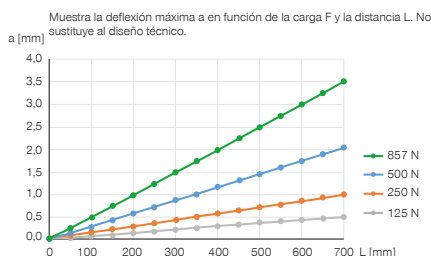
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos máximos

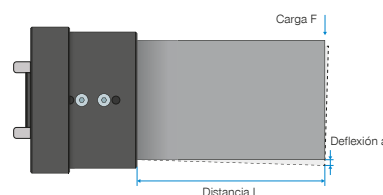


	con presión	sin presión
Mr [Nm]	1200	1200
My [Nm]	600	200
Fa [N]	8000	8000

► Posición de montaje variable



► Deflexión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Soporte detector
ZUB000036

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500B4
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500B4
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



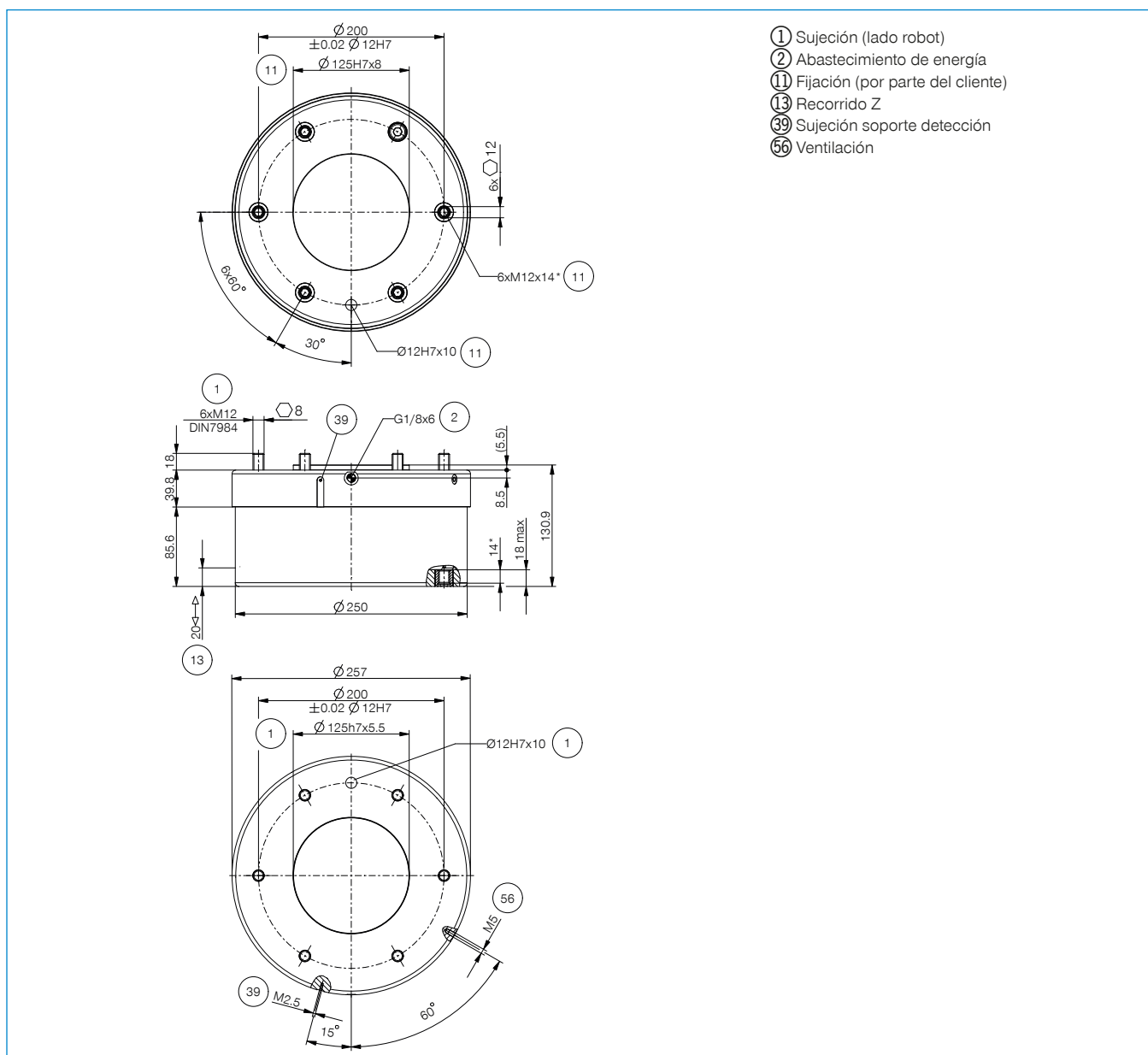
SEÑAL



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular, cable de 0,3 m - conector M8



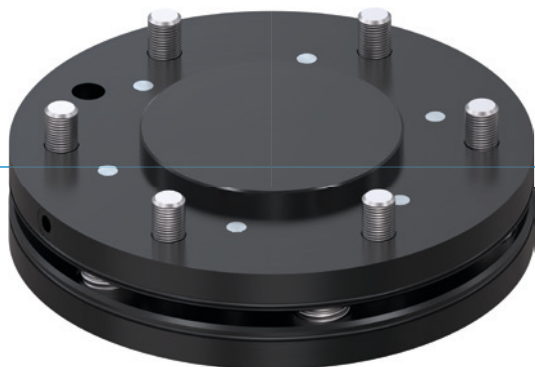
Referencia	Datos técnicos
	ZR1200-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 200
Carrera en el eje Z [mm]	20
Fuerza de sujeción [N]	11500
Fuerza del muelle [N]	250 ... 320
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	1200
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	1240
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	13



COMPENSADORES DE EJES

SERIE ARP

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Posición centrada bloqueable

Al mover el robot, puede fijar la compensación de modo que la pieza no se mueva de forma incontrolada

► De construcción extremadamente plana

Este tipo de construcción reduce al mínimo la carga de momentos para los robots y permite emplear tamaños menores y más económicos

► Momentos y fuerzas de compensación variables

Adapte la compensación al peso de manipulación mediante el montaje del conjunto de muelles adecuado según la rigidez deseada

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

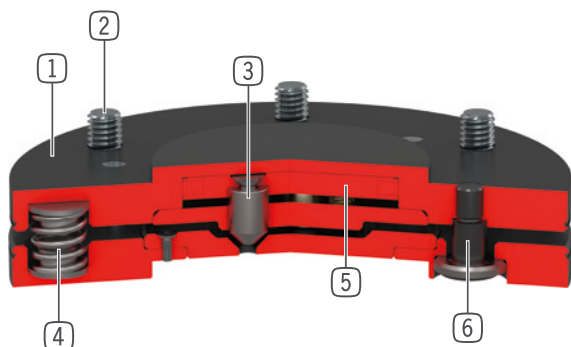


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Carcasa robusta y ligera**
- Aleación de aluminio anodizado duro
- ② **Brida de sujeción a robot**
- círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ③ **Enclavamiento**
- 3 Émbolos de enclavamiento
- acero nitruado
- ④ **Conjunto de muelles**
- a partir del tamaño 63, se suministra un segundo juego de muelles más fuertes
- a partir del tamaño 100, se pueden retirar 3 muelles
- ⑤ **Accionamiento de enclavamiento**
- cilindro neumático de simple efecto
- ⑥ **Leva de guía con alojamiento de bola**

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Desviación horizontal +/- [mm/°]	Desviación vertical +/- [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

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

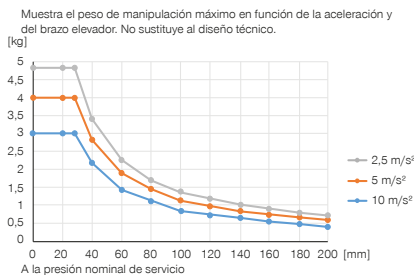
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO AR40P

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

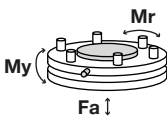


► Posición de montaje variable



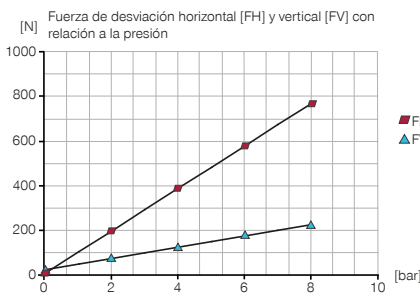
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el compensador de ejes.

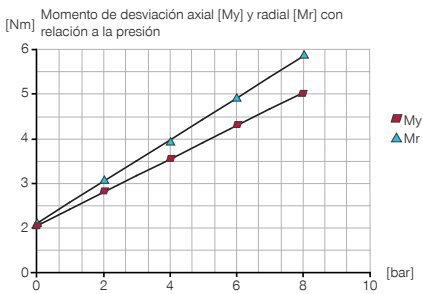


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

► Conjunto de muelles 1 (premontado)



► Conjunto de muelles 1 (premontado)



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060129



4 [pieza]
Conjunto de muelles 1 (premontado)
CFED11180

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM3
Racores angulares

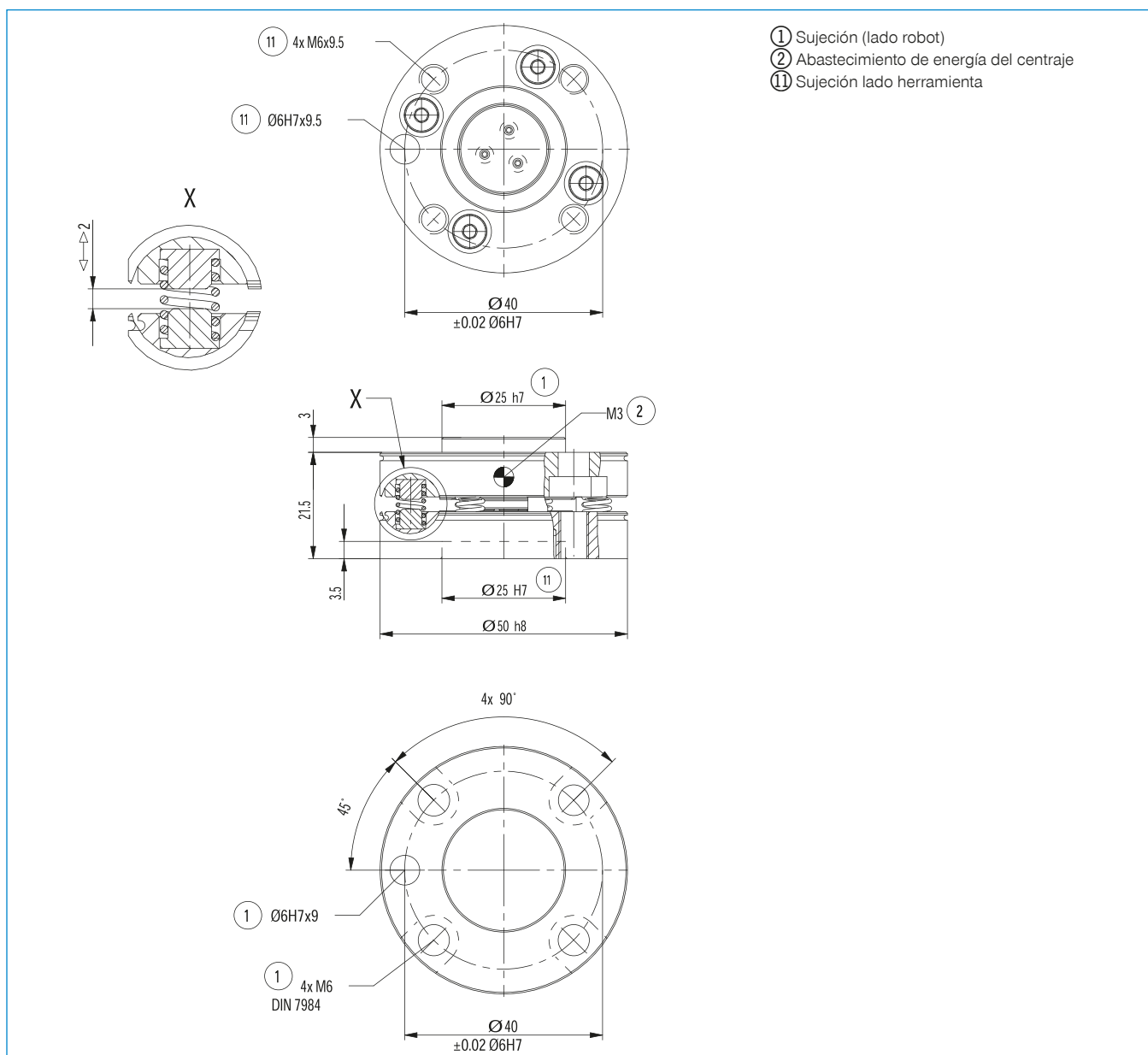


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM3
Racores rectos

Referencia	Datos técnicos
	AR40P
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Altura constructiva [mm]	21.5
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Desviación horizontal +/- [°]	1
Desviación vertical +/- [mm]	2
Desviación vertical +/- [°]	1
Fuerza de centraje en posición enclavada [N]	170
Precisión de repetición horizontal +/- [mm/°]	0.05
Precisión de repetición vertical +/- [mm/°]	0.05
Volumen de aire por ciclo [cm³]	2
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	0.5
Peso [kg]	0.14



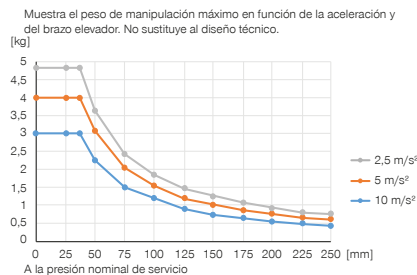
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO AR50P

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

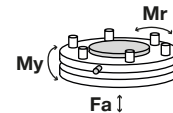


► Posición de montaje variable



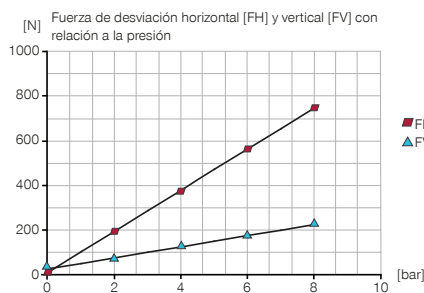
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el compensador de ejes.

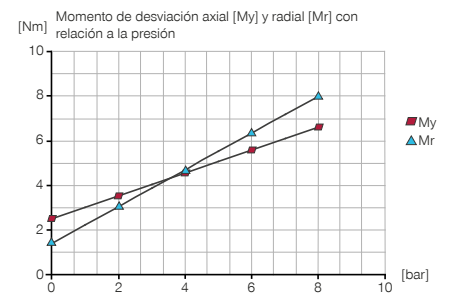


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

► Conjunto de muelles 1 (premontado)



► Conjunto de muelles 1 (premontado)



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060129



4 [pieza]
Conjunto de muelles 1 (premontado)
CFED11180

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM3
Racores angulares

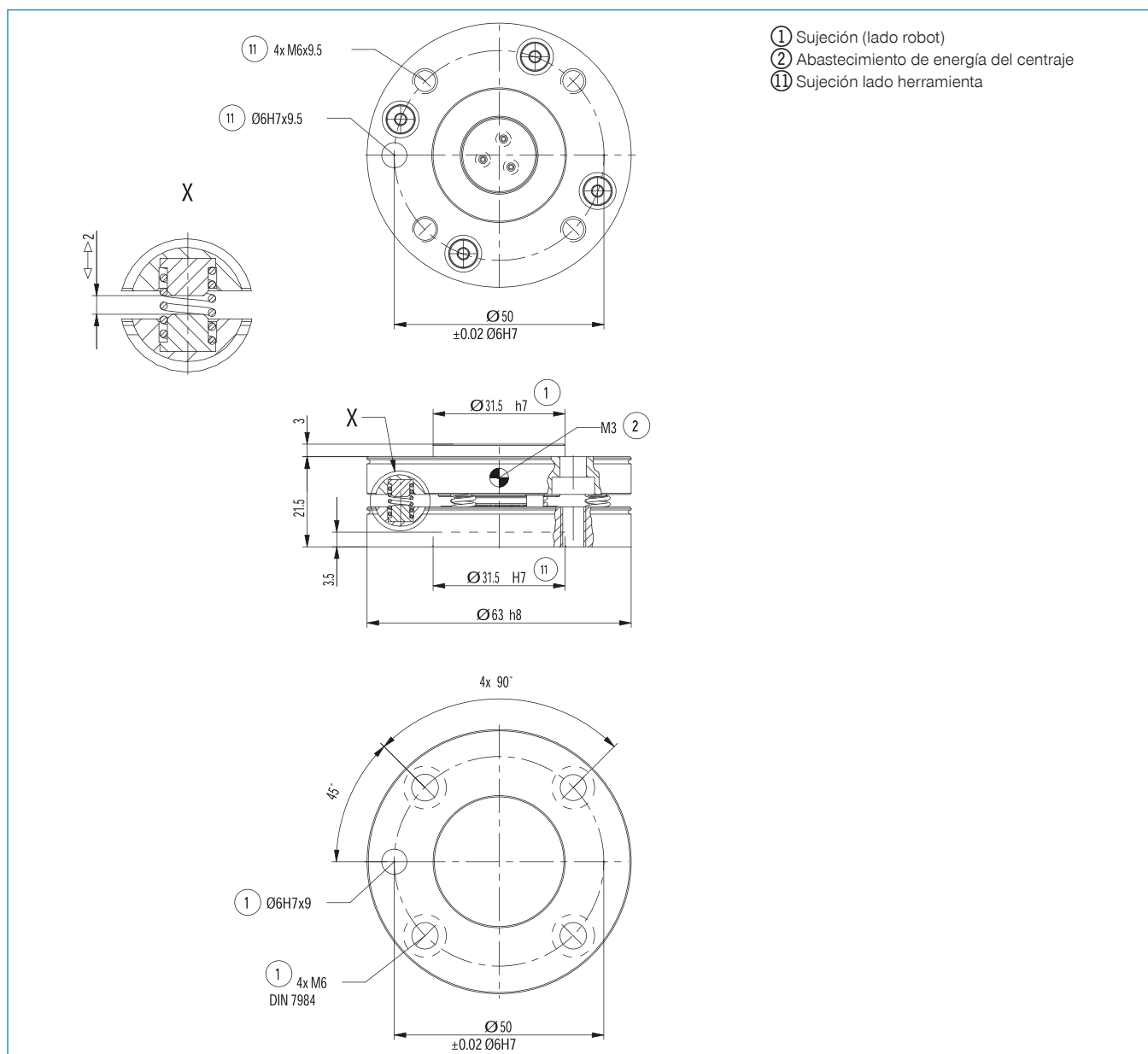


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM3
Racores rectos

Referencia	Datos técnicos
	AR50P
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Altura constructiva [mm]	21.5
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Desviación horizontal +/- [°]	1
Desviación vertical +/- [mm]	2
Desviación vertical +/- [°]	1
Fuerza de centraje en posición enclavada [N]	170
Precisión de repetición horizontal +/- [mm/°]	0.05
Precisión de repetición vertical +/- [mm/°]	0.05
Volumen de aire por ciclo [cm³]	2
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	1.1
Peso [kg]	0.2



COMPENSADORES DE EJES

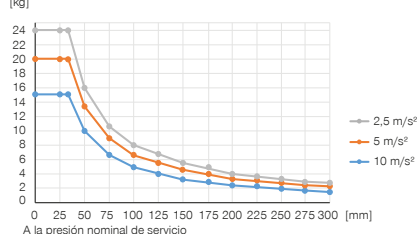
TAMAÑO CONSTRUCTIVO AR63P

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



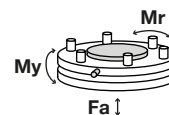
Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



Fuerzas y momentos

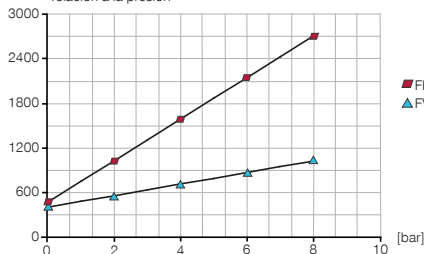
Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el compensador de ejes.



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

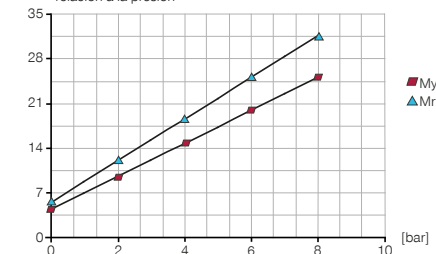
Conjunto de muelles 1 (premontado)

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



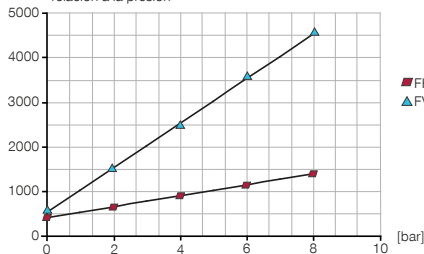
Conjunto de muelles 1 (premontado)

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



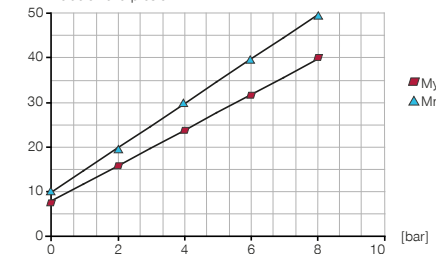
Conjunto de muelles 2

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



Conjunto de muelles 2

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984060149



4 [pieza]
Conjunto de muelles 2
CFED63010



4 [pieza]
Conjunto de muelles 1 (premontado)
CFED63000

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM3
Racores angulares

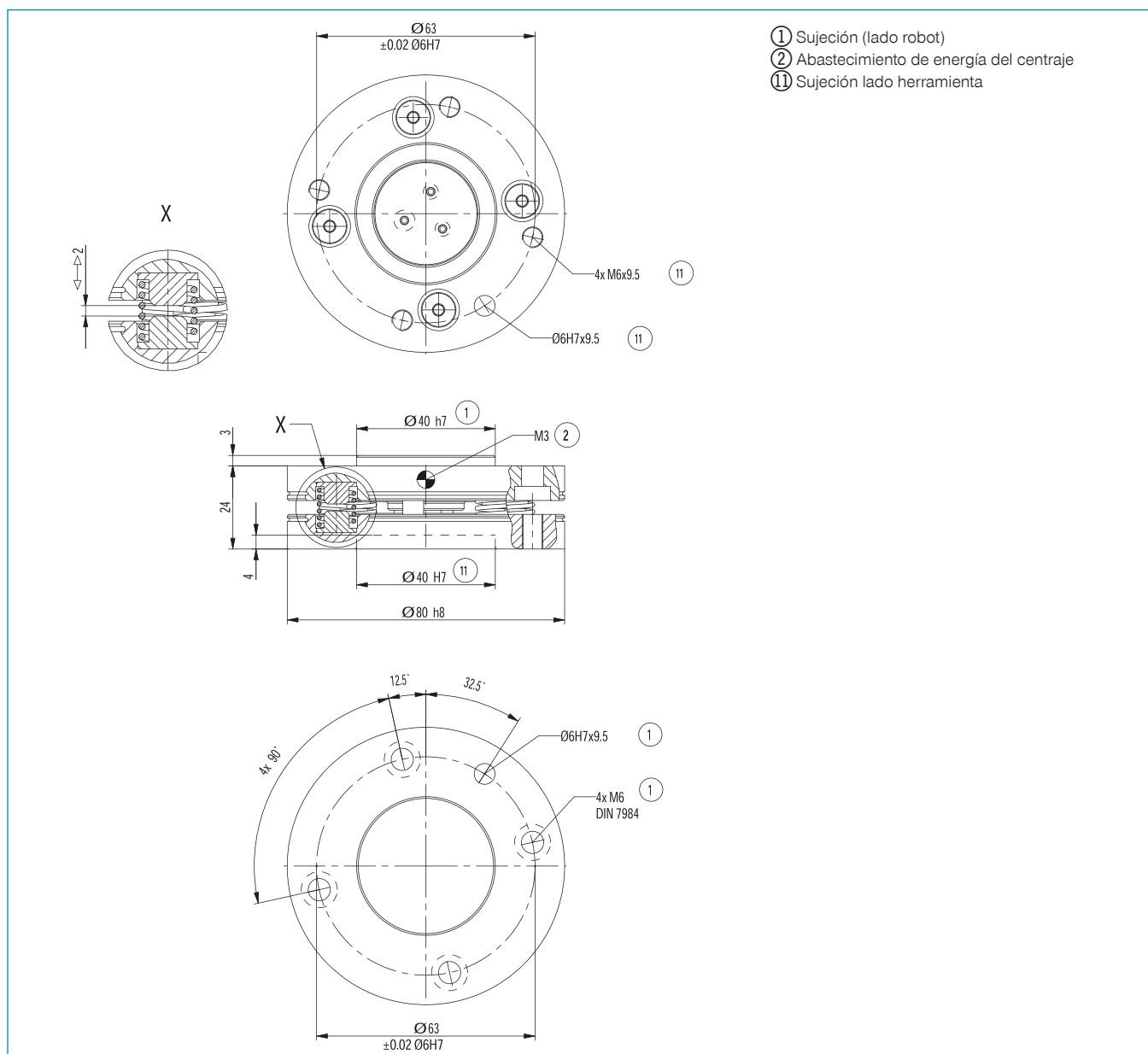


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM3
Racores rectos

Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63
Altura constructiva [mm]	24
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Desviación horizontal +/- [°]	1
Desviación vertical +/- [mm]	2
Desviación vertical +/- [°]	1
Fuerza de centraje en posición enclavada [N]	600
Precisión de repetición horizontal +/- [mm/°]	0.05
Precisión de repetición vertical +/- [mm/°]	0.05
Volumen de aire por ciclo [cm³]	3.6
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	2.8
Peso [kg]	0.39



COMPENSADORES DE EJES

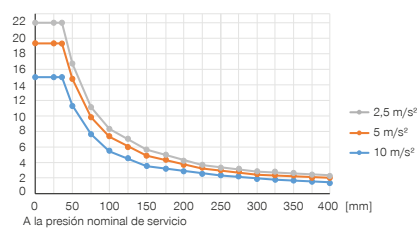
TAMAÑO CONSTRUCTIVO AR80P

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



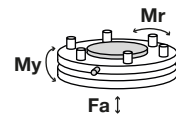
Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



Fuerzas y momentos

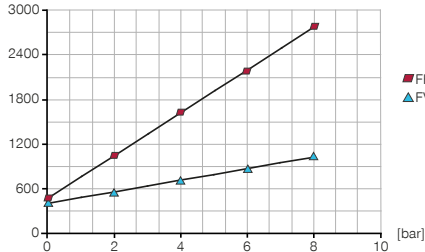
Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el compensador de ejes.



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

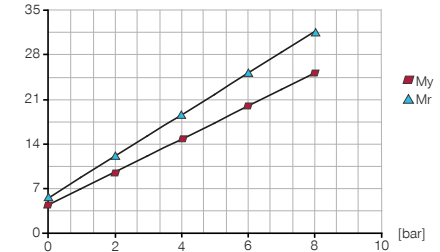
Conjunto de muelles 1 (premontado)

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



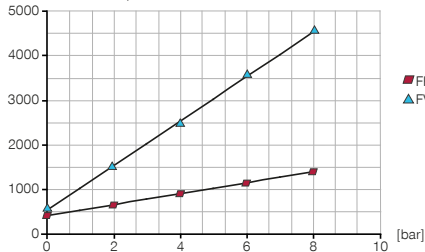
Conjunto de muelles 1 (premontado)

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



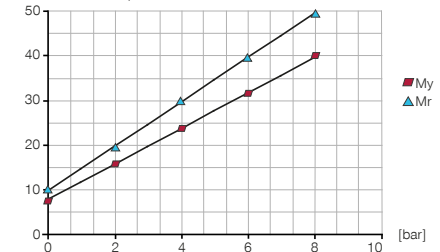
Conjunto de muelles 2

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



Conjunto de muelles 2

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984080169



6 [pieza]
Conjunto de muelles 1 (premontado)
CFED63000



6 [pieza]
Conjunto de muelles 2
CFED63010

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM3
Racores angulares

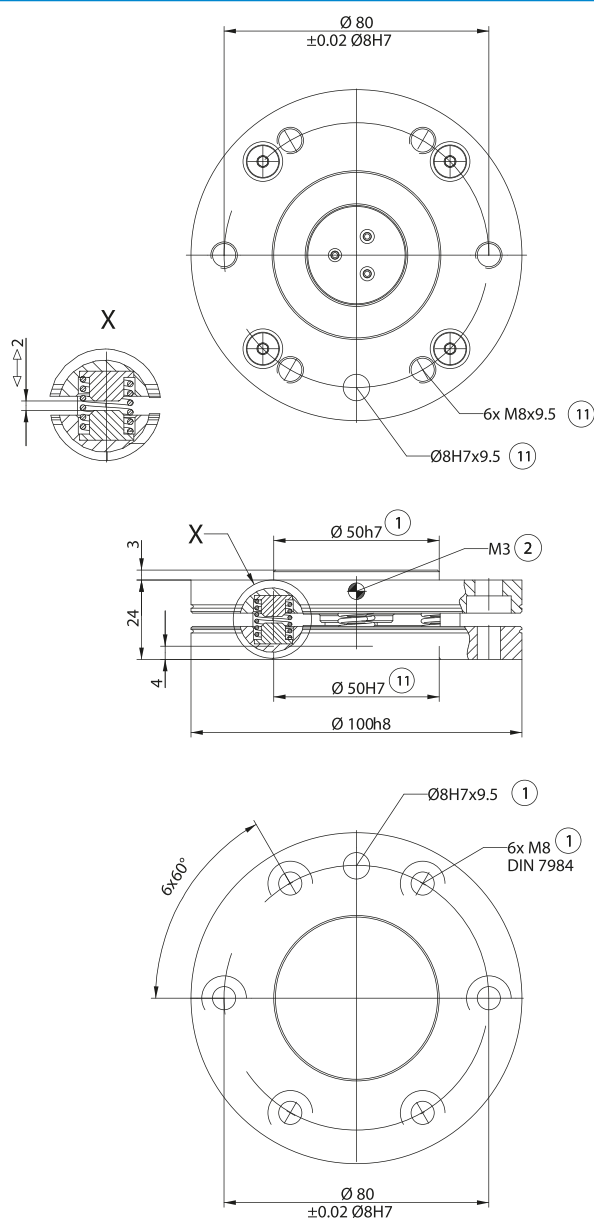


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM3
Racores rectos

Referencia	Datos técnicos
	AR80P
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80
Altura constructiva [mm]	24
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Desviación horizontal +/- [°]	1
Desviación vertical +/- [mm]	2
Desviación vertical +/- [°]	1
Fuerza de centraje en posición enclavada [N]	600
Precisión de repetición horizontal +/- [mm/°]	0.05
Precisión de repetición vertical +/- [mm/°]	0.05
Volumen de aire por ciclo [cm³]	3.6
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	6.2
Peso [kg]	0.58



- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía del centraje
- ⑪ Sujeción lado herramienta

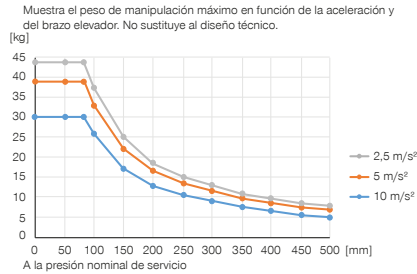
COMPENSADORES DE EJES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO AR100P

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

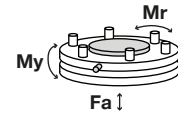


Posición de montaje variable



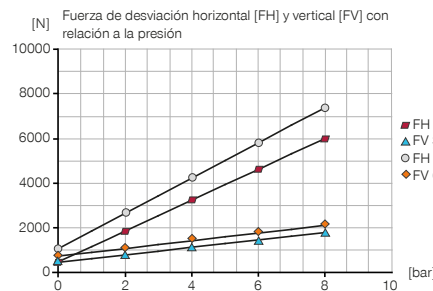
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el compensador de ejes.

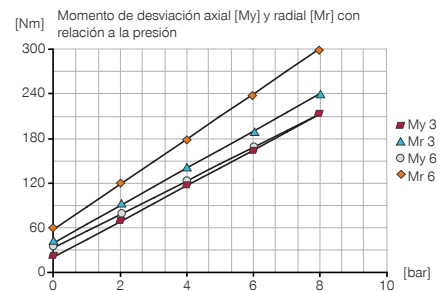


Mr [Nm]	500
My [Nm]	500
Fa [N]	2100

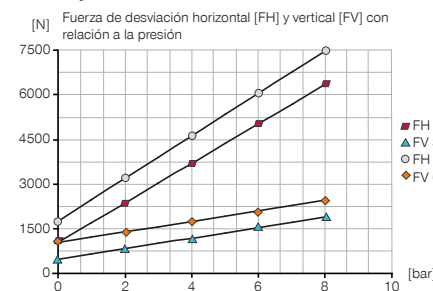
Conjunto de muelles 1 (premontado)



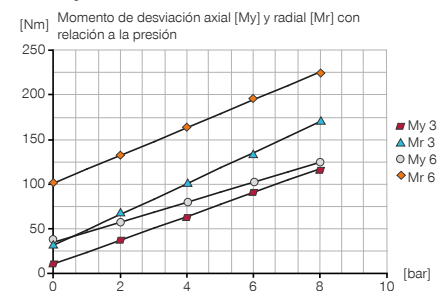
Conjunto de muelles 1 (premontado)



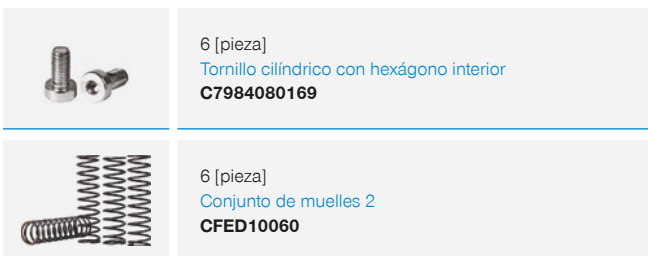
Conjunto de muelles 2



Conjunto de muelles 2

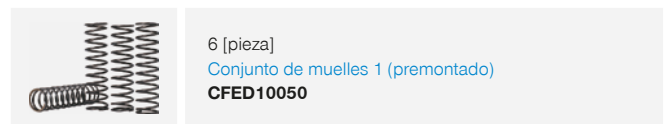


INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



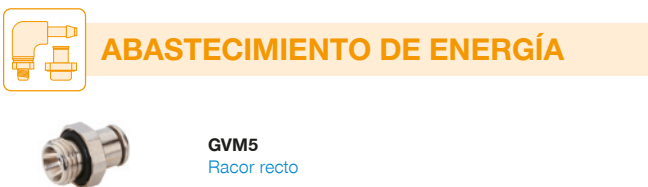
6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984080169

6 [pieza]
Conjunto de muelles 2
CFED10060



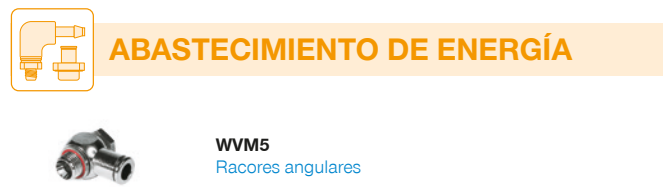
6 [pieza]
Conjunto de muelles 1 (premontado)
CFED10050

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA

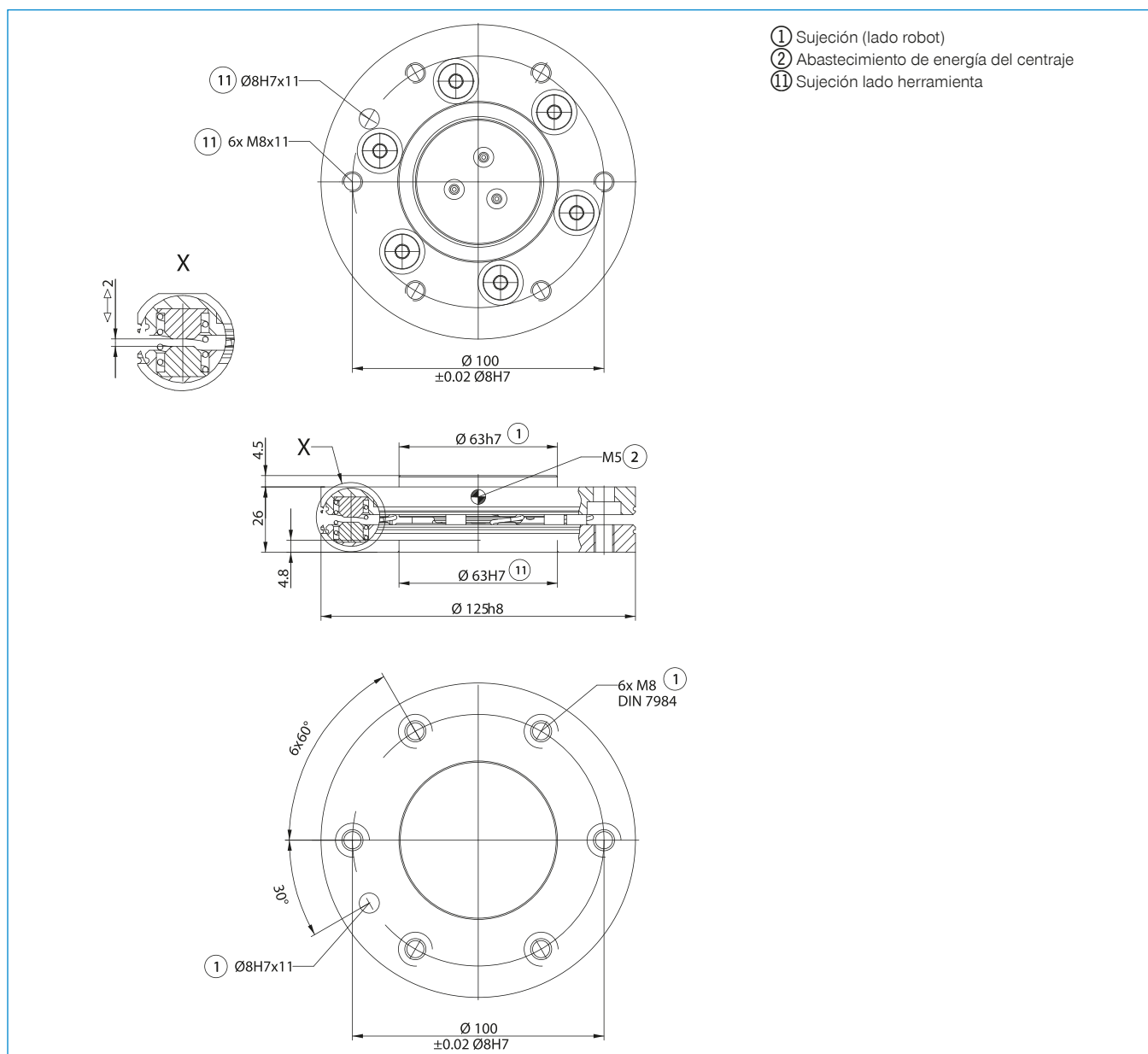
GVM5
Racor recto



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA

WVM5
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
	AR100P
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 100
Altura constructiva [mm]	26
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Desviación horizontal +/- [°]	1
Desviación vertical +/- [mm]	2
Desviación vertical +/- [°]	1
Fuerza de centraje en posición enclavada [N]	1400
Precisión de repetición horizontal +/- [mm/°]	0.05
Precisión de repetición vertical +/- [mm/°]	0.05
Volumen de aire por ciclo [cm³]	8.5
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	17
Peso [kg]	1.1



COMPENSADORES DE EJES

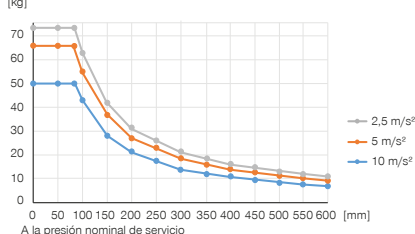
TAMAÑO CONSTRUCTIVO AR125P

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



Posición de montaje variable

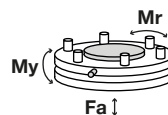
Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



A la presión nominal de servicio

Fuerzas y momentos

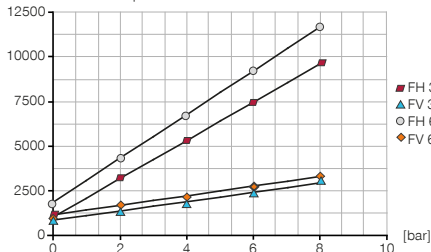
Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el compensador de ejes.



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

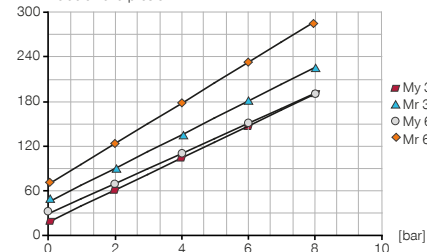
Conjunto de muelles 1 (premontado)

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



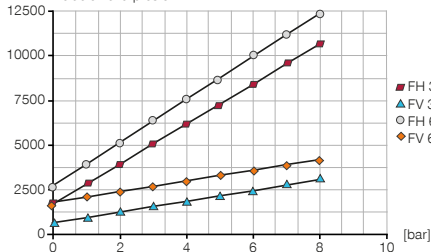
Conjunto de muelles 1 (premontado)

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



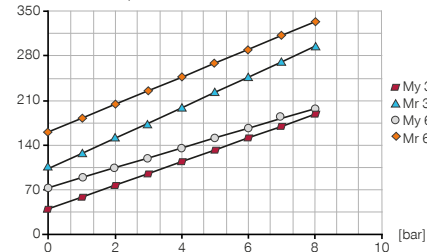
Conjunto de muelles 2

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



Conjunto de muelles 2

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984080169



6 [pieza]
Conjunto de muelles 2
CFED12510



6 [pieza]
Conjunto de muelles 1 (premontado)
CFED12500

ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto

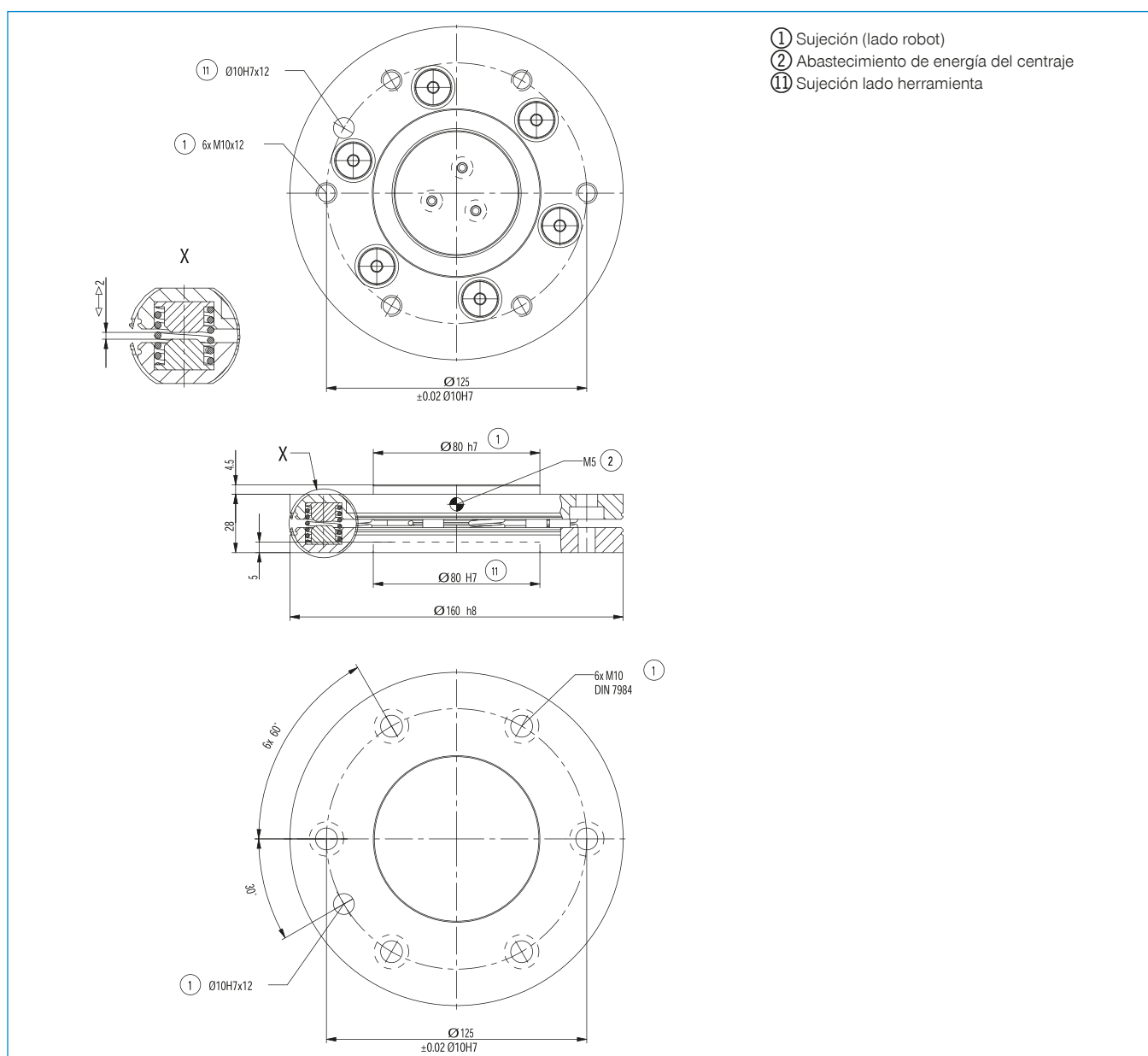


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM5
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125
Altura constructiva [mm]	28
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Desviación horizontal +/- [°]	1
Desviación vertical +/- [mm]	2
Desviación vertical +/- [°]	1
Fuerza de centraje en posición enclavada [N]	3000
Precisión de repetición horizontal +/- [mm/°]	0.05
Precisión de repetición vertical +/- [mm/°]	0.05
Volumen de aire por ciclo [cm³]	14
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	61
Peso [kg]	2



COMPENSADORES DE EJES

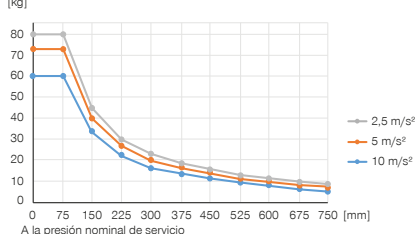
TAMAÑO CONSTRUCTIVO AR160P

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



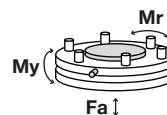
► Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



► Fuerzas y momentos

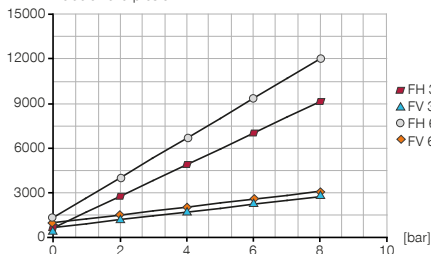
Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el compensador de ejes.



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

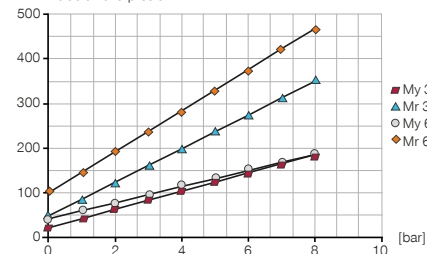
► Conjunto de muelles 1 (premontado)

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



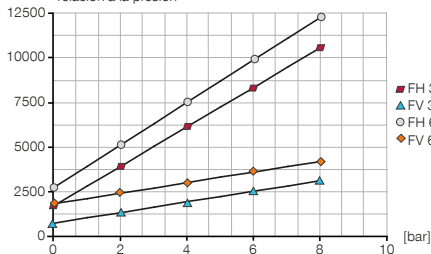
► Conjunto de muelles 1 (premontado)

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



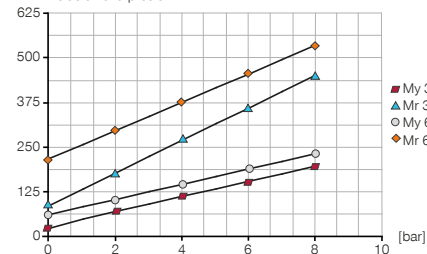
► Conjunto de muelles 2

Fuerza de desviación horizontal [FH] y vertical [FV] con relación a la presión



► Conjunto de muelles 2

Momento de desviación axial [My] y radial [Mr] con relación a la presión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C7984100209



6 [pieza]
Conjunto de muelles 2
CFED12510



6 [pieza]
Conjunto de muelles 1 (premontado)
CFED12500

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto

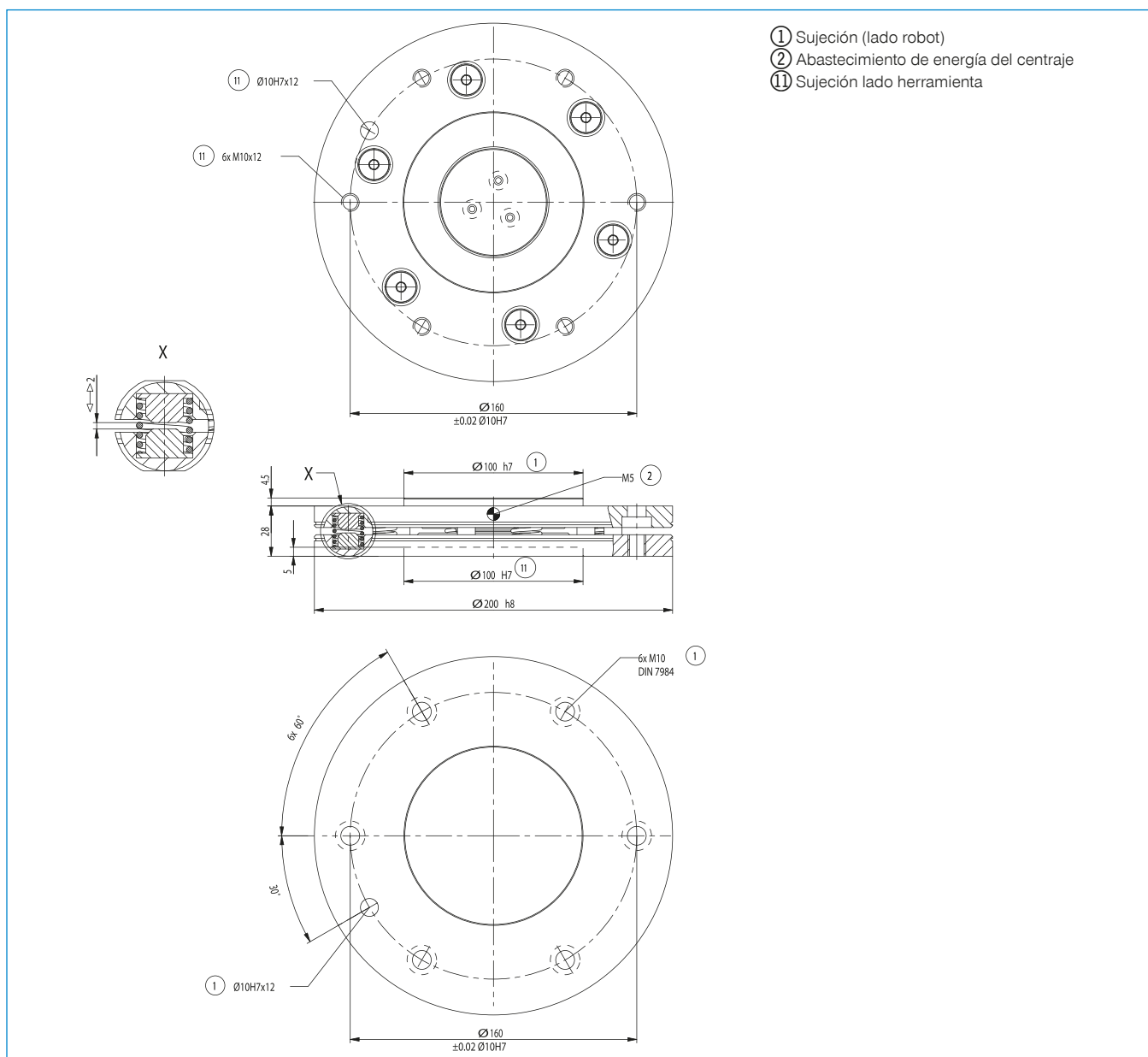


ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



WVM5
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 160
Altura constructiva [mm]	28
Desviación horizontal +/- [mm]	2
Desviación horizontal +/- [°]	1
Desviación vertical +/- [mm]	2
Desviación vertical +/- [°]	1
Fuerza de centraje en posición enclavada [N]	3000
Precisión de repetición horizontal +/- [mm/°]	0.05
Precisión de repetición vertical +/- [mm/°]	0.05
Volumen de aire por ciclo [cm³]	14
Presión de servicio [bar]	1 ... 8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Momento de inercia [kgcm²]	115
Peso [kg]	5.8





ANTICOLISIONES

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



8	ANTICOLISIONES	162 - 185
	Serie CSR	164
	Serie CRR	178

ANTICOLISIONES

SERIE CSR

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Sensibilidad de activación ajustable

Mediante el control de la presión de aire puede ajustar la sensibilidad óptima para su aplicación.

► Detectores integrados

En caso de colisión, el sensor integrado envía una señal al control para activar una parada de emergencia.

► Retorno manual

Para garantizar que la máquina y el motivo de la parada de emergencia pueden determinarse, resulta adecuado el retorno manual.

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

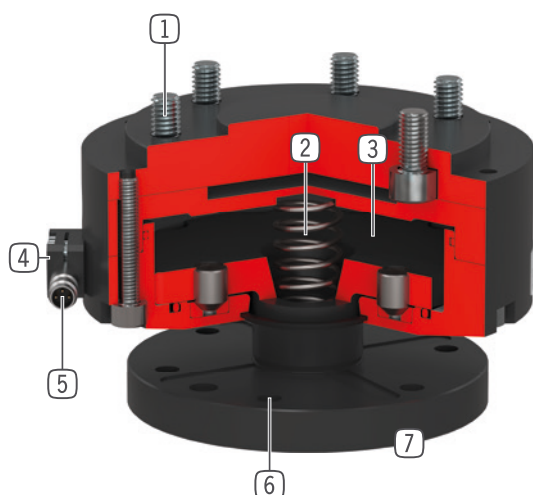


► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Brida de unión para robot**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- ② **Accionamiento**
 - cilindro neumático de simple efecto
 - la respuesta es sensible según la presión de trabajo
 - con muelle integrado
- ③ **Transmisión de fuerza**
 - directamente y sin pérdidas a través de la superficie del émbolo
- ④ **Dispositivo de detección de variación de presión**
 - detección de sobrecarga indirecta
- ⑤ **Señal**
 - un interruptor de aproximación inductivo emite una señal que puede ser interpretada como la detección de sobrecarga
 - provoca de forma automática una situación de parada de emergencia de la instalación
 - interruptor de aproximación inductivo de $\varnothing 8$ mm con conector para cable M8x1 incluido en el suministro
- ⑥ **Brida de unión**
- ⑦ **Detección de sobrecarga**
 - en la dirección Z hasta 28 mm de recorrido
 - en la dirección horizontal hasta $12,5^\circ$
 - en torsión respecto al eje Z en 360°

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Desviación eje Z [mm]	Desviación 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

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

ANTICOLISIONES

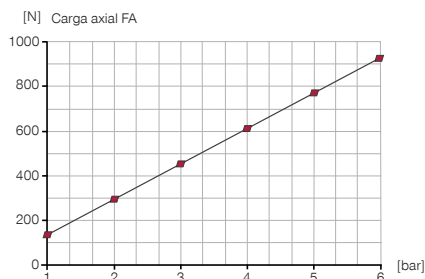
TAMAÑO CONSTRUCTIVO CSR50

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



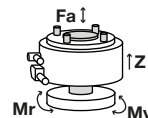
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



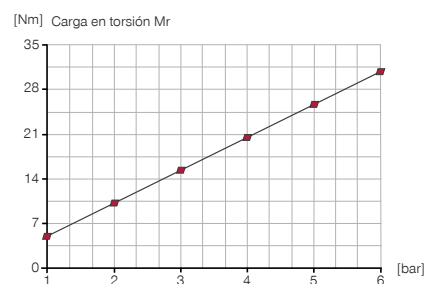
► Fuerzas y momentos

Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



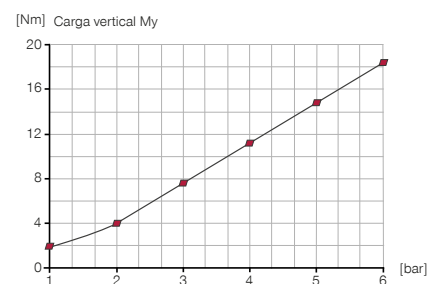
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector inductivo - Conector M8
NJ8-E2S-05



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912060169

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS

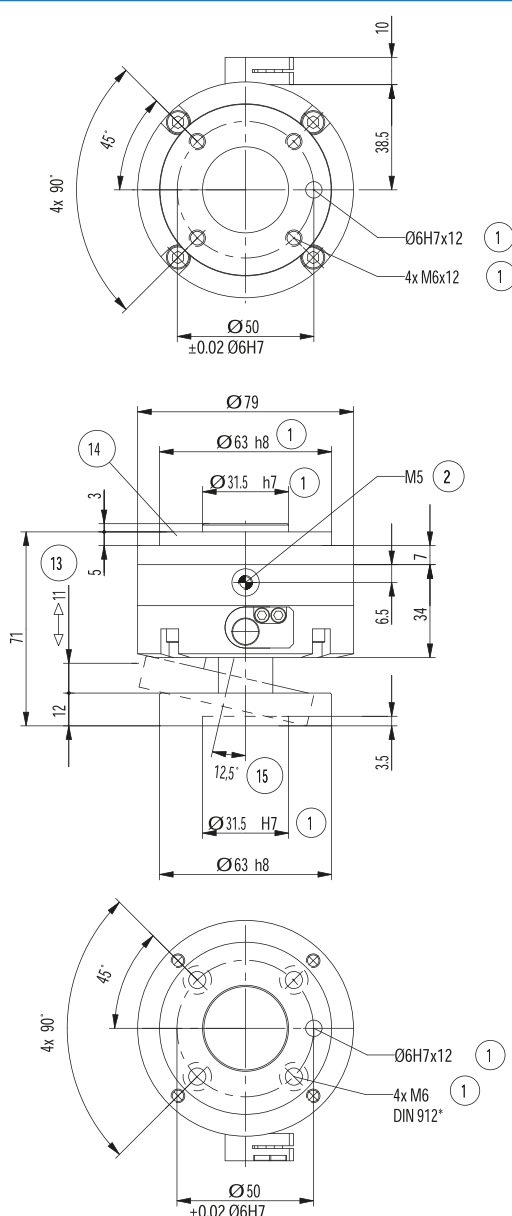


KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8

Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Altura constructiva [mm]	71
Desviación eje Z [mm]	12.5
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.05
Desviación horizontal +/- [°]	12.5
Precisión de repetición radial +/- [mm]	0.05
Presión de servicio [bar]	1 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	0.66



- ① Sujeción CSR
- ② Abastecimiento de energía
- ③ Recorrido Z
- ④ Placa adaptadora
- ⑤ Desviación máxima

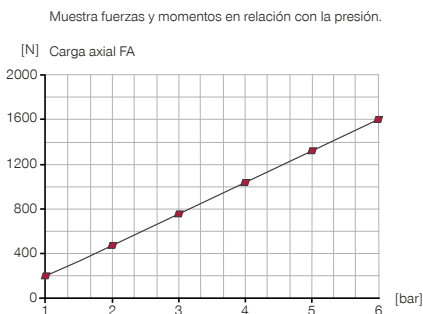
ANTICOLISIONES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO CSR63

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

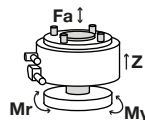


► Presión

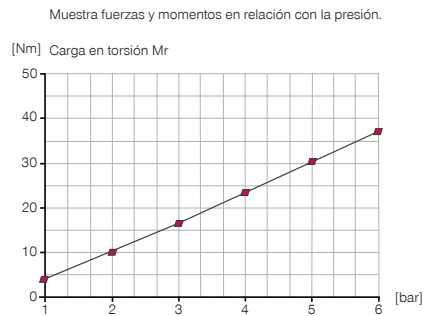


► Fuerzas y momentos

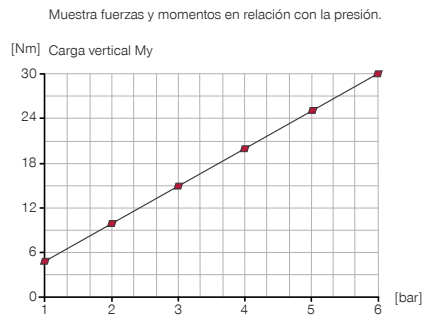
Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



► Presión



► Presión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector inductivo - Conector M8
NJ8-E2S-05



4 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912060169

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



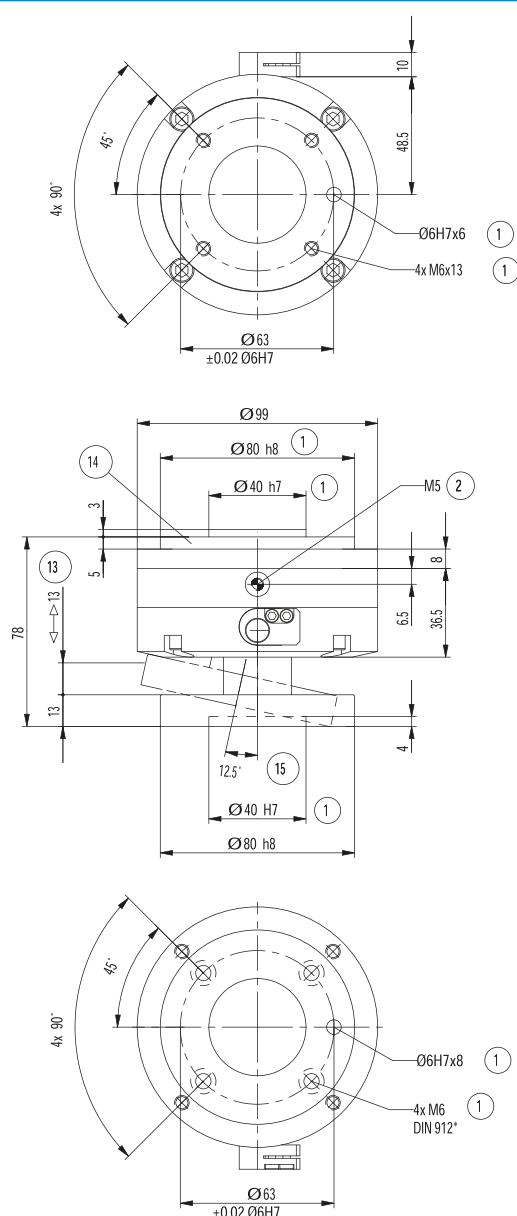
KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



Referencia	Datos técnicos
	CSR63
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 63
Altura constructiva [mm]	78
Desviación eje Z [mm]	10.5
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.05
Desviación horizontal +/- [°]	12.5
Precisión de repetición radial +/- [mm]	0.05
Presión de servicio [bar]	1 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	1.1



- ① Sujeción CSR
- ② Abastecimiento de energía
- ⑬ Recorrido Z
- ⑭ Placa adaptadora
- ⑮ Desviación máxima

ANTICOLISIONES

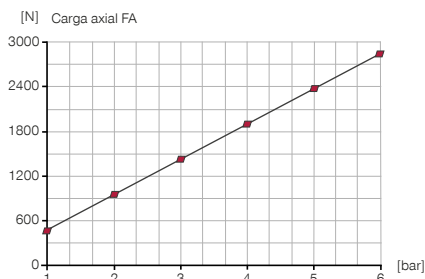
TAMAÑO CONSTRUCTIVO CSR80

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



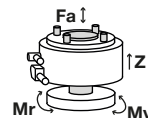
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



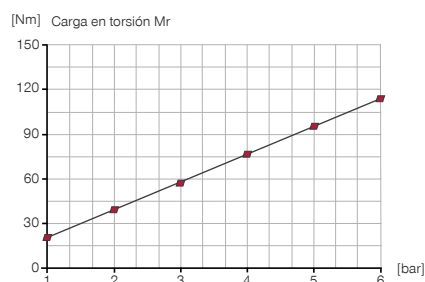
► Fuerzas y momentos

Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



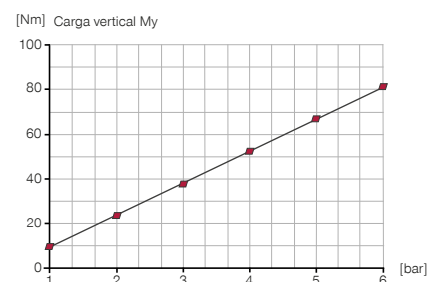
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector inductivo - Conector M8
NJ8-E2S-05



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912080169

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



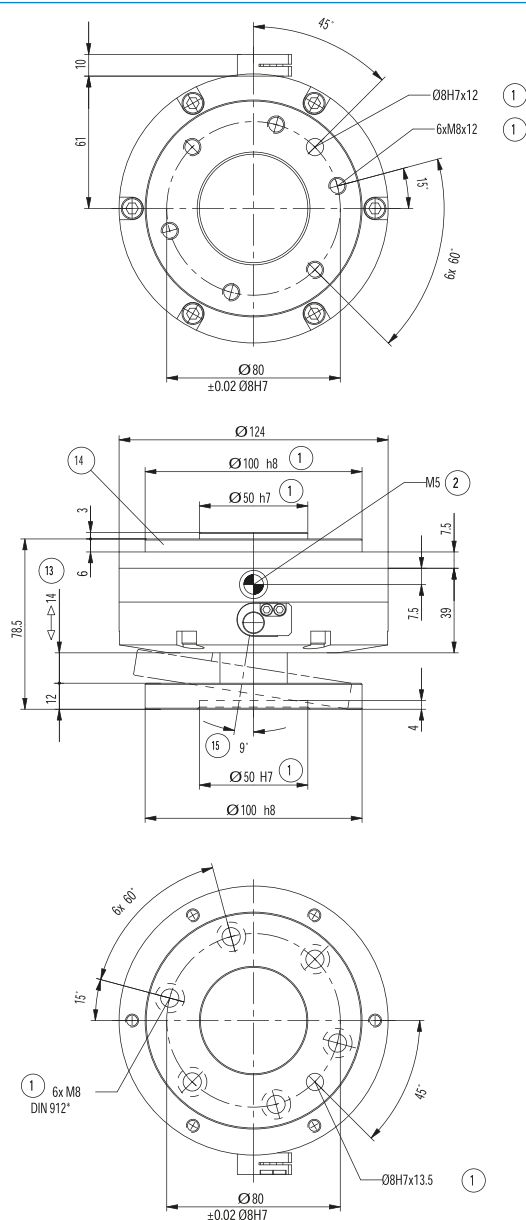
KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



Referencia	Datos técnicos
	CSR80
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 80
Altura constructiva [mm]	78.5
Desviación eje Z [mm]	14
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.05
Desviación horizontal +/- [°]	9
Precisión de repetición radial +/- [mm]	0.05
Presión de servicio [bar]	1 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	1.7



- ① Sujeción CSR
- ② Abastecimiento de energía
- ⑬ Recorrido Z
- ⑭ Placa adaptadora
- ⑮ Desviación máxima



ANTICOLISIONES

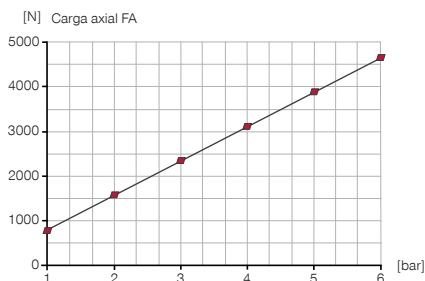
TAMAÑO CONSTRUCTIVO CSR100

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



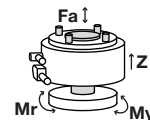
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



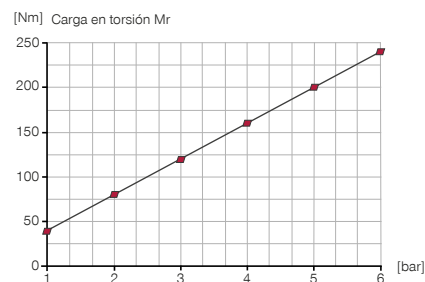
► Fuerzas y momentos

Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



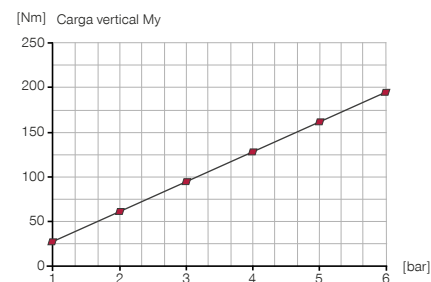
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector inductivo - Conector M8
NJ8-E2S-05



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912080209

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



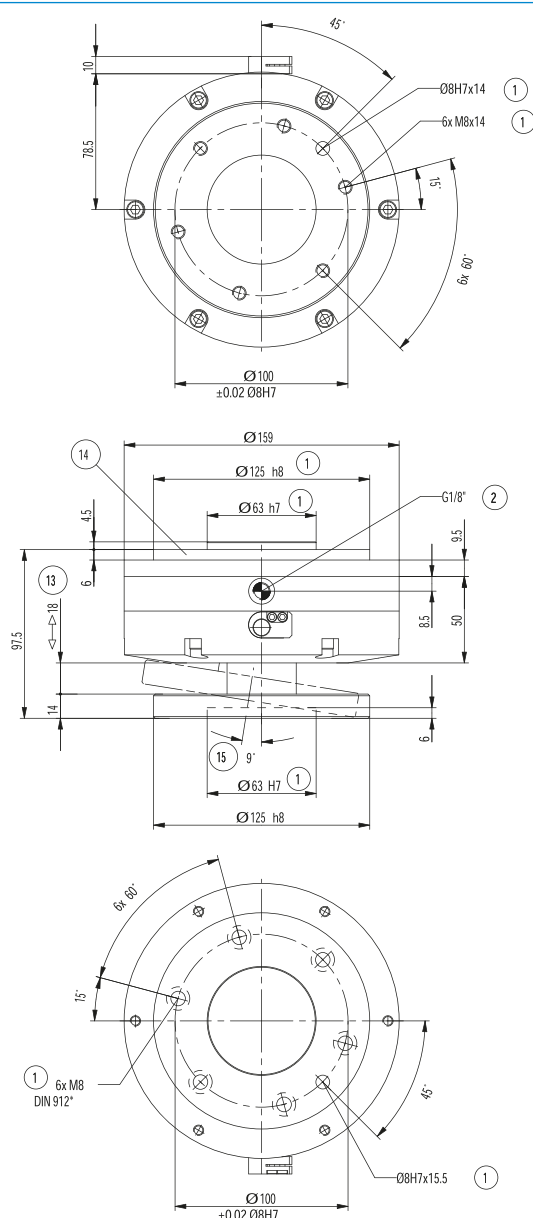
KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



Referencia	Datos técnicos
	CSR100
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 100
Altura constructiva [mm]	97.5
Desviación eje Z [mm]	18
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.05
Desviación horizontal +/- [°]	9
Precisión de repetición radial +/- [mm]	0.05
Presión de servicio [bar]	1 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	3.2



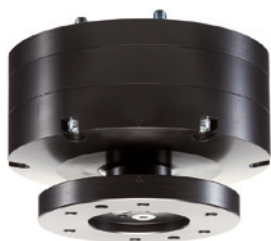
- ① Sujeción CSR
- ② Abastecimiento de energía
- ⑬ Recorrido Z
- ⑭ Placa adaptadora
- ⑮ Desviación máxima



ANTICOLISIONES

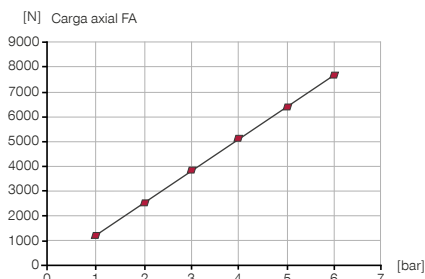
TAMAÑO CONSTRUCTIVO CSR125

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



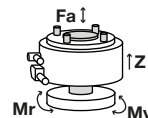
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



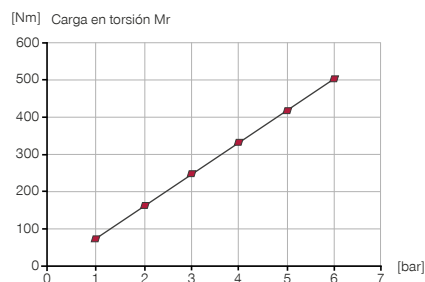
► Fuerzas y momentos

Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



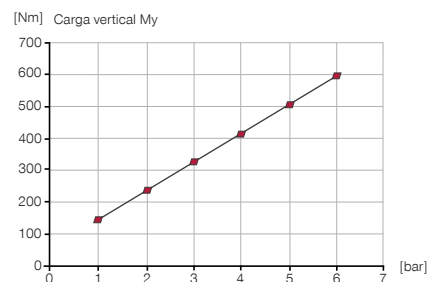
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector inductivo - Conector M8
NJ8-E2S-05



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912100309

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS

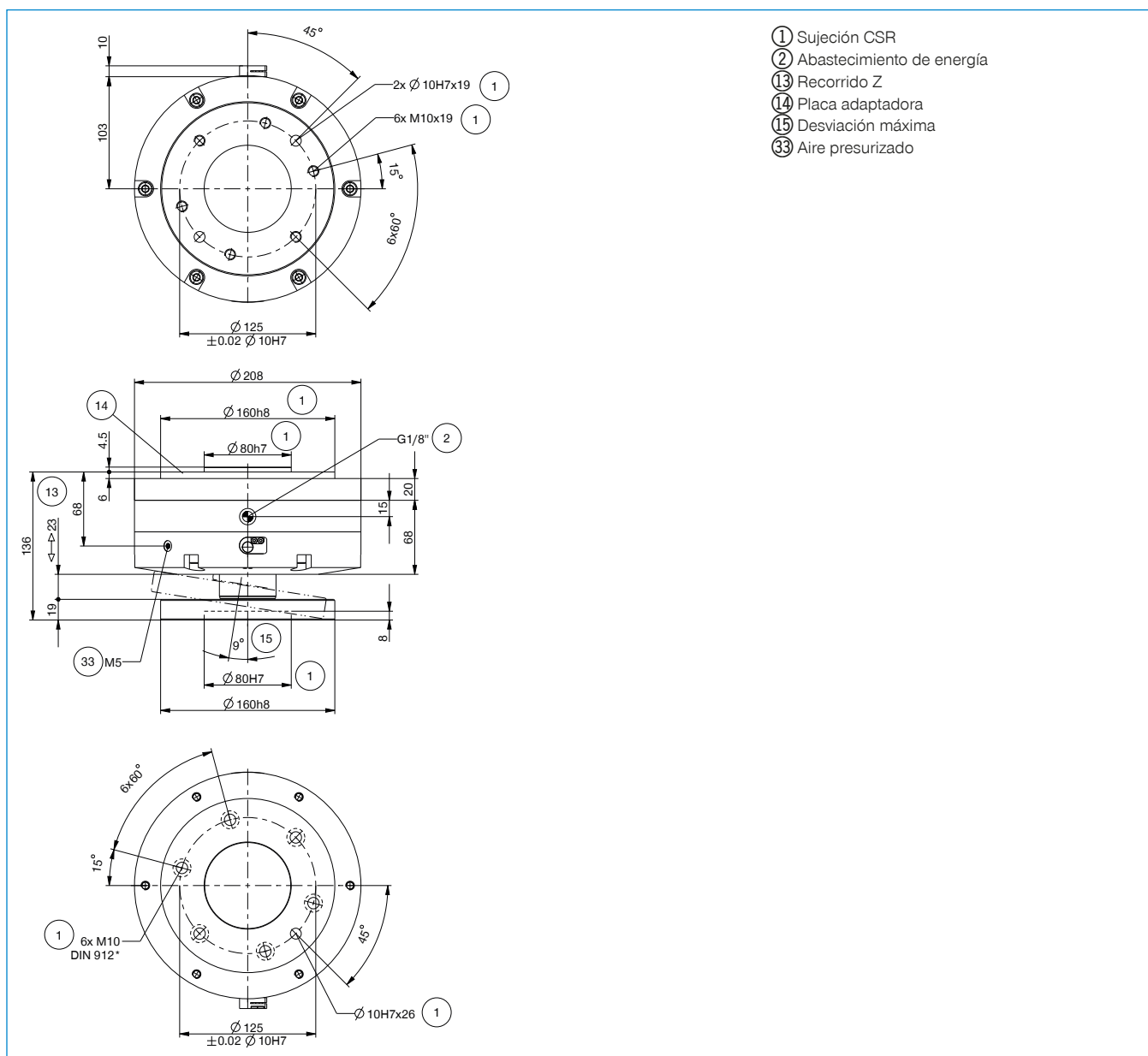


KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8

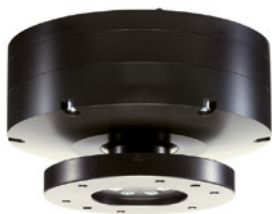
Referencia	Datos técnicos
	CSR125
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 125
Altura constructiva [mm]	136
Desviación eje Z [mm]	23
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.05
Desviación horizontal +/- [°]	9
Precisión de repetición radial +/- [mm]	0.05
Presión de servicio [bar]	1 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	8.1



ANTICOLISIONES

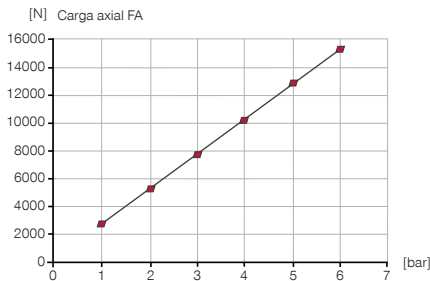
TAMAÑO CONSTRUCTIVO CSR160

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



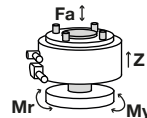
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



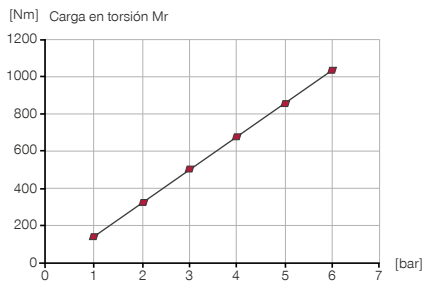
► Fuerzas y momentos

Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



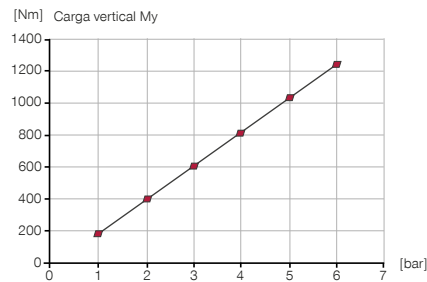
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector inductivo - Conector M8
NJ8-E2S-05



6 [pieza]
Tornillo cilíndrico con hexágono interior
C0912100309

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GV1-8X8
Racor recto



WV1-8X8
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS

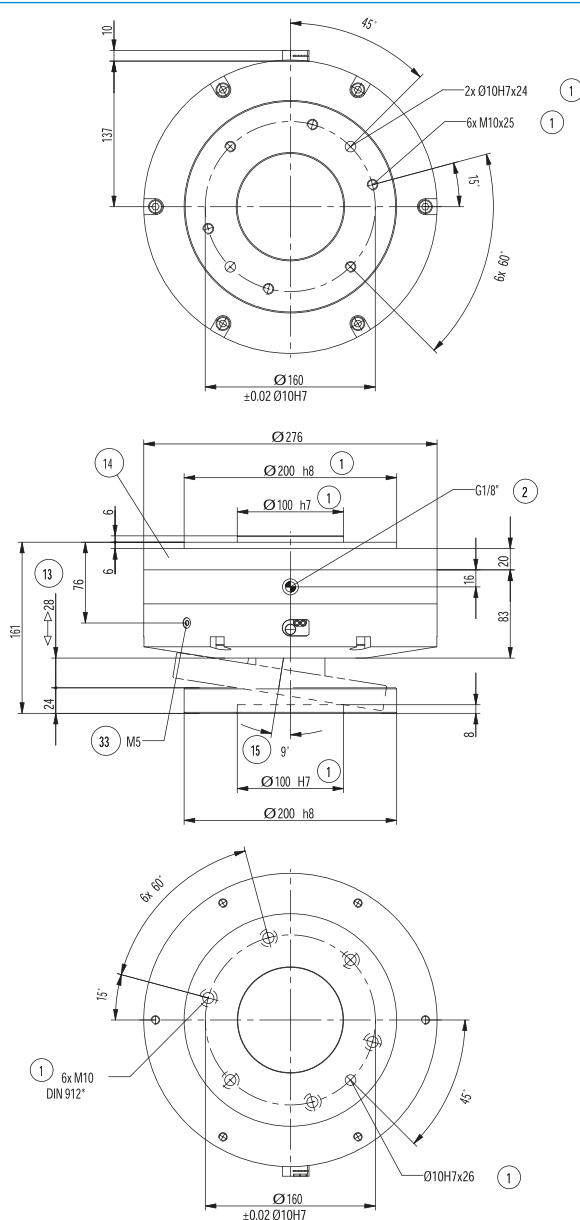


KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8

Referencia	Datos técnicos
	CSR160
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 160
Altura constructiva [mm]	161
Desviación eje Z [mm]	28
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.05
Desviación horizontal +/- [°]	9
Precisión de repetición radial +/- [mm]	0.05
Presión de servicio [bar]	1 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	15



- ① Sujeción CSR
- ② Abastecimiento de energía
- ⑬ Recorrido Z
- ⑭ Placa adaptadora
- ⑮ Desviación máxima
- ③③ Aire presurizado



ANTICOLISIONES

SERIE CRR

► VENTAJAS DE PRODUCTO



► Sensibilidad de activación ajustable

Mediante el control de la presión de aire puede ajustar la sensibilidad óptima para su aplicación.

► Detectores integrados

En caso de colisión, el sensor integrado envía una señal al control para activar una parada de emergencia.

► Retorno automatizado

Tras una parada de emergencia, puede hacer retroceder la anticollisión desde una distancia segura. Esto resulta especialmente ventajoso si no se desea acceder a la instalación, no es posible de forma segura o resulta difícil.

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN



► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com

► SUS VENTAJAS EN DETALLE



- 1 **Brida de unión para robot**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- 2 **Detección de la posición del émbolo**
 - el sensor emite una señal que puede ser interpretada como la detección de sobrecarga
 - detector magnético incluido en el suministro
- 3 **Accionamiento**
 - cilindro neumático de simple efecto
 - la respuesta es sensible según la presión de trabajo
 - con muelle integrado
- 4 **Detección de sobrecarga**
 - en dirección Z
 - inclinación en dirección horizontal
 - torsión respecto al eje Z
- 5 **Brida de unión**
 - círculo primitivo según EN ISO 9409-1
- 6 **Retorno**
 - mediante el émbolo, la brida de unión se desplaza a su posición de partida

► DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Desviación eje Z [mm]	Precisión de repetición axial +/- [mm]
CRR40	TK 40	8	0.01
CRR50	TK 50	12	0.01
CRR63	TK 63	15	0.01

► MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

ANTICOLISIONES

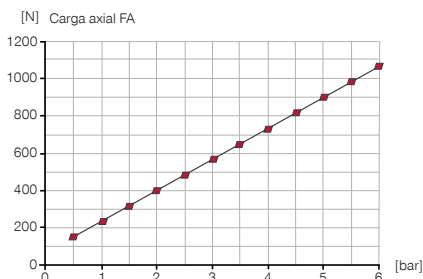
TAMAÑO CONSTRUCTIVO CRR40

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



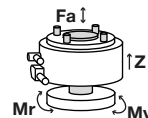
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



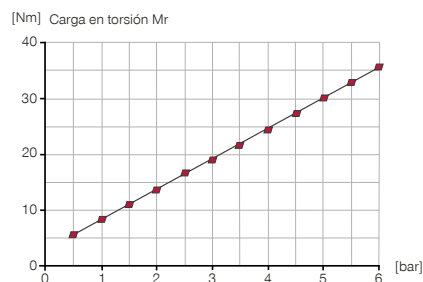
► Fuerzas y momentos

Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



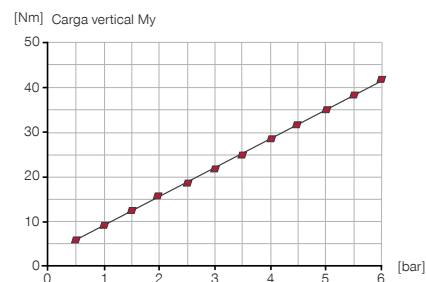
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector magnético recto, cable de 0,3 m - conector M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



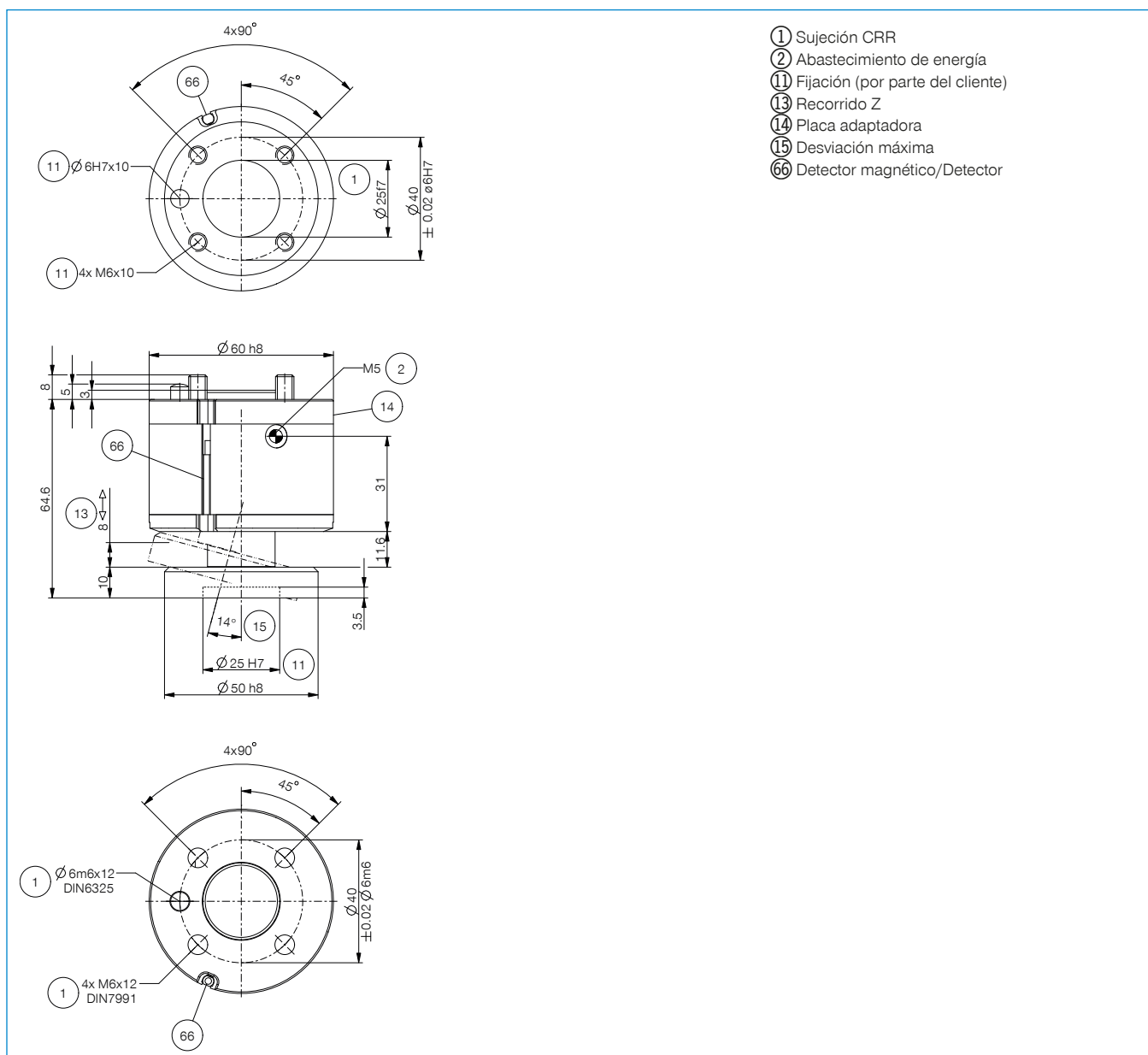
KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



Referencia	Datos técnicos
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Desviación eje Z [mm]	8
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.01
Sensibilidad de respuesta axial [mm]	0.5
Desviación horizontal +/- [°]	14.0
Precisión de repetición radial +/- [min]	4
Sensibilidad de la respuesta radial [°]	1.5
torsión eje Z [°]	21
Precisión de repetición rotatoria +/- [min]	4
Sensibilidad de respuesta rotatoria [°]	1
Presión de servicio [bar]	0.5 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	14.60
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	2.64
Peso [kg]	0.61



ANTICOLISIONES

TAMAÑO CONSTRUCTIVO CRR50

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

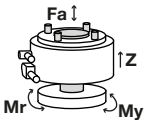


► Presión

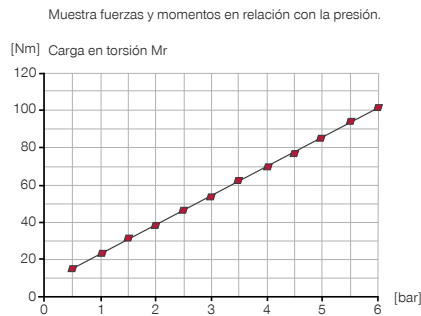


► Fuerzas y momentos

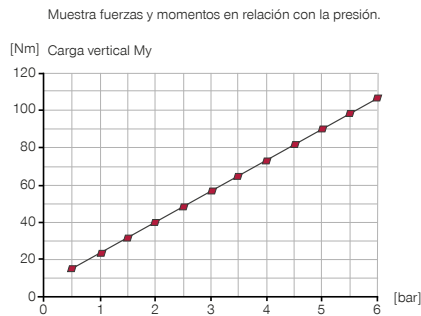
Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



► Presión



► Presión



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
 Detector magnético recto, cable de 0,3 m - conector M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
 Racor recto



WVM5
 Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



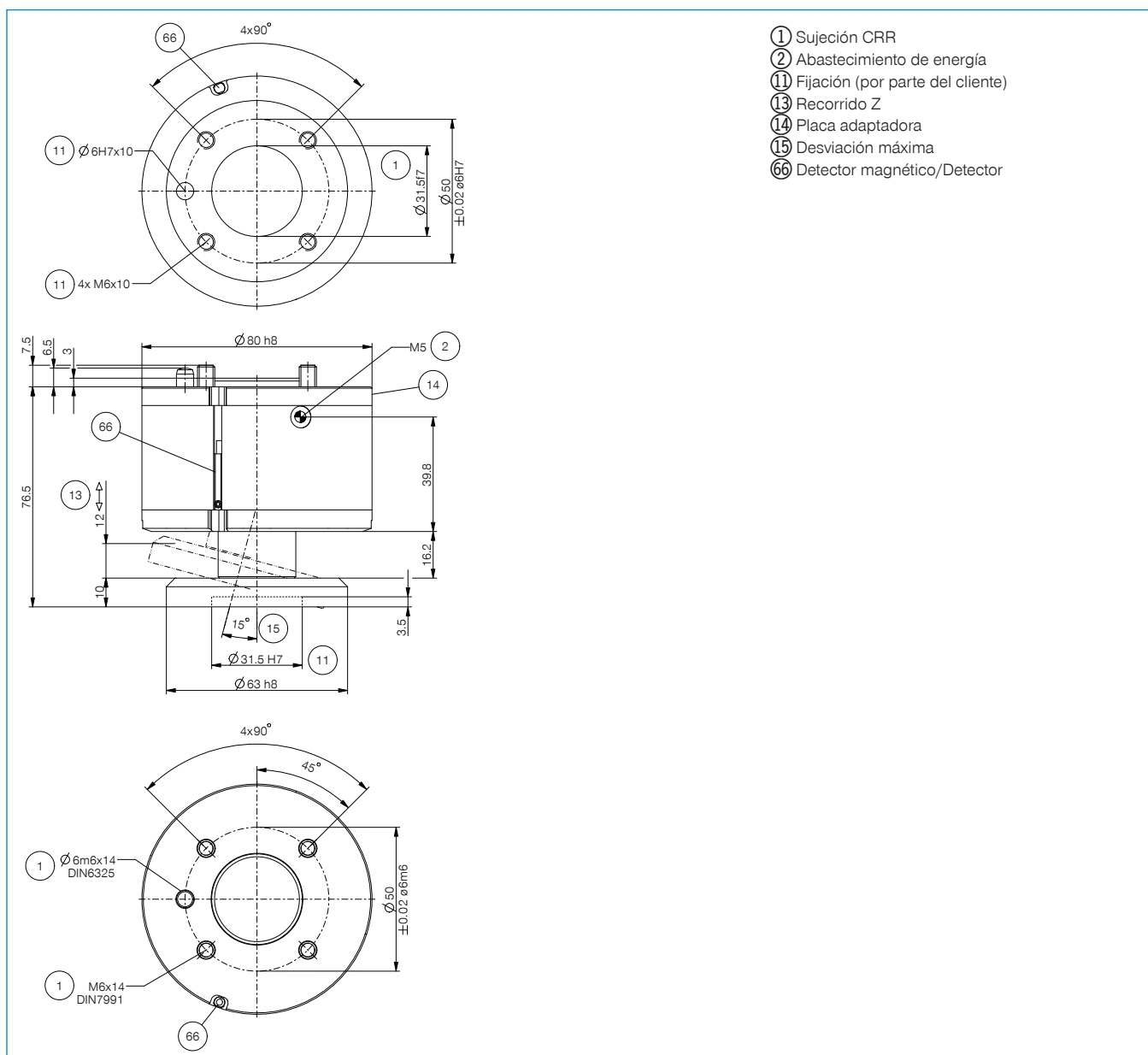
KAG500
 Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
 Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8



Referencia	Datos técnicos
	CRR50N-A
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Desviación eje Z [mm]	12
Precisión de repetición axial +/- [mm]	0.01
Sensibilidad de respuesta axial [mm]	0.5
Desviación horizontal +/- [°]	14.0
Precisión de repetición radial +/- [min]	4
Sensibilidad de la respuesta radial [°]	1.5
torsión eje Z [°]	22
Precisión de repetición rotatoria +/- [min]	4
Sensibilidad de respuesta rotatoria [°]	1
Presión de servicio [bar]	0.5 ... 6
Presión de servicio nominal [bar]	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	37.40
Momento de inercia en torno al eje Z [kgcm²]	7.69
Peso [kg]	1.1



ANTICOLISIONES

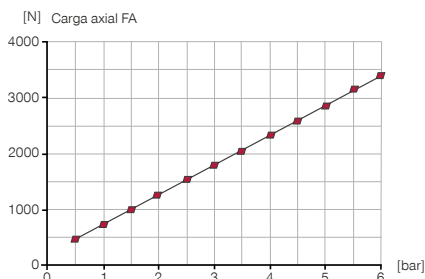
TAMAÑO CONSTRUCTIVO CRR63

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



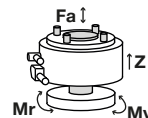
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



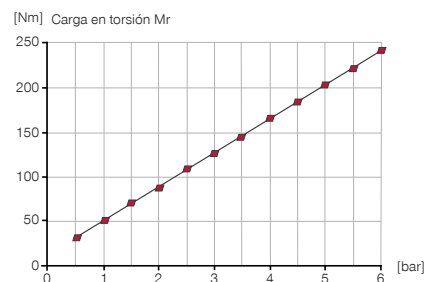
► Fuerzas y momentos

Para las fuerzas y los momentos máx. véanse los diagramas



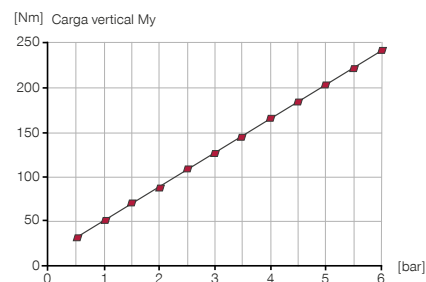
► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► Presión

Muestra fuerzas y momentos en relación con la presión.



► INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



1 [pieza]
Detector magnético recto, cable de 0,3 m - conector M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA



GVM5
Racor recto



WVM5
Racores angulares



CONEXIONES/OTROS



KAG500
Cable conector recto, cable 5 m - Hembra M8



KAW500
Cable conector acodado, cable 5 m - Hembra M8





MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM

VISTA GENERAL DE LOS PRODUCTOS



9	MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM	186 - 319
	MATCH - Módulo robot	188
	MATCH - Pinzas	268
	MATCH - Brida angular	316

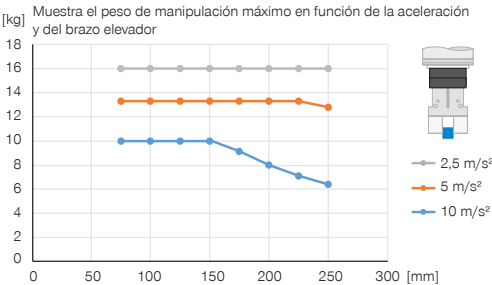
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-00-01-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

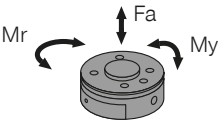


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



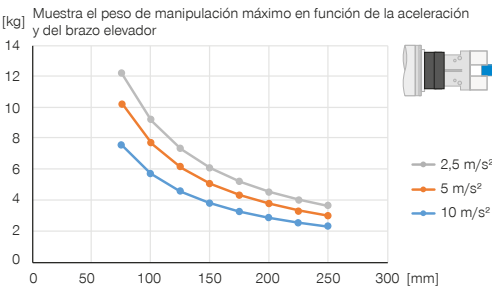
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



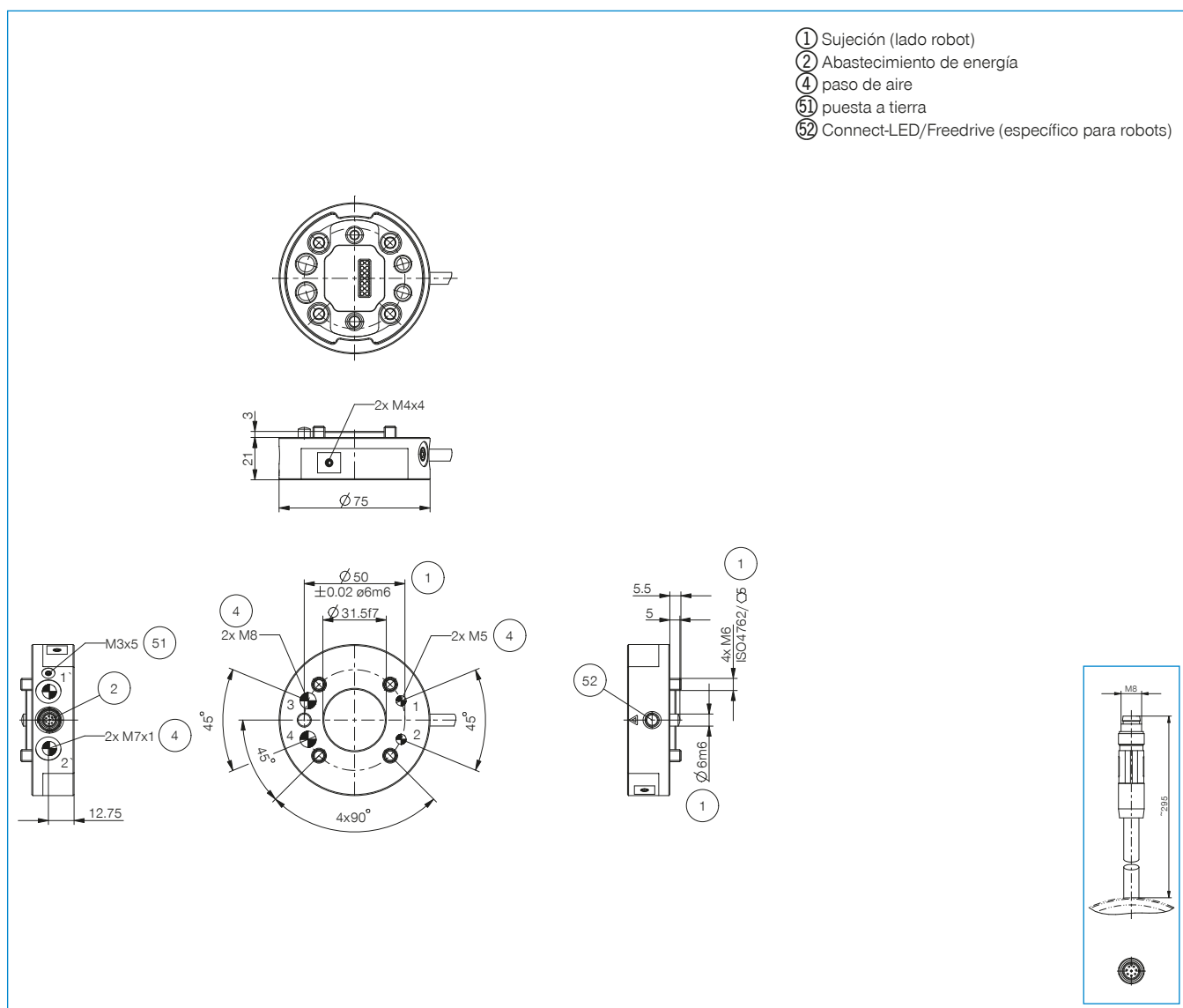
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-00-01-A
Apropiado para tipo robot	ISO TK 50*
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.31

*Conexión mecánica compatible con todos los robots con brida ISO PCD 50 mm. Conexión eléctrica a través cable hembra estándar M8 de 8 polos.



MATCH - MÓDULO ROBOT

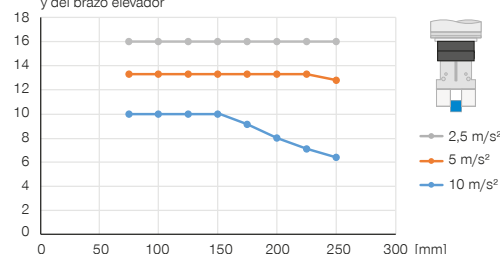
LWR50F-00-04-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



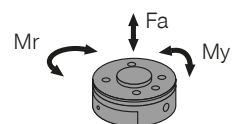
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

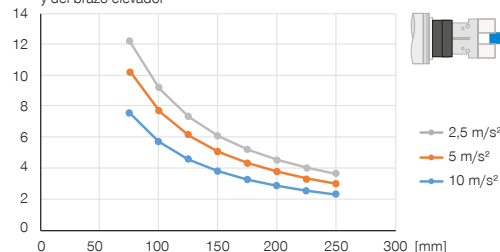
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



CSTE01483
Línea de conexión recta de 5 m - hembra M12



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



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



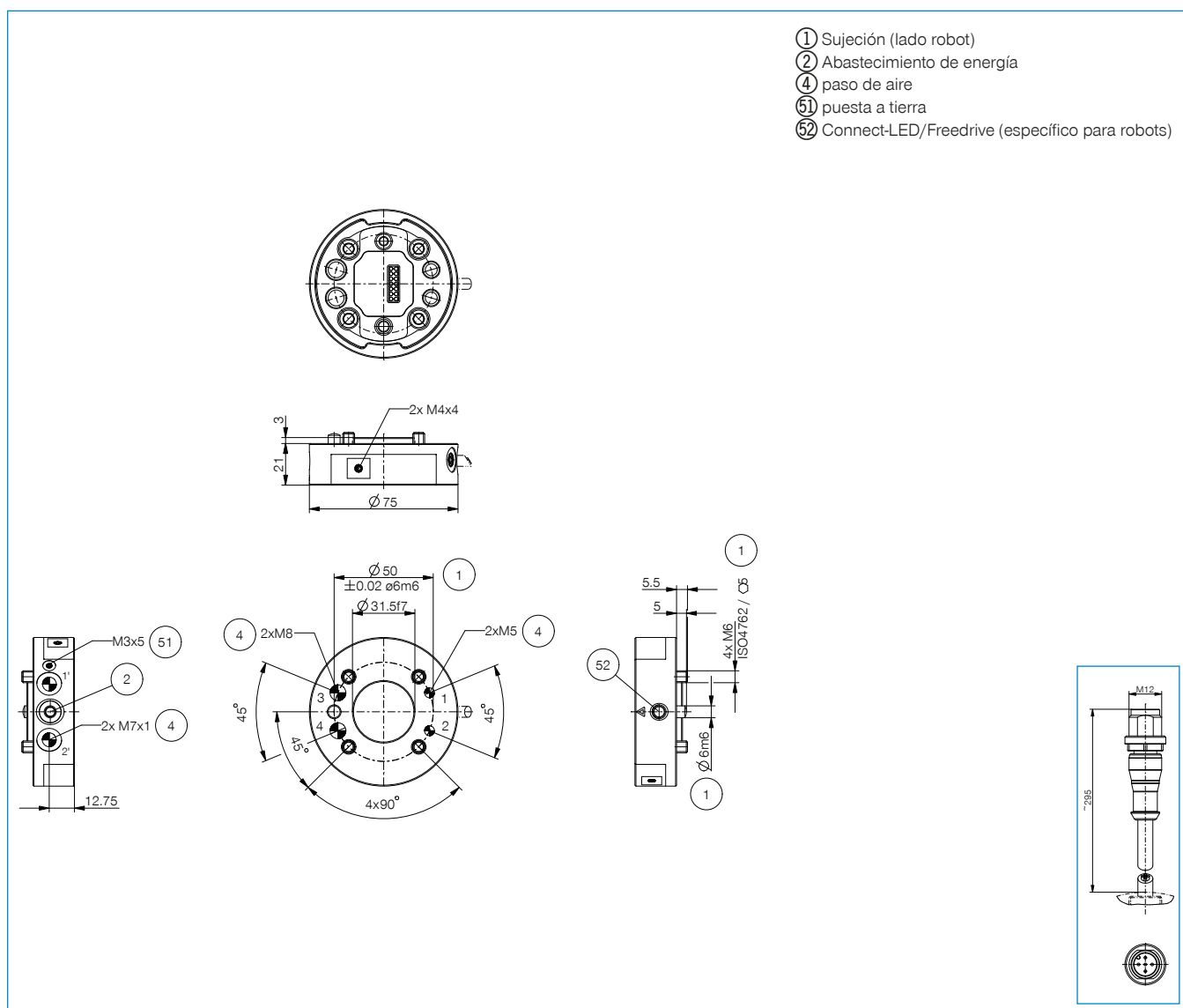
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-00-04-A
Apropiado para tipo robot	ISO TK 50*
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 5 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28

*Conexión mecánica compatible con todos los robots con brida ISO PCD 50 mm. Conexión eléctrica a través de la toma M12-5 estándar de IO-Link.



MATCH - MÓDULO ROBOT

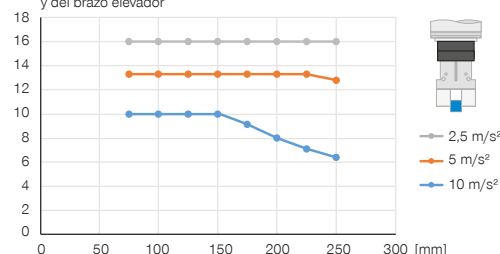
LWR50F-00-05-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



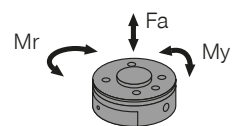
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

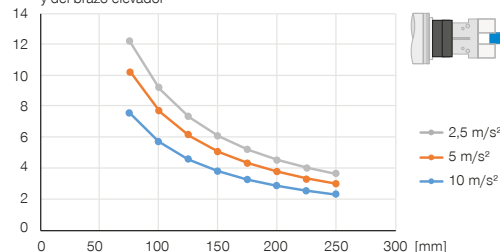
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



CSTE01483
Línea de conexión recta de 5 m - hembra M12



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



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



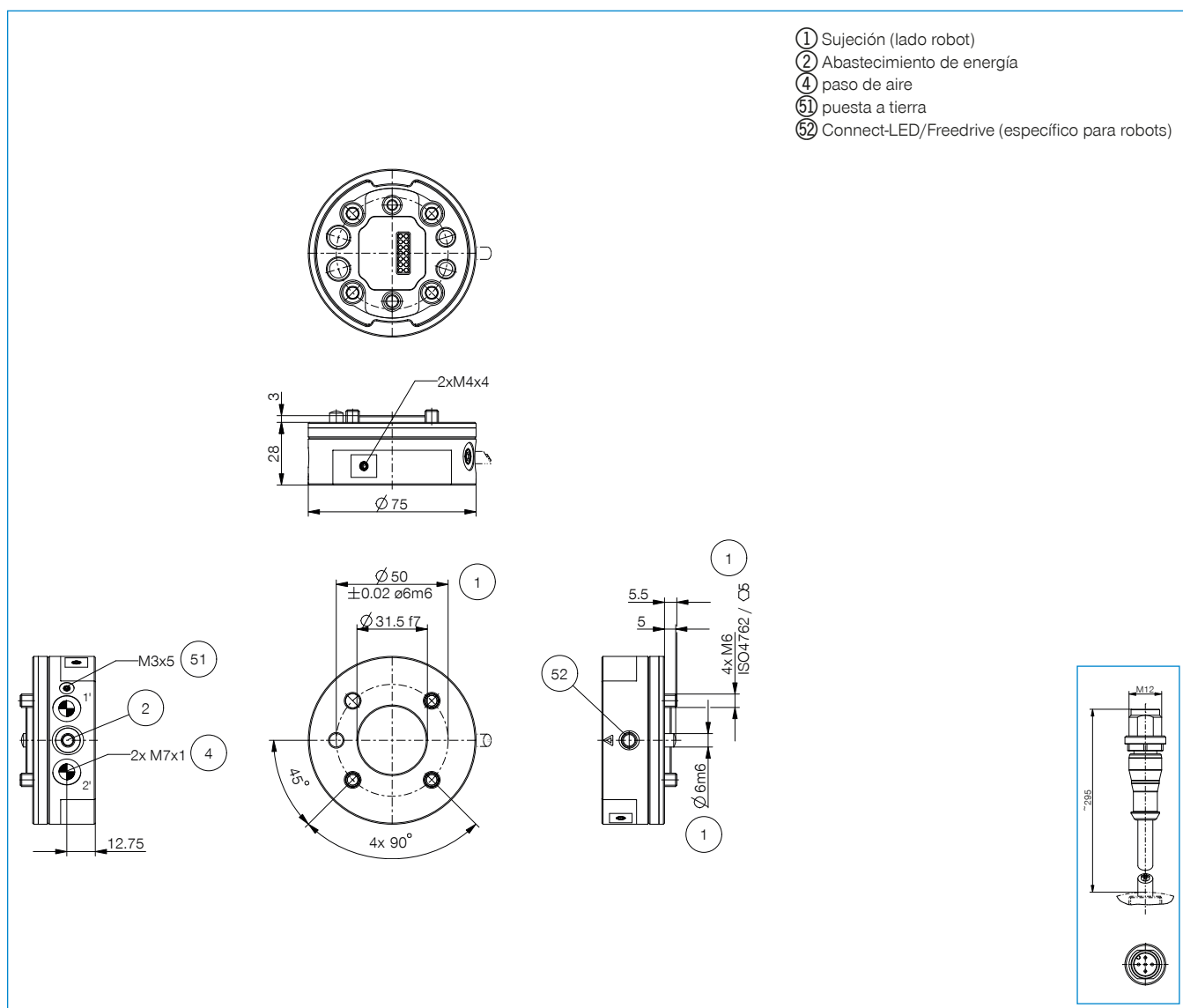
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-00-05-A
Apropiado para tipo robot	ISO TK 50*
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Visualización del estado	Sí
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 5 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.33

*Conexión mecánica compatible con todos los robots con brida ISO PCD 50 mm. Conexión eléctrica a través de la toma M12-5 estándar de IO-Link.



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-00-06-A

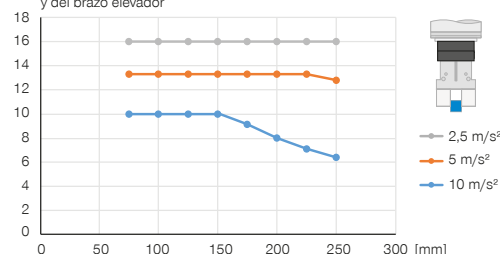
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

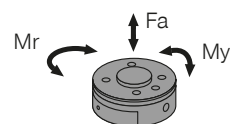
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

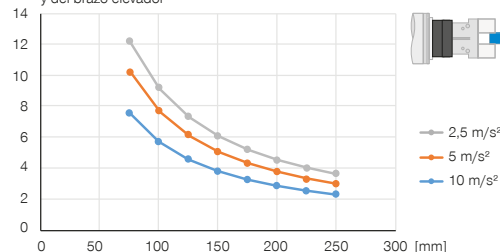
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-29-00001-A
MATCH - Brida angular



CONEXIONES/OTROS



CSTE01483
Línea de conexión recta de 5 m - hembra M12



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



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



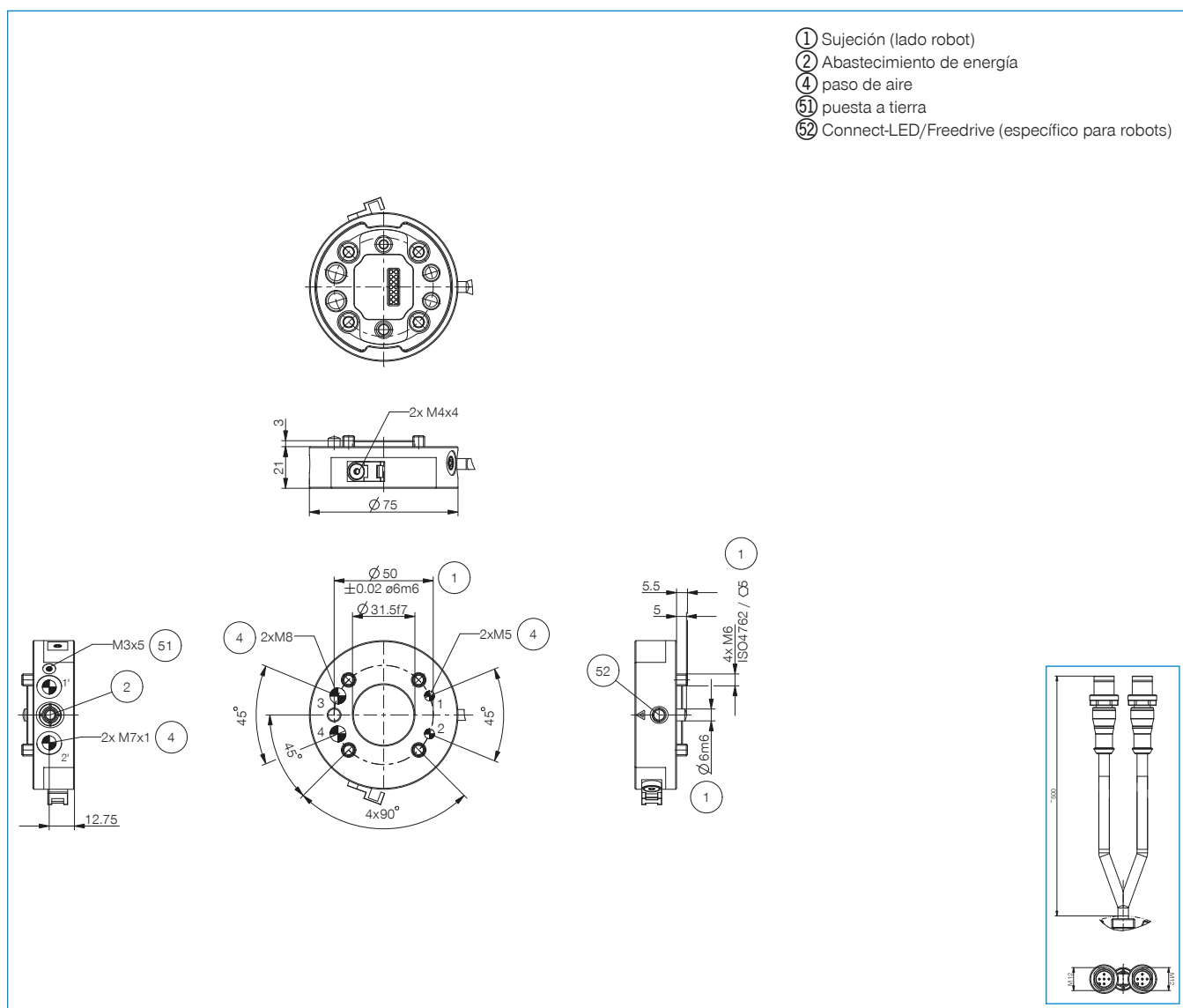
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-00-06-A
Apropiado para tipo robot	ISO TK 50*
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 5 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28

*Conexión mecánica compatible con todos los robots con brida ISO PCD 50 mm. Conexión eléctrica a través de la toma M12-5 estándar de IO-Link.



MATCH - MÓDULO ROBOT

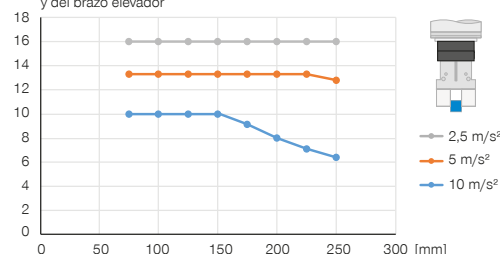
LWR50F-01-02-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



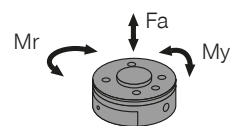
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

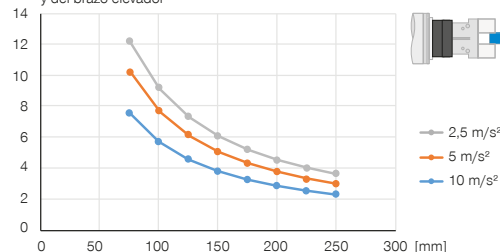
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

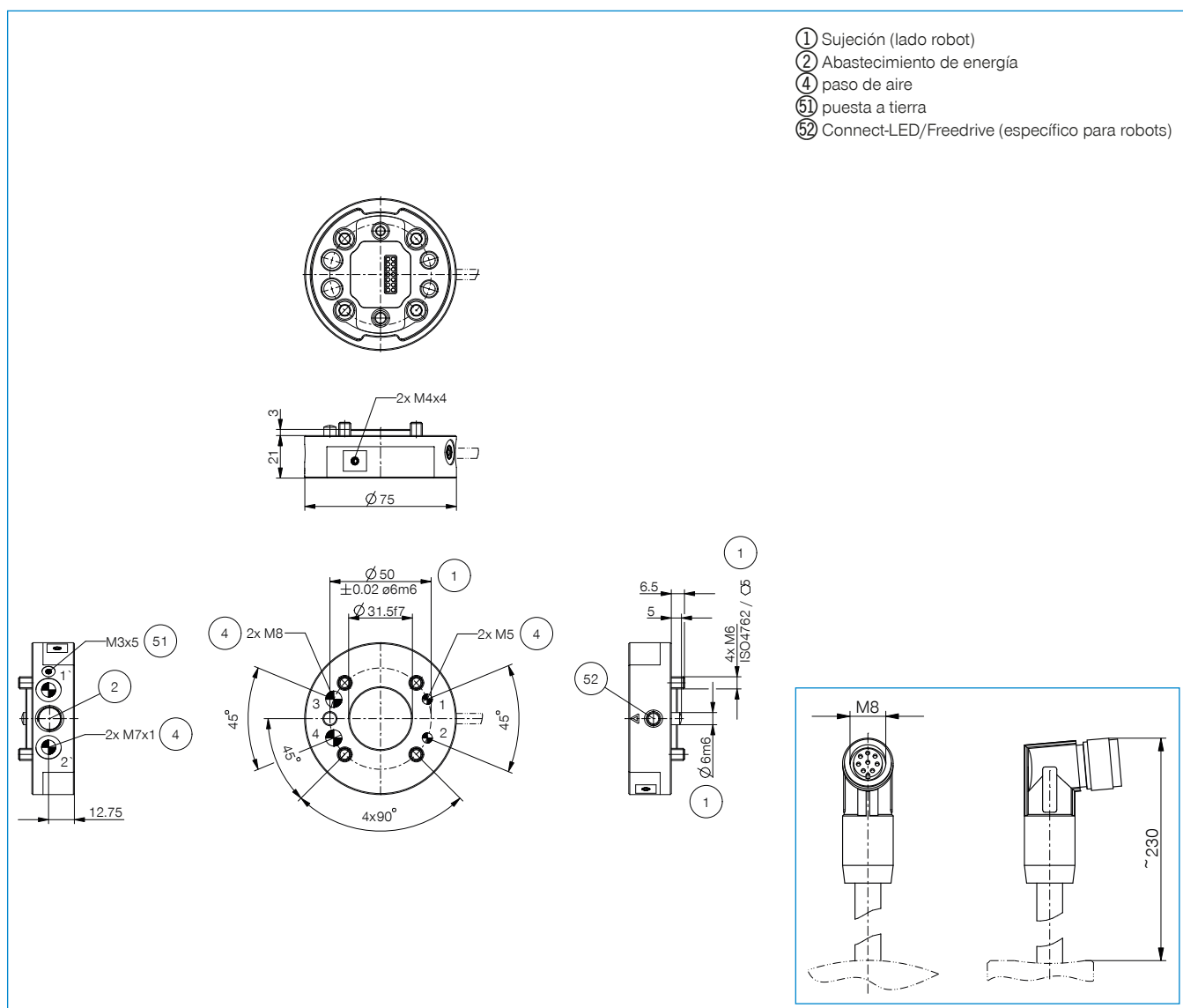


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-01-02-A
Apropiado para tipo robot	Universal Robots e-Series
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	NPN
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-01-03-A

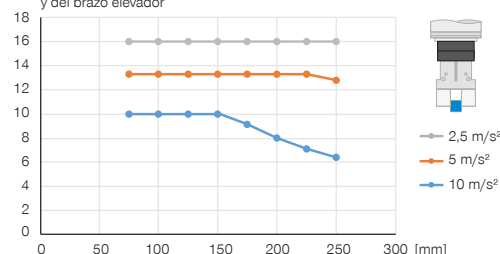
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

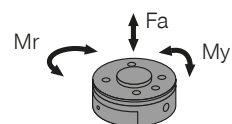
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

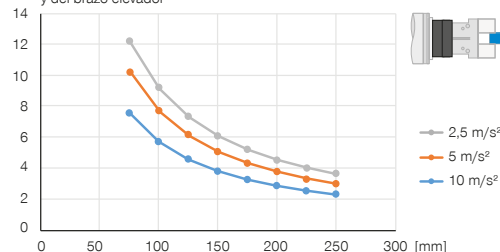
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



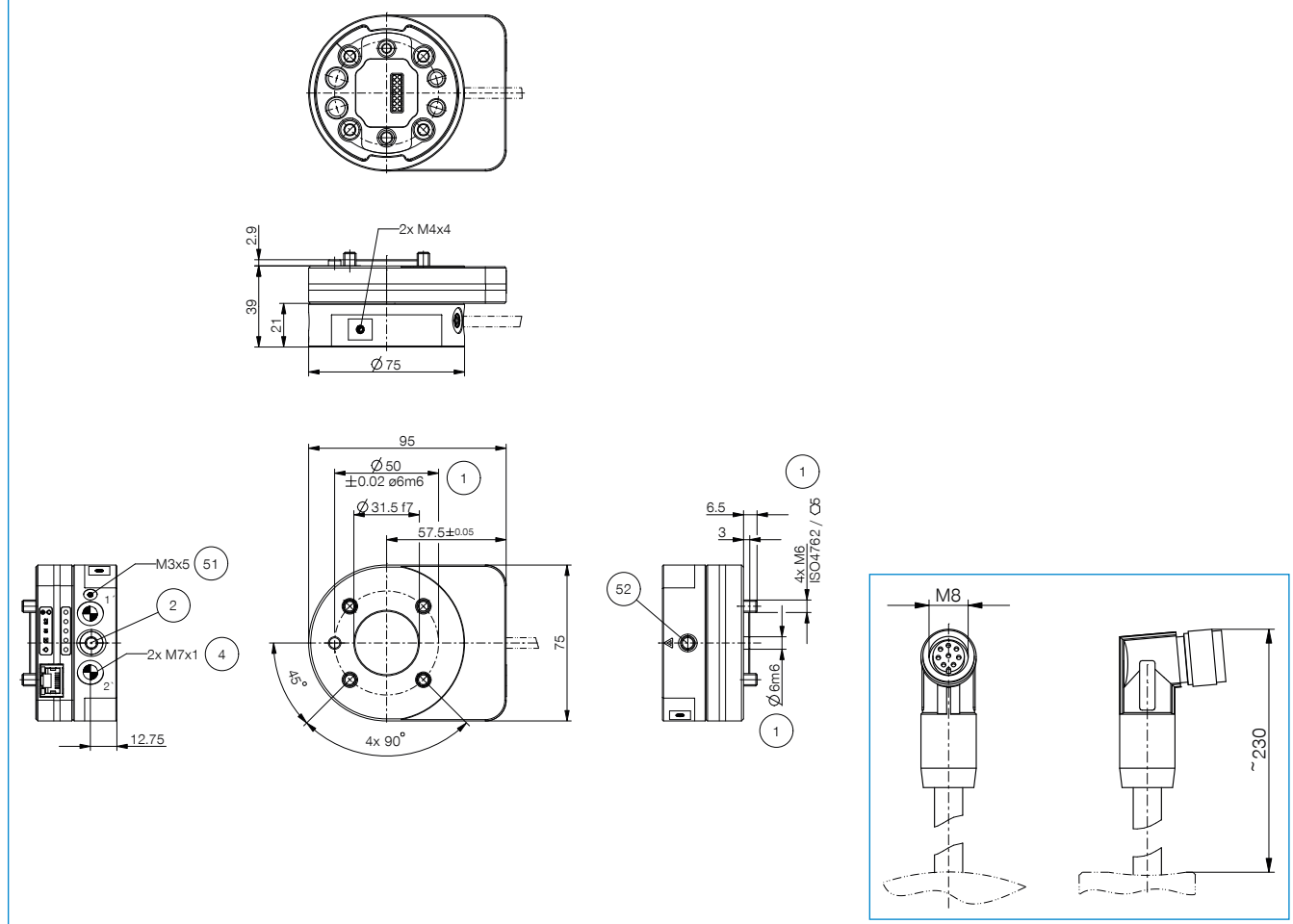
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-01-03-A
Apropiado para tipo robot	Universal Robots e-Series
Configuración de la interfaz	Ethernet RJ45
Accionamiento	RS485
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Visualización del estado	Sí
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.43

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



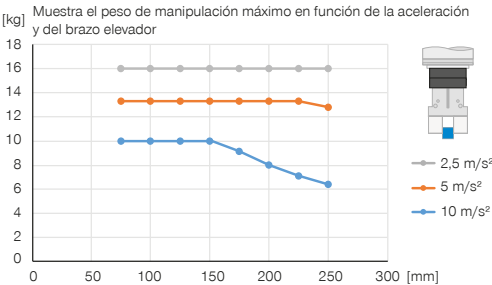
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-04-01-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

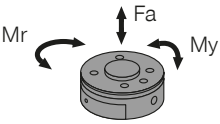


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



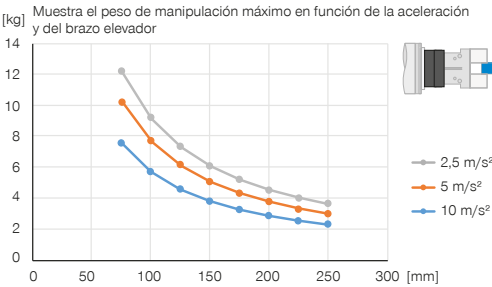
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS



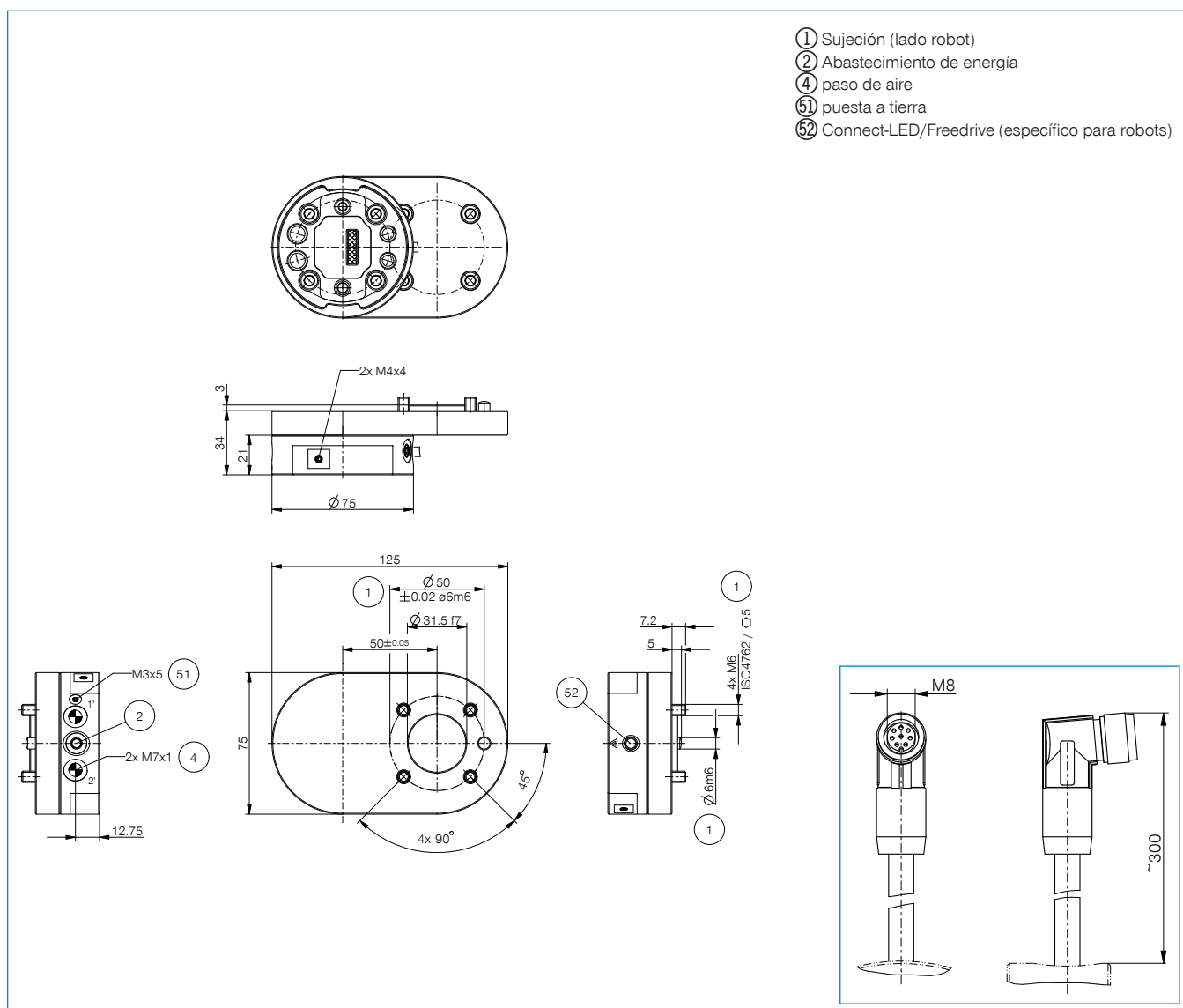
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-04-01-A
Apropiado para tipo robot	Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series *
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	NPN
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.62

* Apto para todos los Techman / OMRON TM-Series a partir de la revisión de hardware 3.0



MATCH - MÓDULO ROBOT

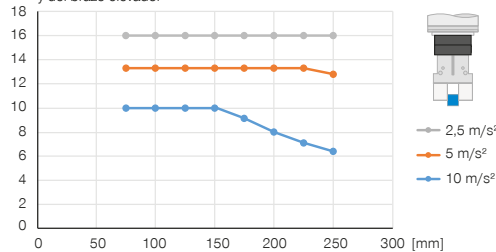
LWR50F-06-01-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



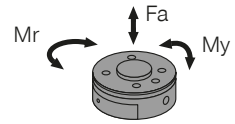
Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



Fuerzas y momentos

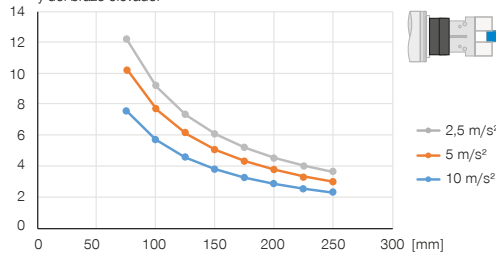
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

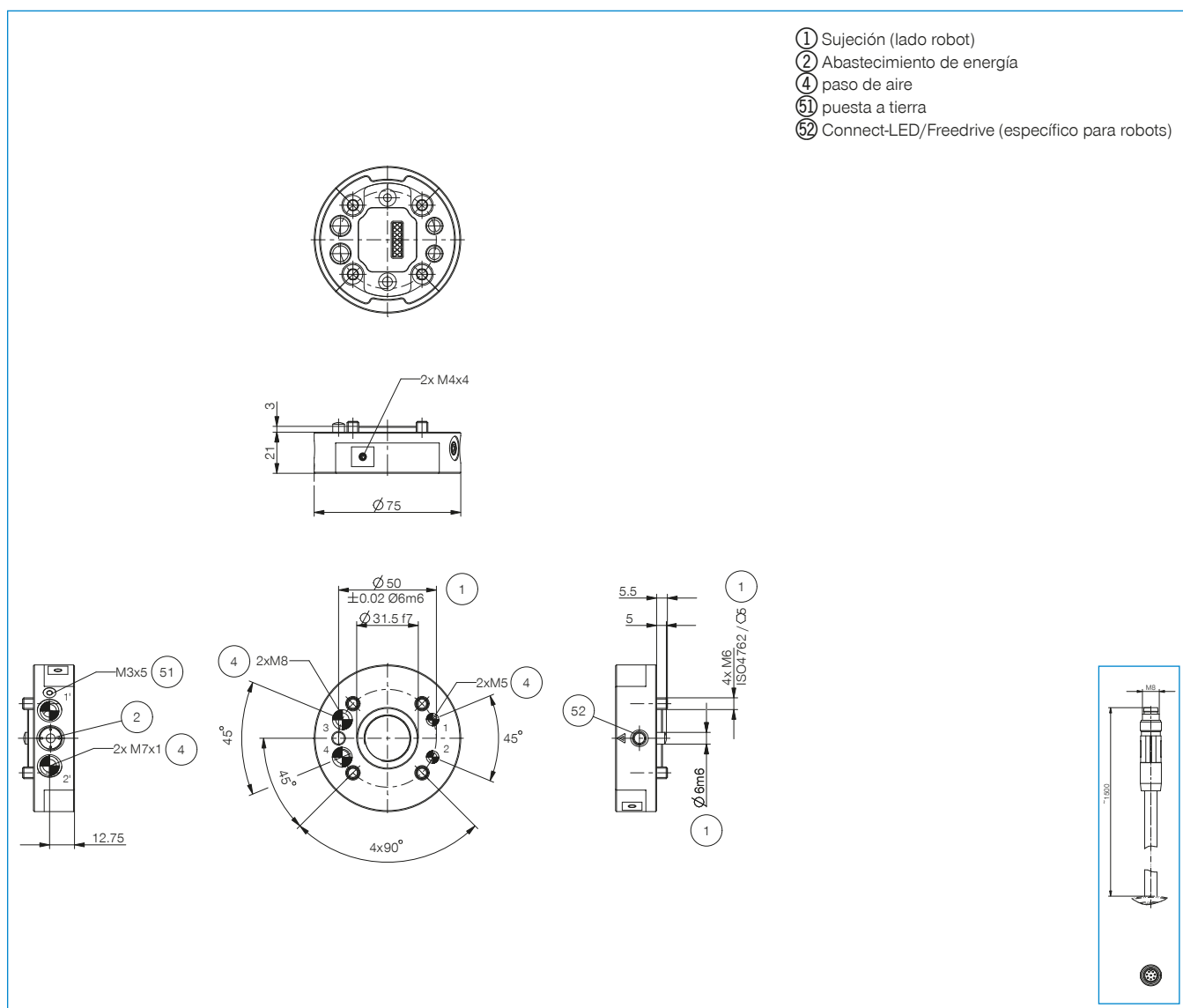


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-06-01-A
Apropiado para tipo robot	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	NPN
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



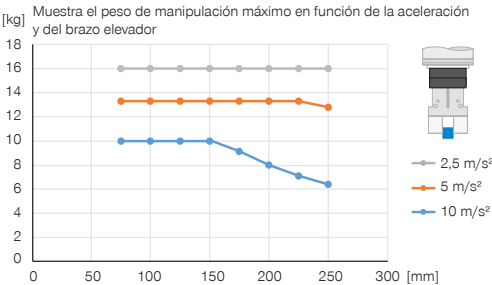
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-07-01-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

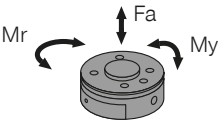


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



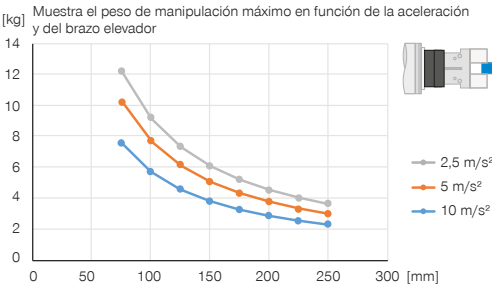
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



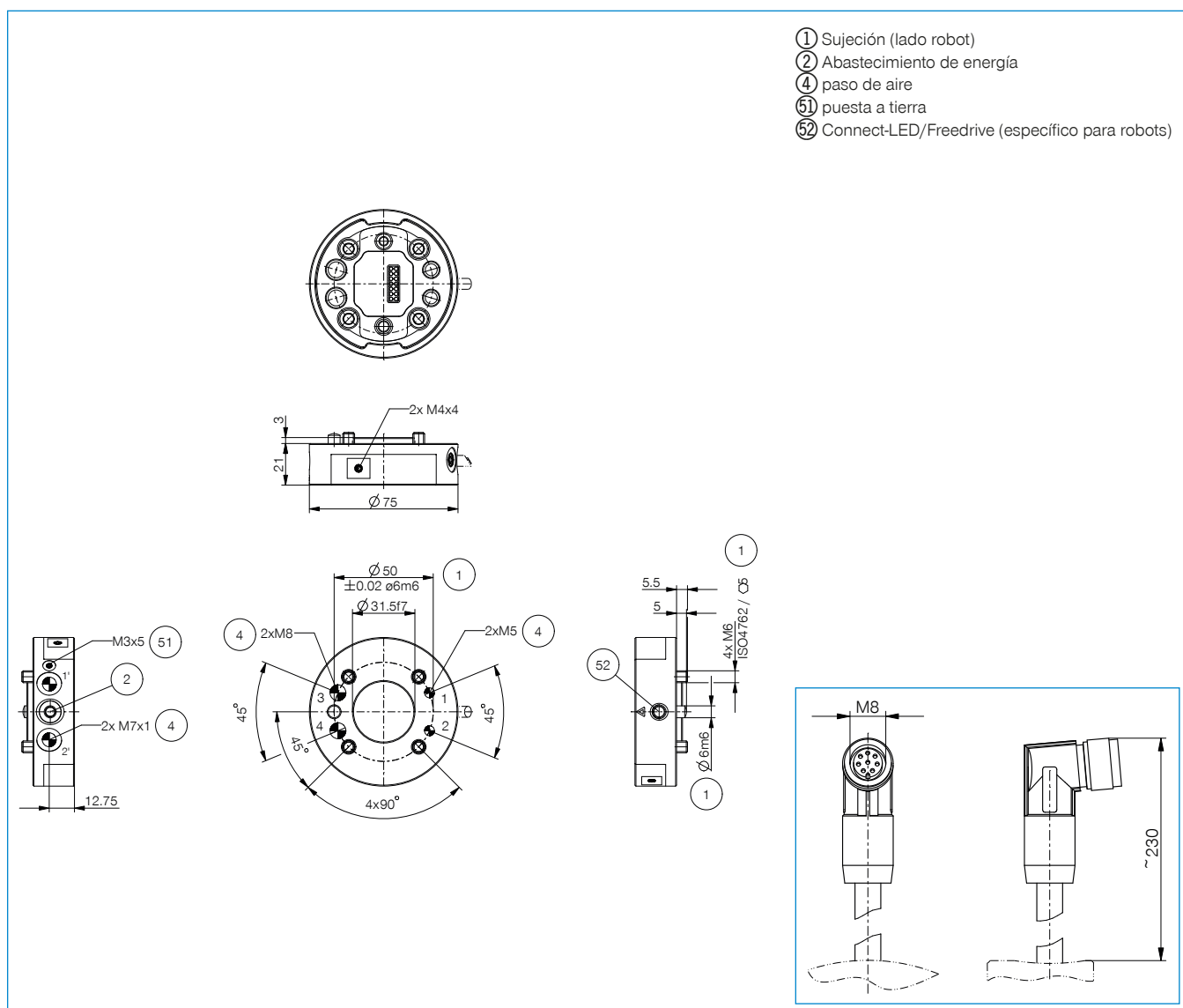
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-07-01-A
Apropiado para tipo robot	HANWHA HCR-3/-5/-12*
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	NPN
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28

*apto para todos los HCR-3, HCR-5 y HCR-12 a partir de la revisión de hardware Q1/2020



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-08-01-A

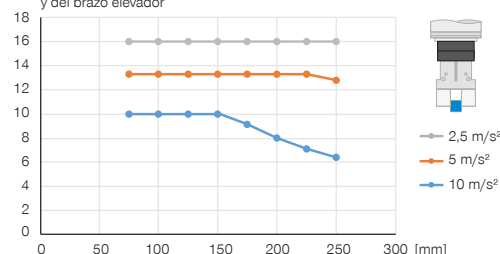
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

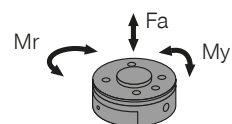
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

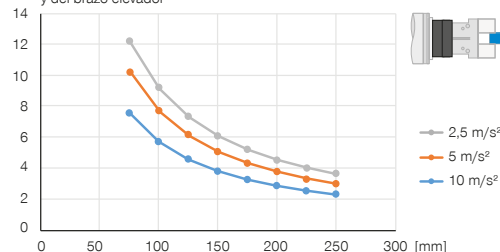
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

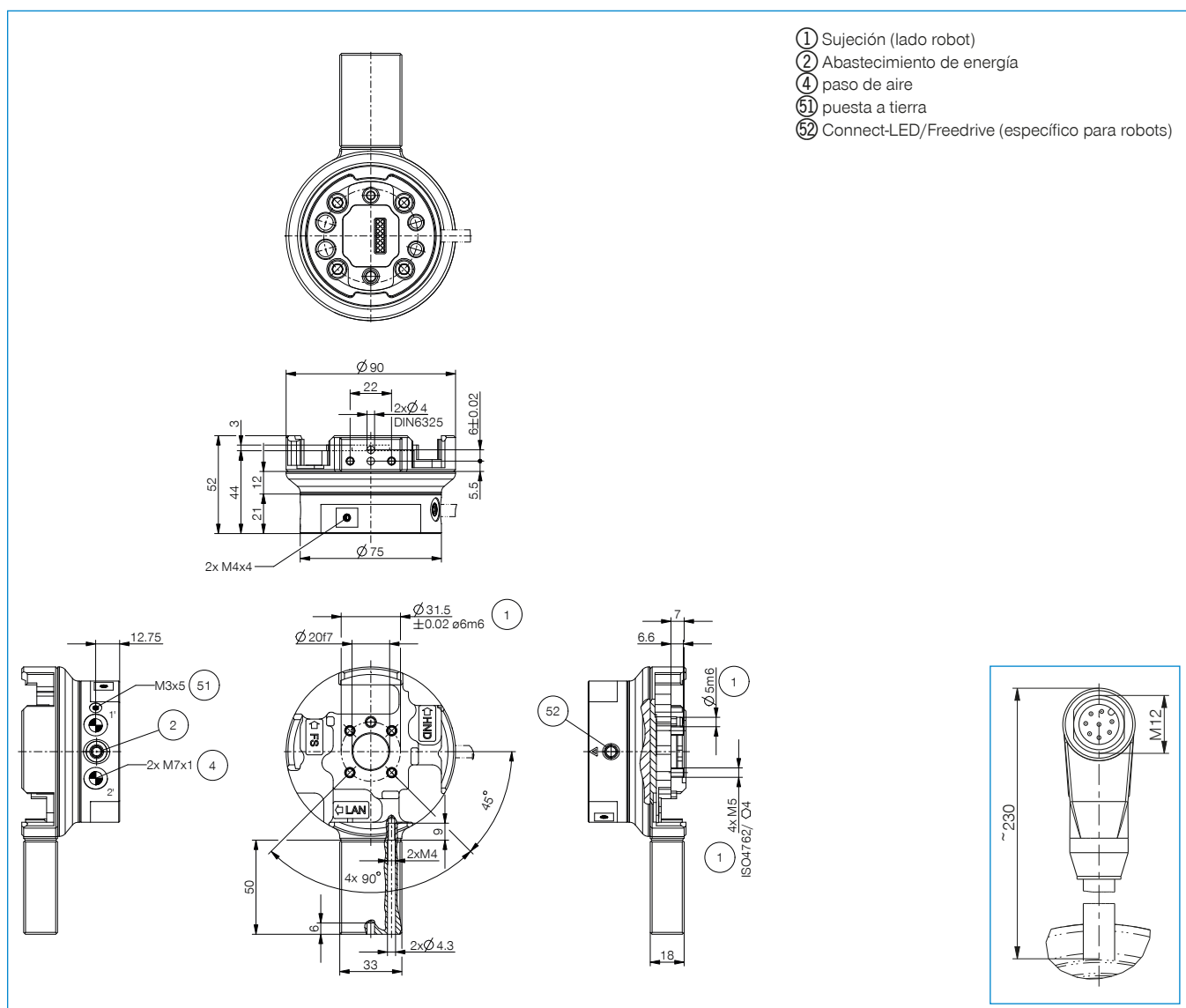


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-08-01-A
Apropiado para tipo robot	Mitsubishi Assista
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.72



MATCH - MÓDULO ROBOT

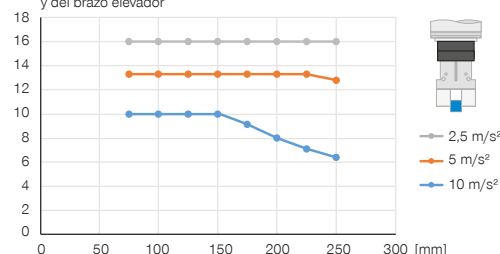
LWR50F-09-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



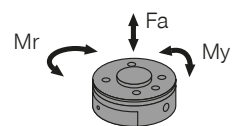
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

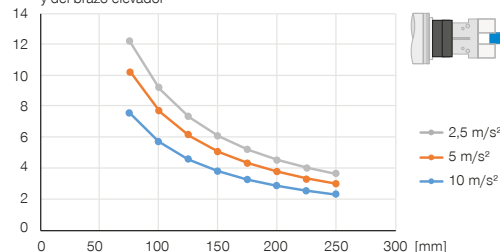
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

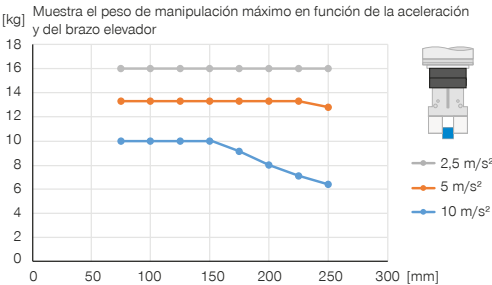
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-09-03-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

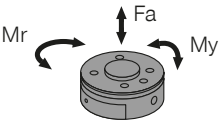


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



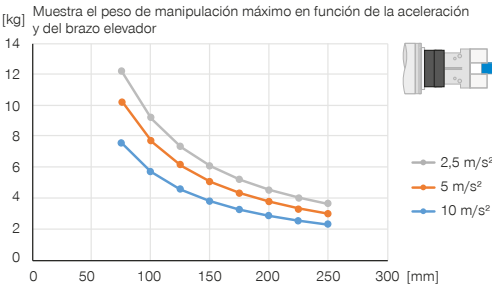
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

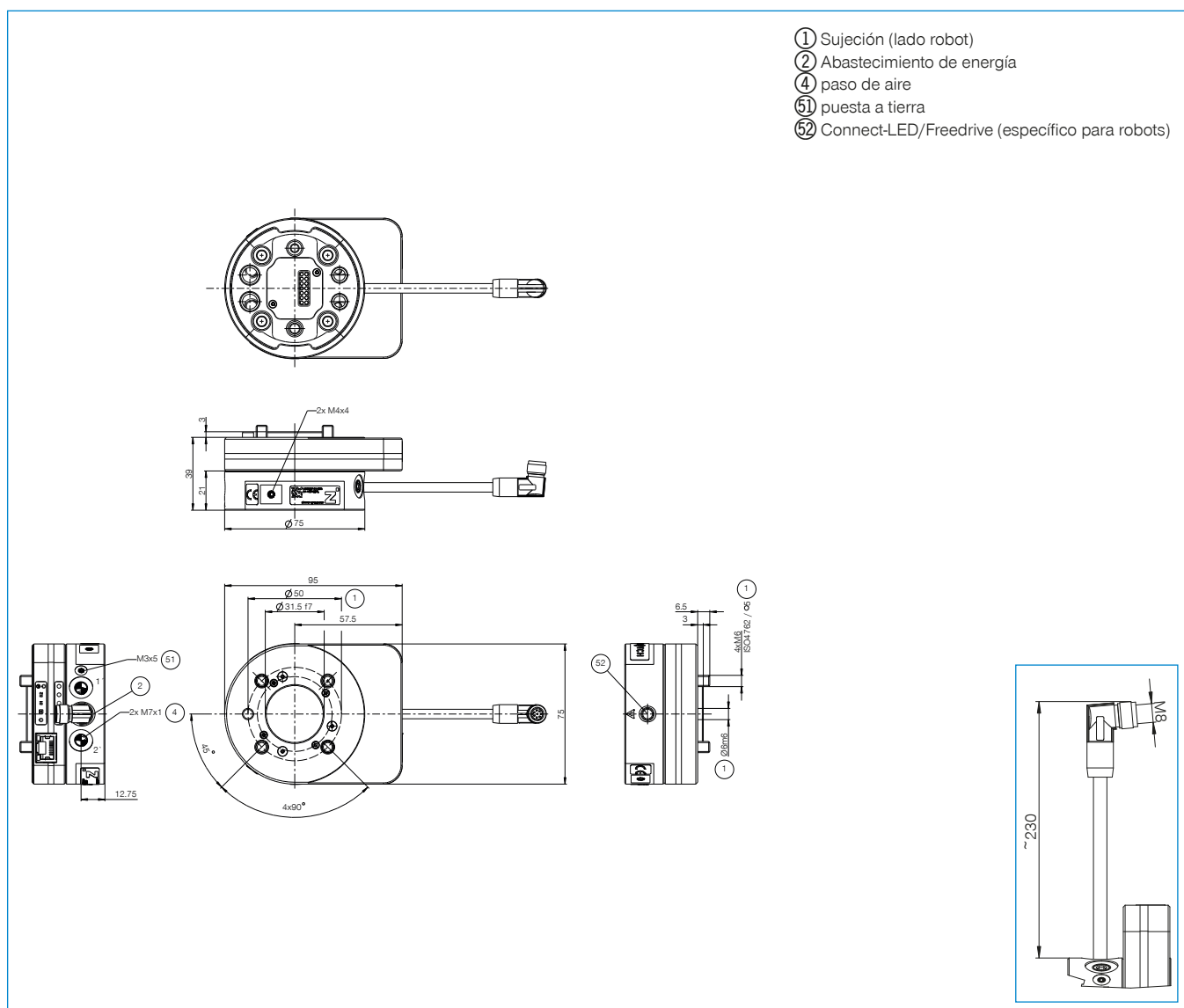


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-09-03-A
Apropiado para tipo robot	FANUC CRX
Configuración de la interfaz	Ethernet RJ45
Accionamiento	RS485
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Visualización del estado	Sí
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.43



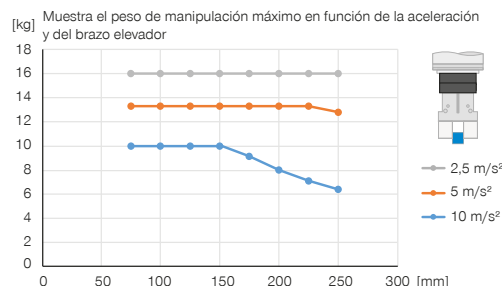
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-10-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

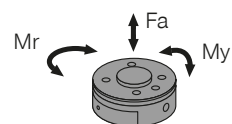


► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



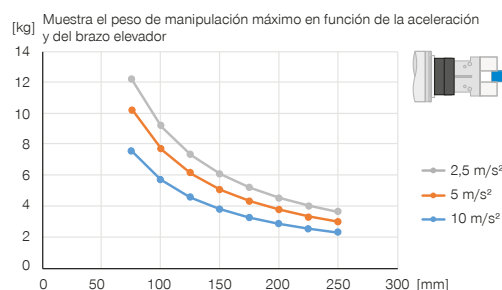
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



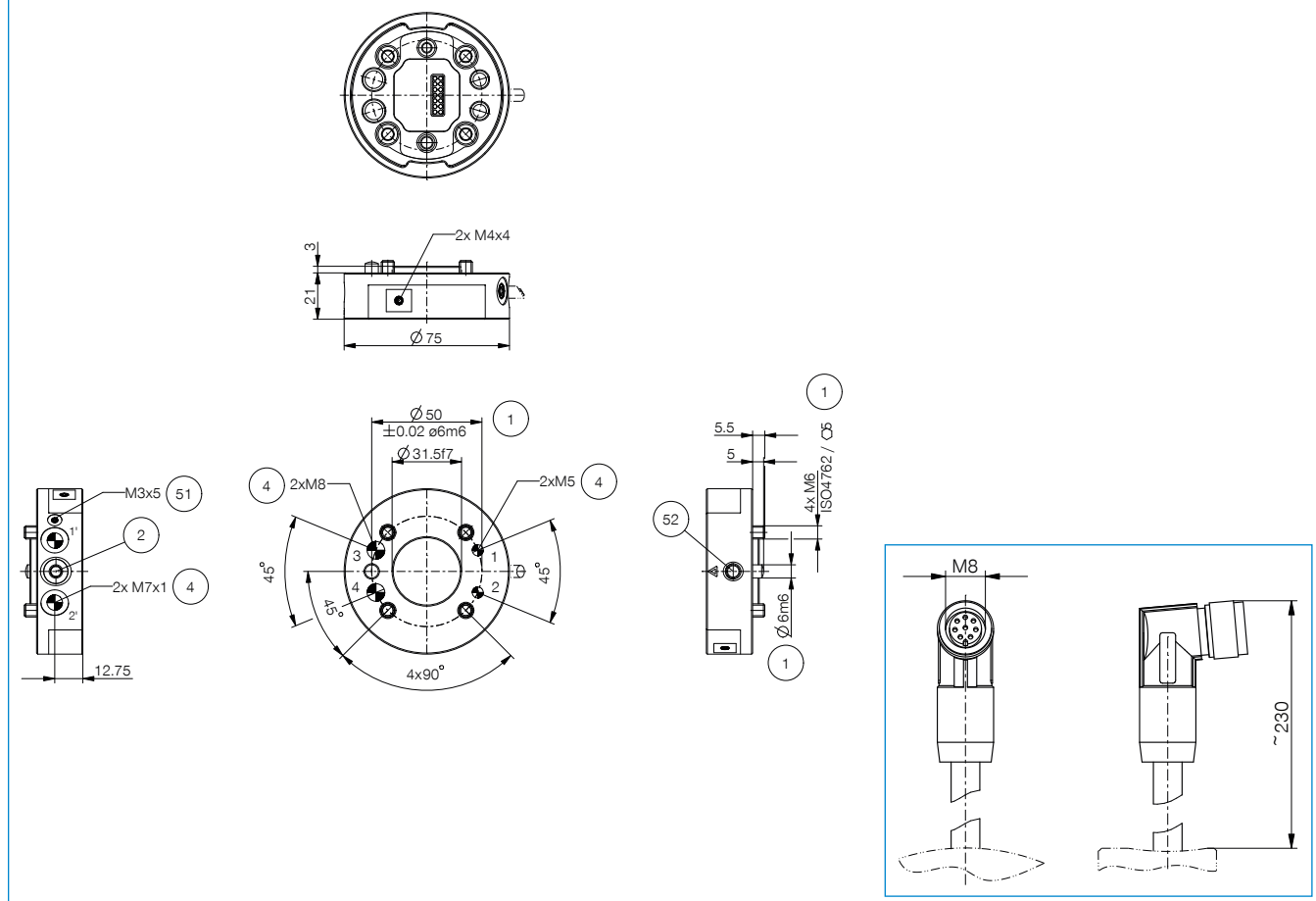
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-10-01-A
Apropiado para tipo robot	DOOSAN M- / H- / A-Serie
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.32

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-13-01-A

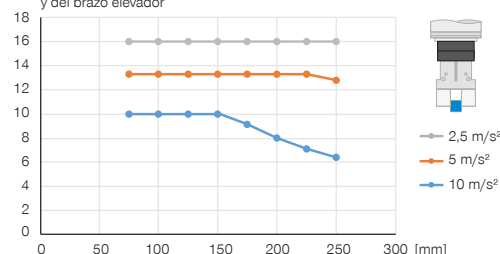
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

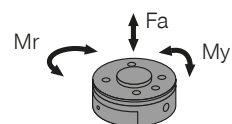
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

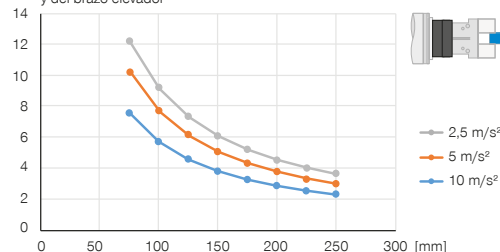
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



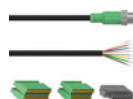
LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



WVM7
Racores angulares



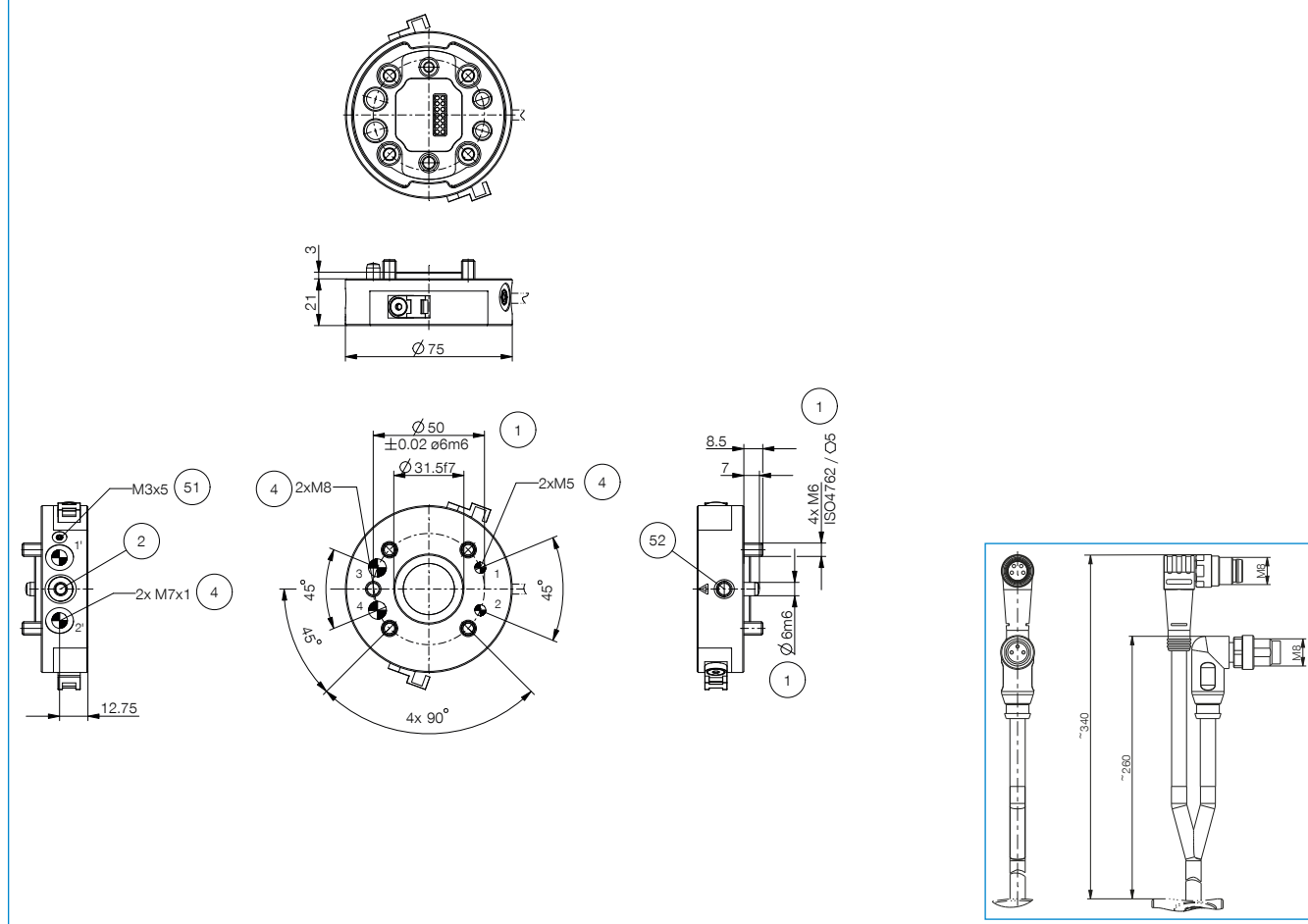
ZUB000034
Conexión



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-13-01-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 15000 GoFa
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 3 polos
Conexión 2	Macho, M8, 4 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.3

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

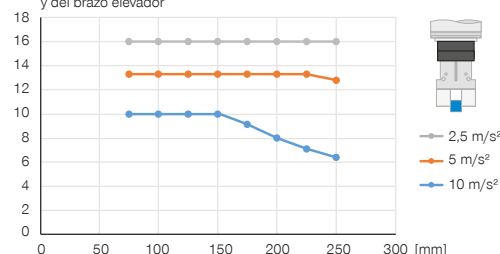
LWR50F-13-04-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



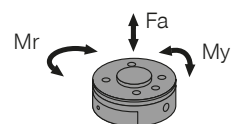
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

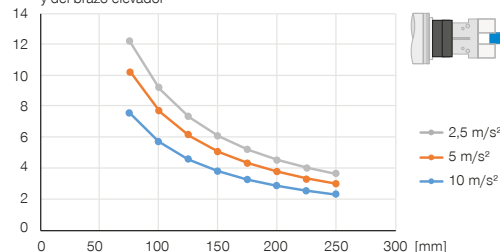
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



CSTE01483
Línea de conexión recta de 5 m - hembra M12



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



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



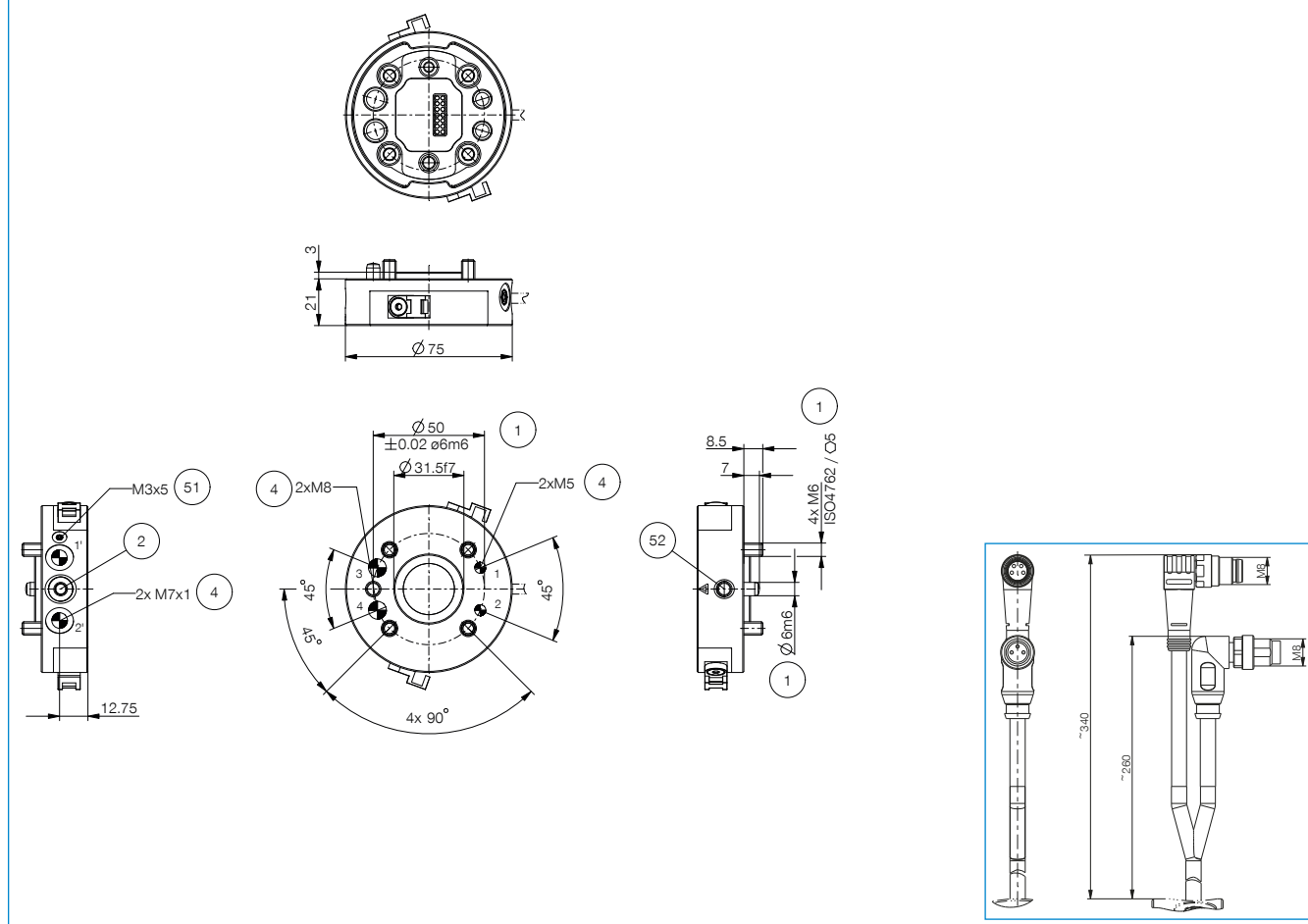
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-13-04-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 15000 GoFa
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 3 polos
Conexión 2	Macho, M8, 4 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.3

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

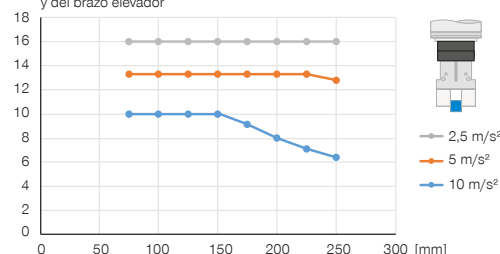
LWR50F-13-05-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



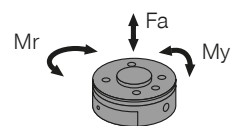
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

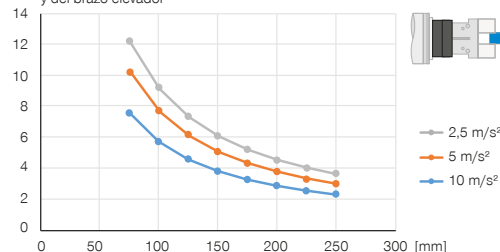
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



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

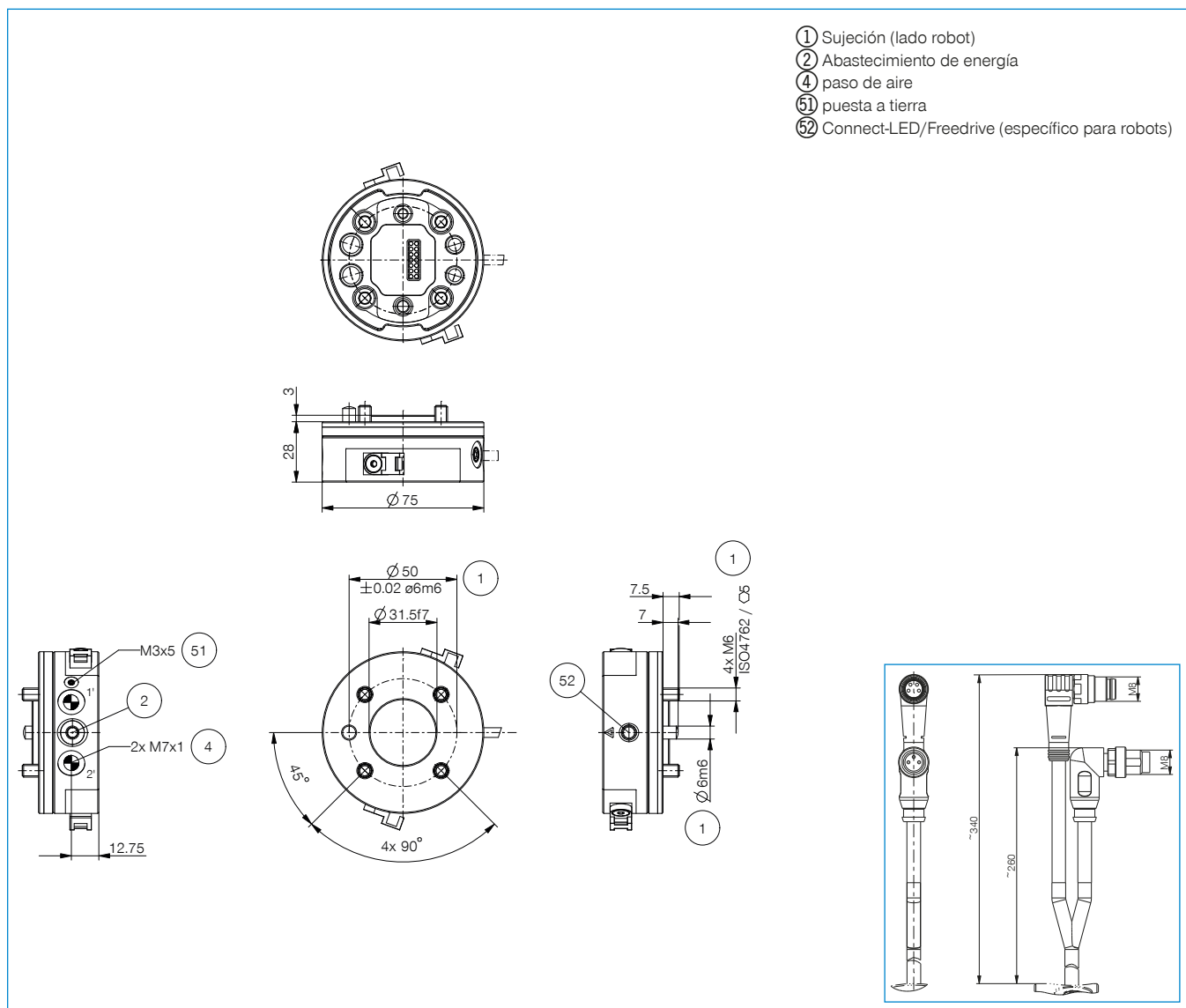


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-13-05-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 15000 GoFa
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 3 polos
Conexión 2	Macho, M8, 4 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.35



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-14-04-A

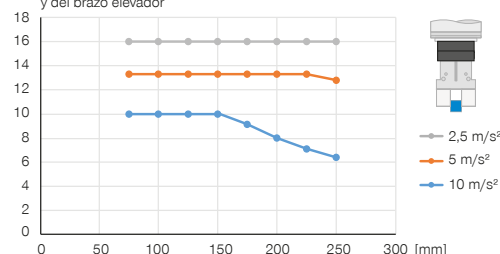
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

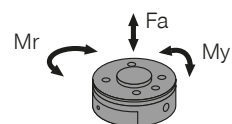
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

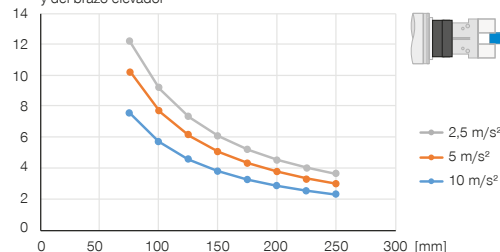
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



SCM-C-05-10-A
Smart Communication Module



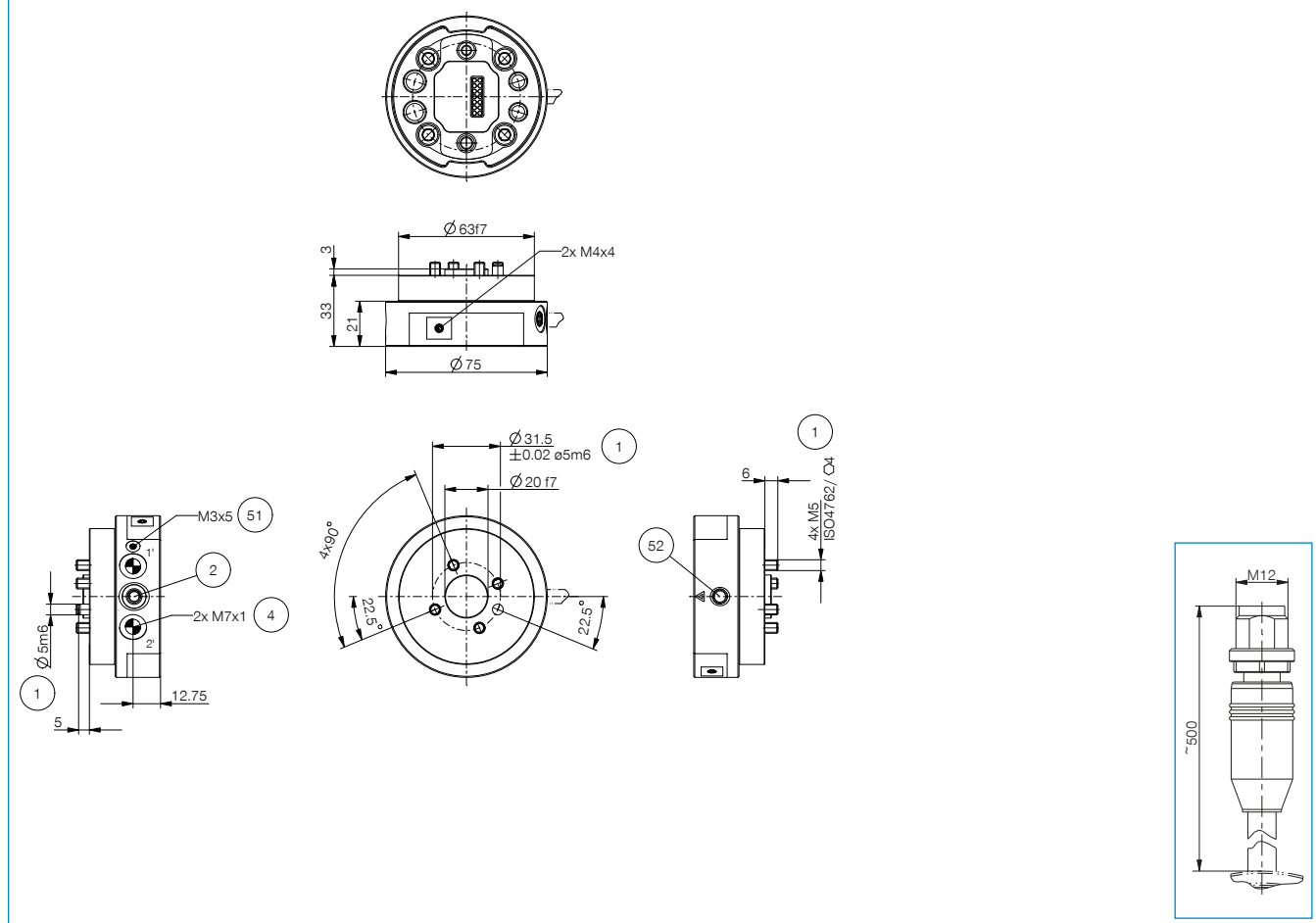
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-14-04-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.4

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-14-05-A

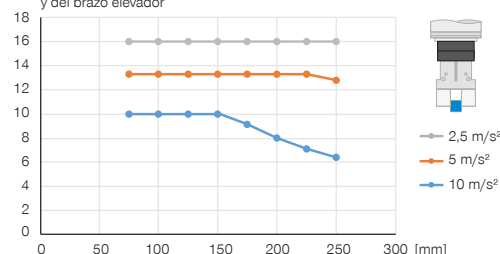
ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

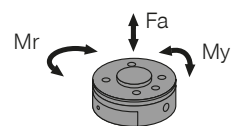
Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



Fuerzas y momentos

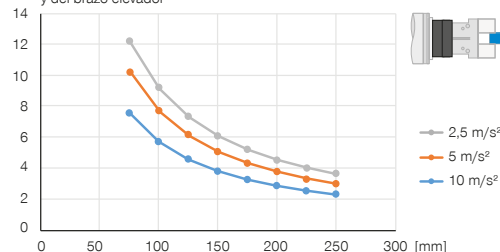
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



SCM-C-05-10-A
Smart Communication Module

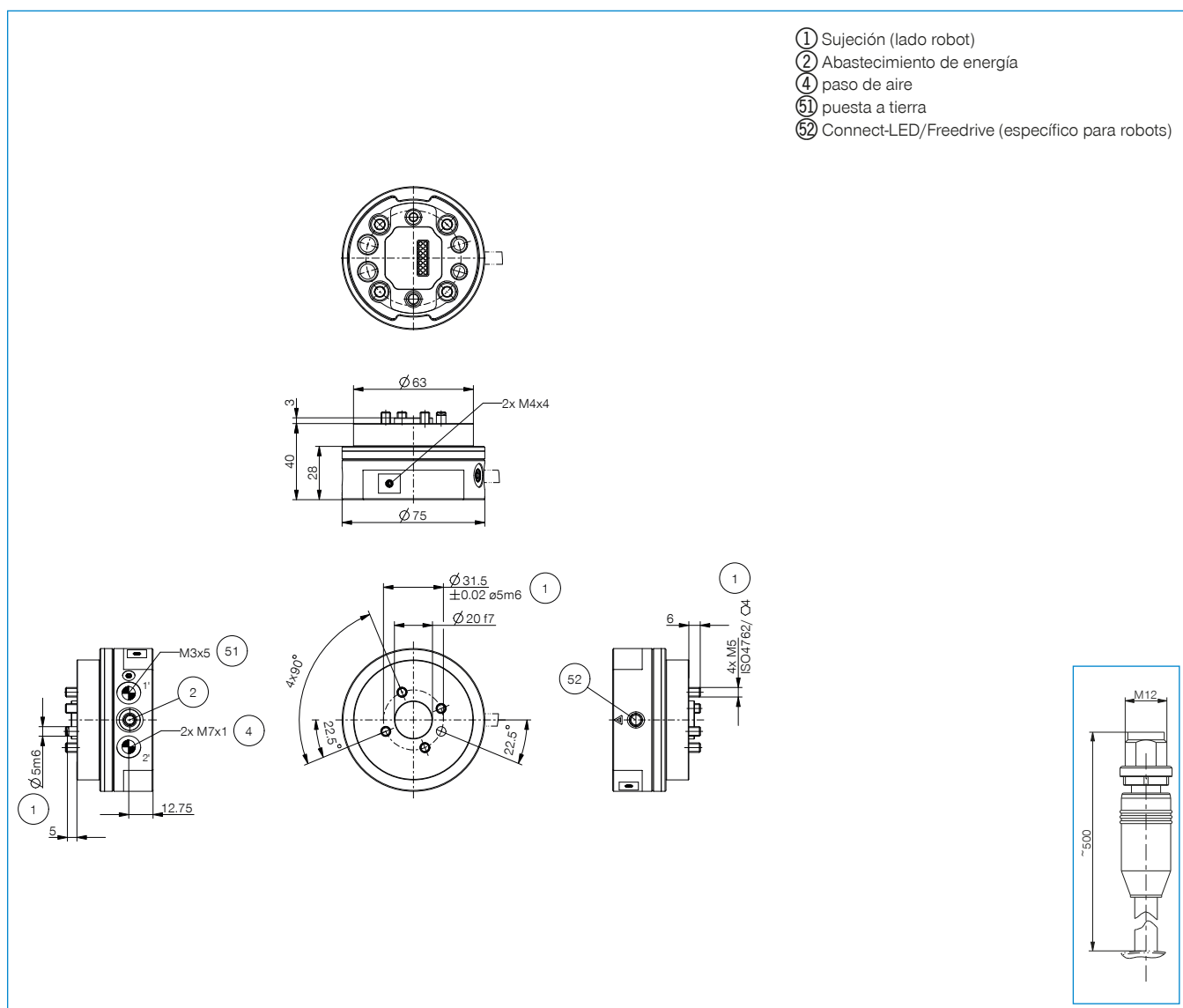


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-14-05-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.45



MATCH - MÓDULO ROBOT

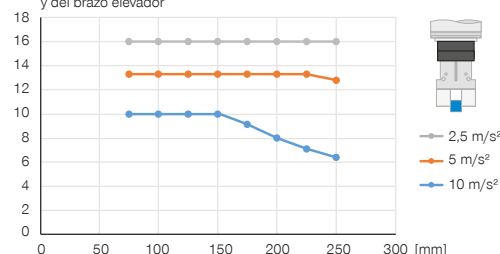
LWR50F-15-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



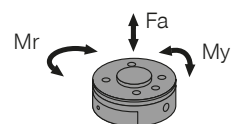
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

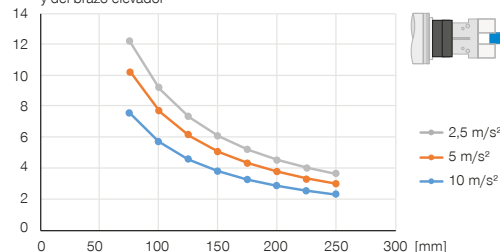
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



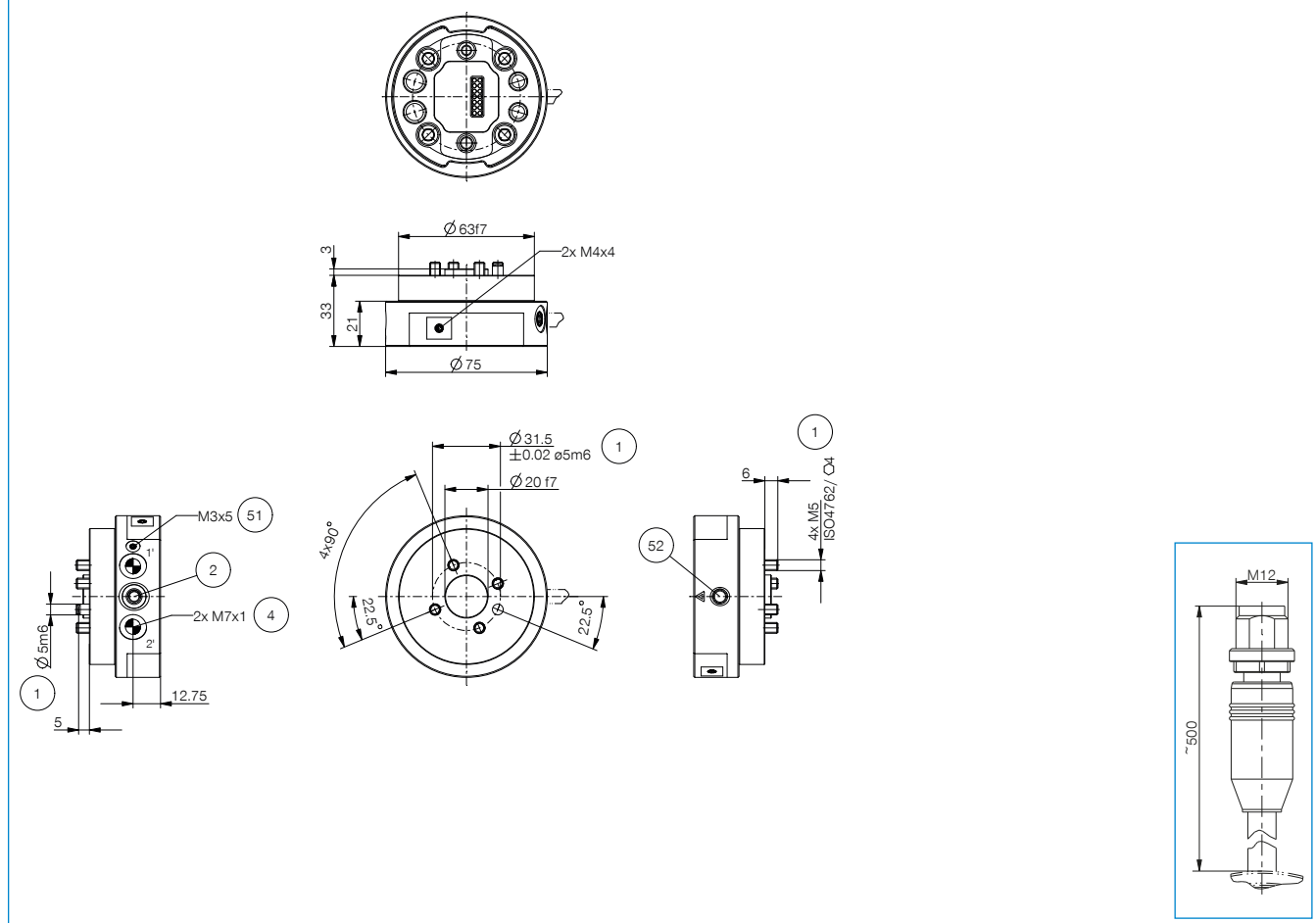
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-15-01-A
Apropiado para tipo robot	ABB IRB1100
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.4

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

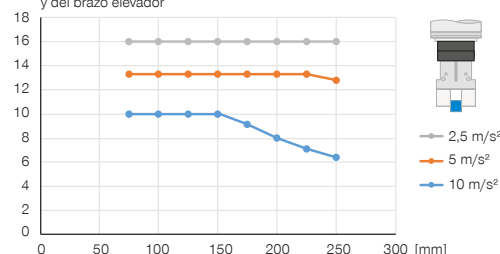
LWR50F-15-04-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



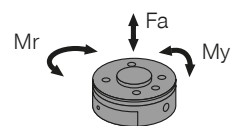
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

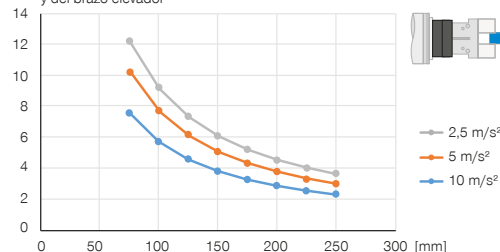
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



CSTE01483
Línea de conexión recta de 5 m - hembra M12



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



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



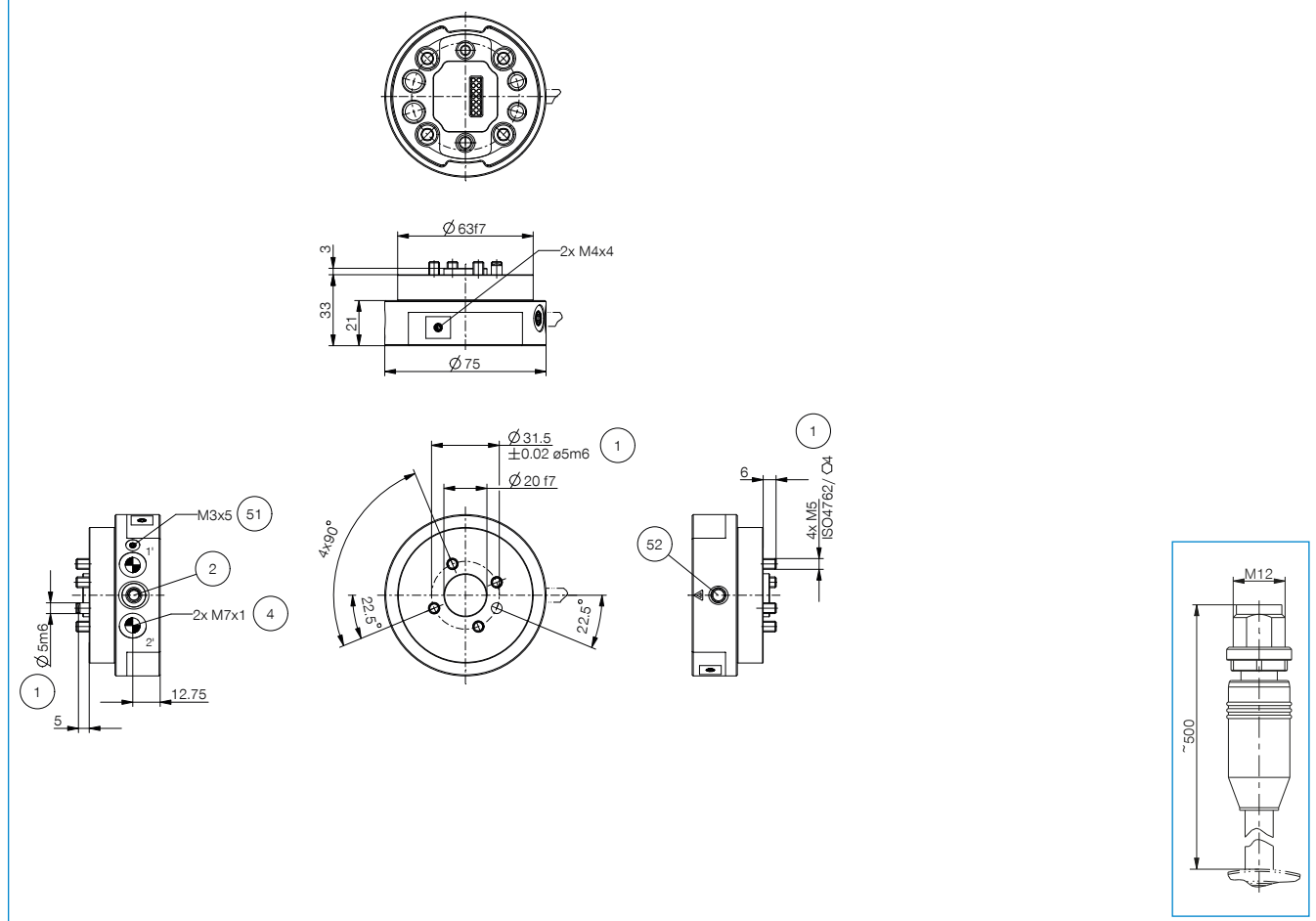
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-15-04-A
Apropiado para tipo robot	ABB IRB1100
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.4

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-15-05-A

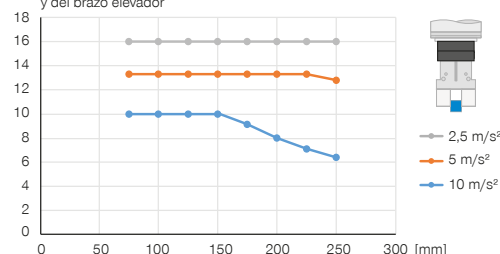
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

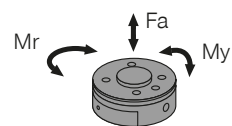
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

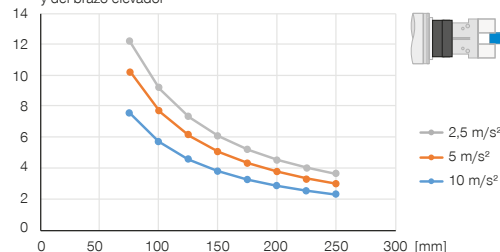
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



CSTE01483
Línea de conexión recta de 5 m - hembra M12



KAG500IL
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



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

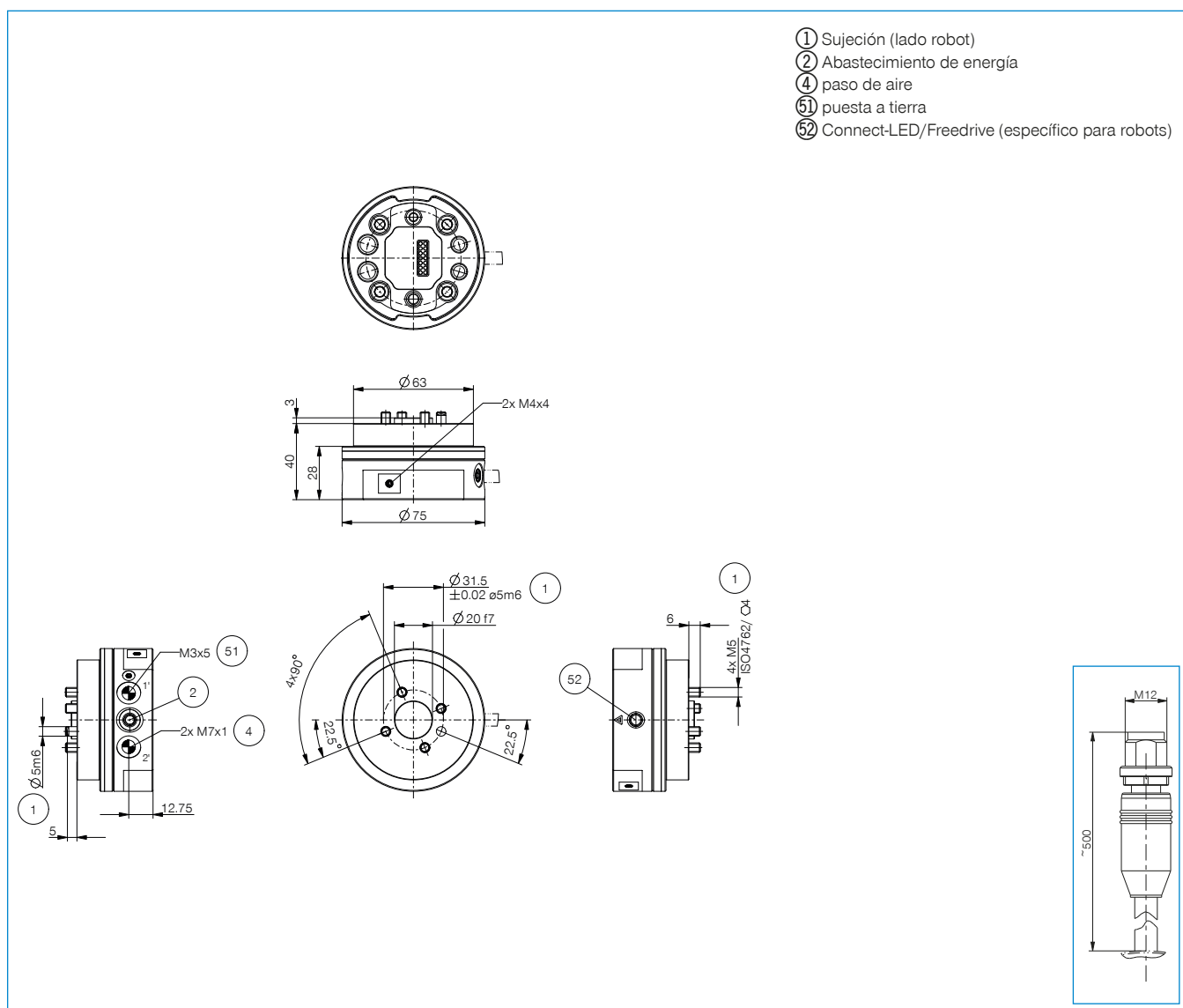


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-15-05-A
Apropiado para tipo robot	ABB IRB1100
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.45



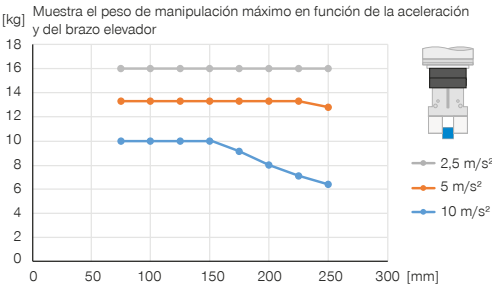
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-16-01-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

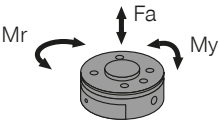


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



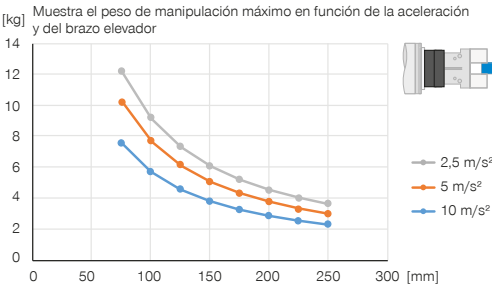
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

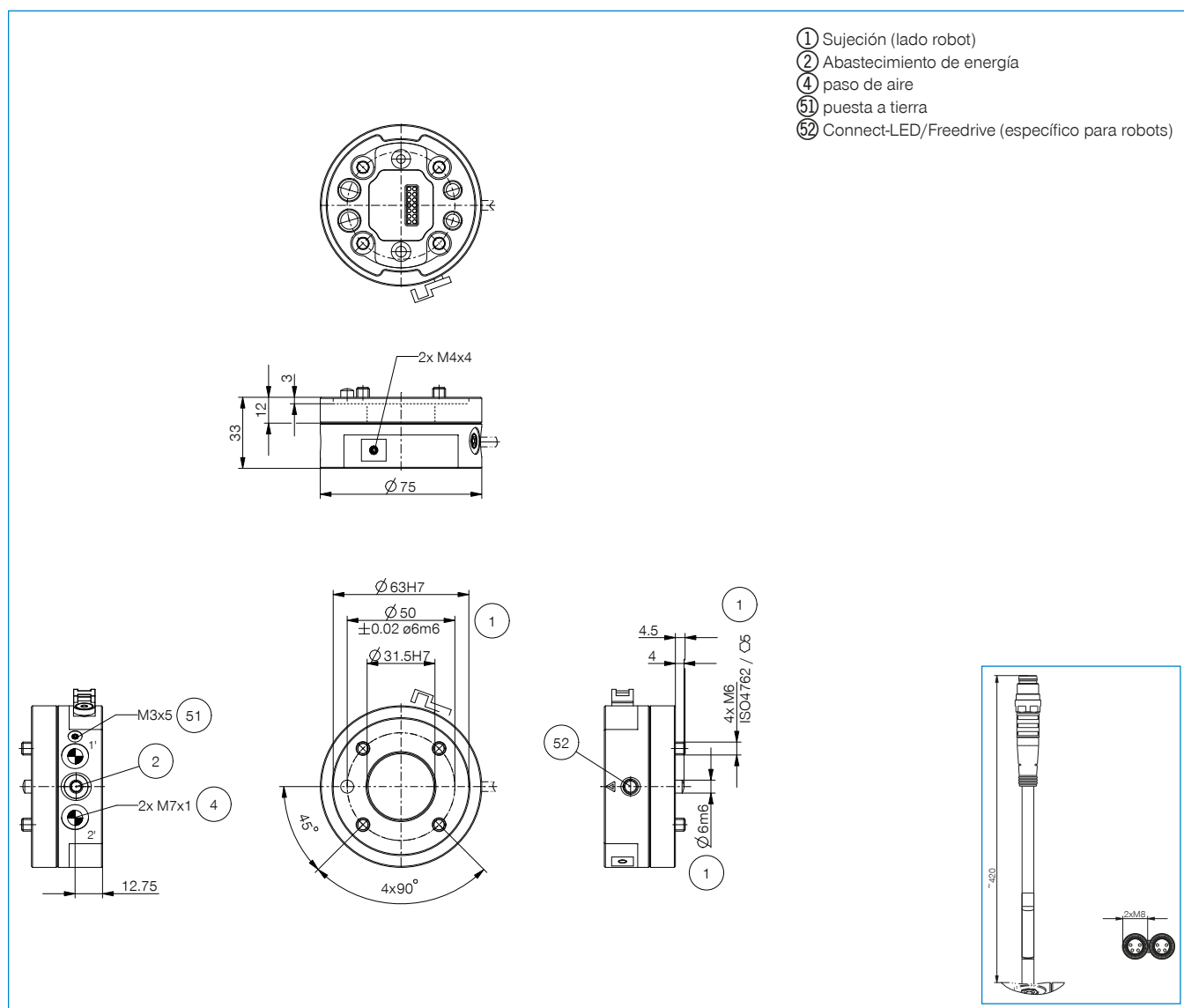


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-16-01-A
Apropiado para tipo robot	fruitcore HORST
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 4 polos
Conexión 2	Macho, M8, 4 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41



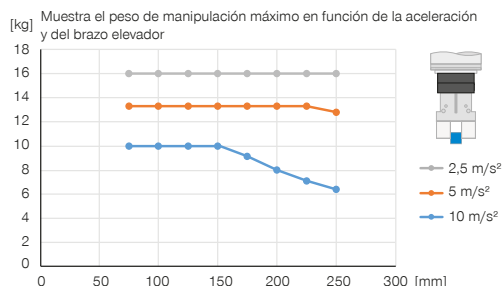
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-17-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

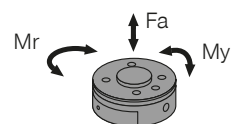


► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



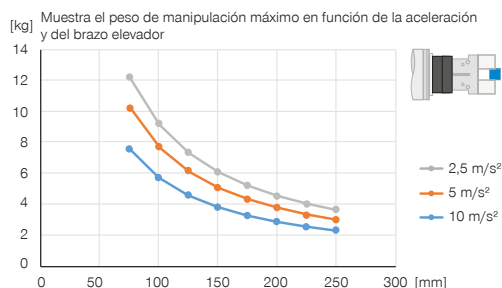
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



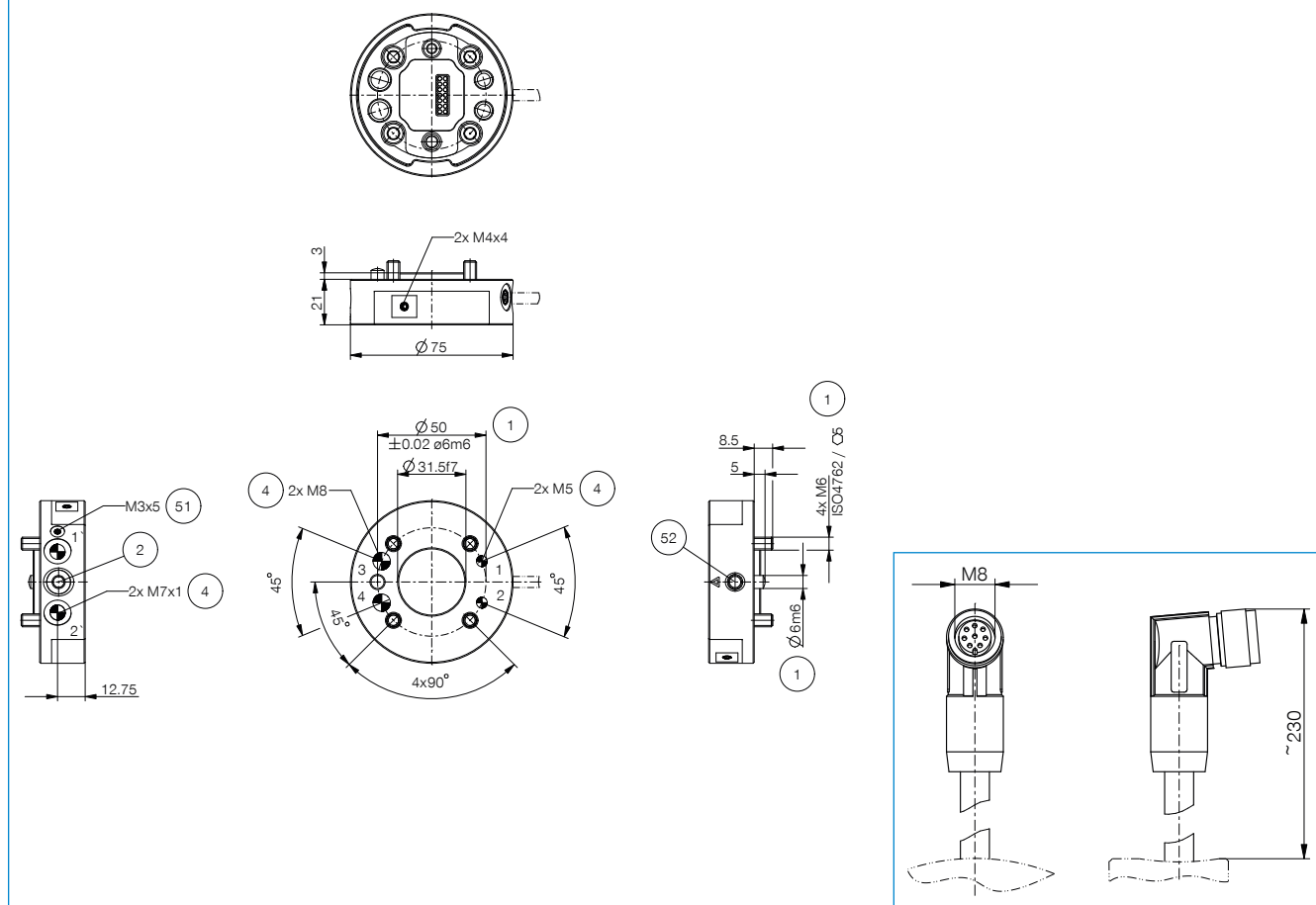
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-17-01-A
Apropiado para tipo robot	Yaskawa HC P-Version
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

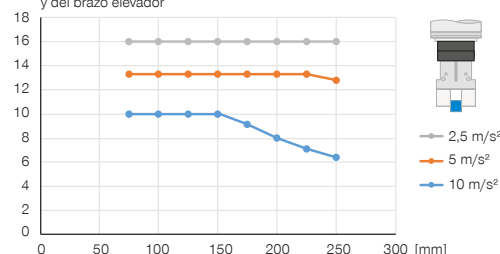
LWR50F-17-04-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



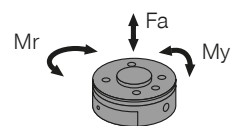
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

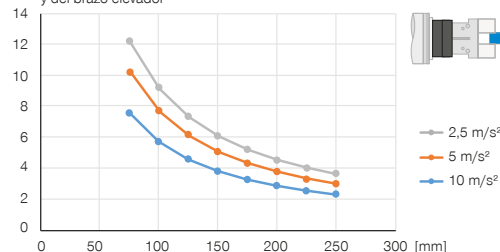
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



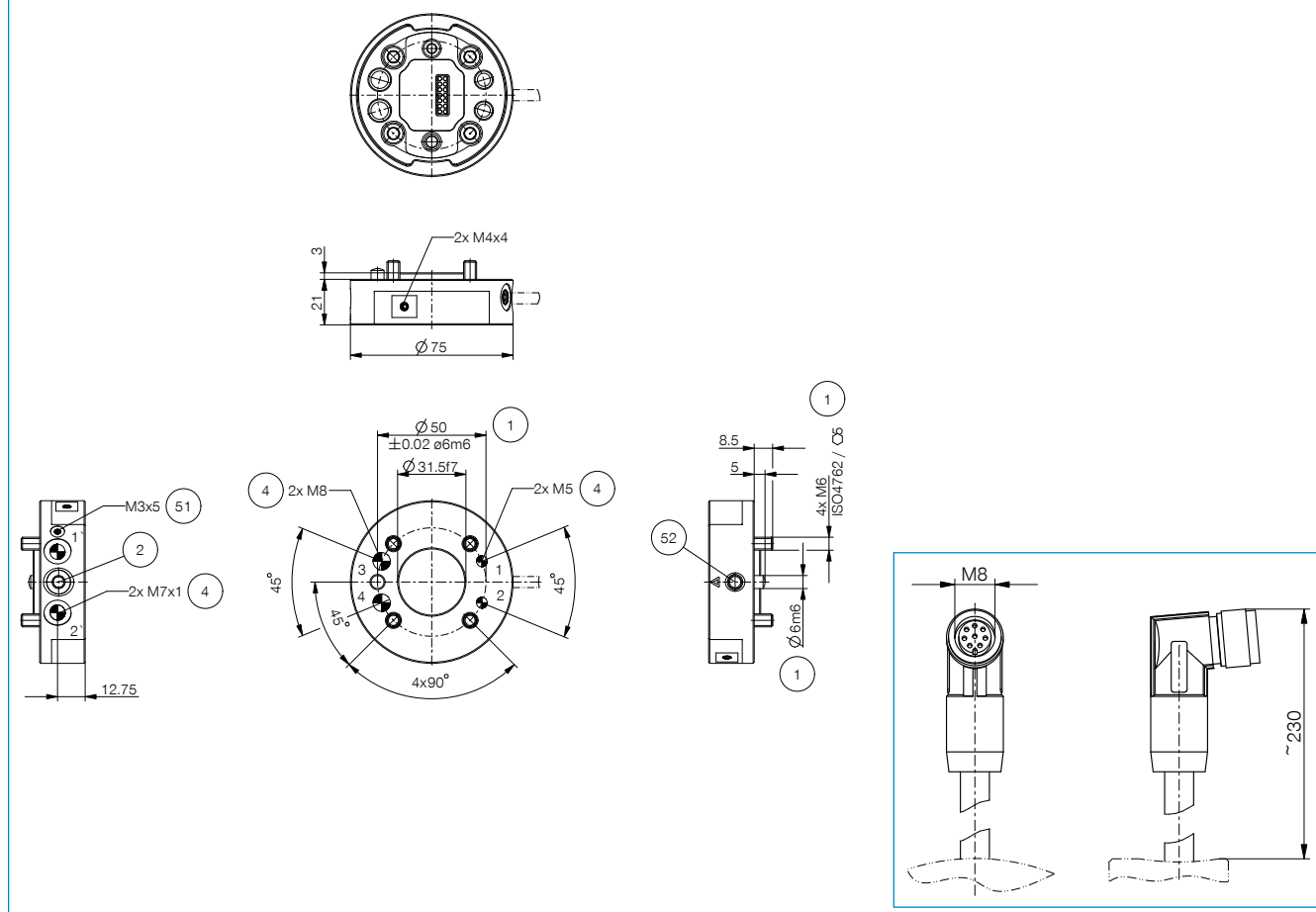
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-17-04-A
Apropiado para tipo robot	Yaskawa HC P-Version
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.3

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



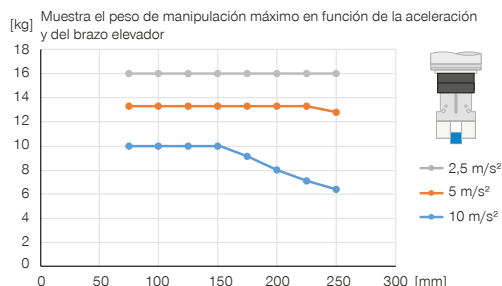
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-17-05-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

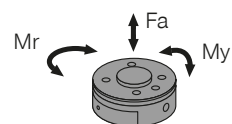


► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



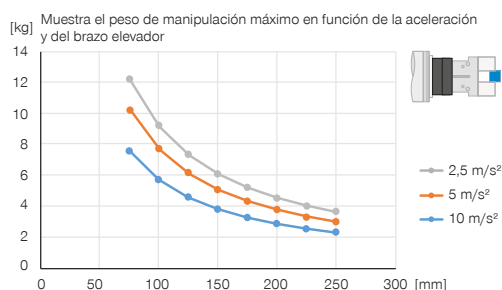
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

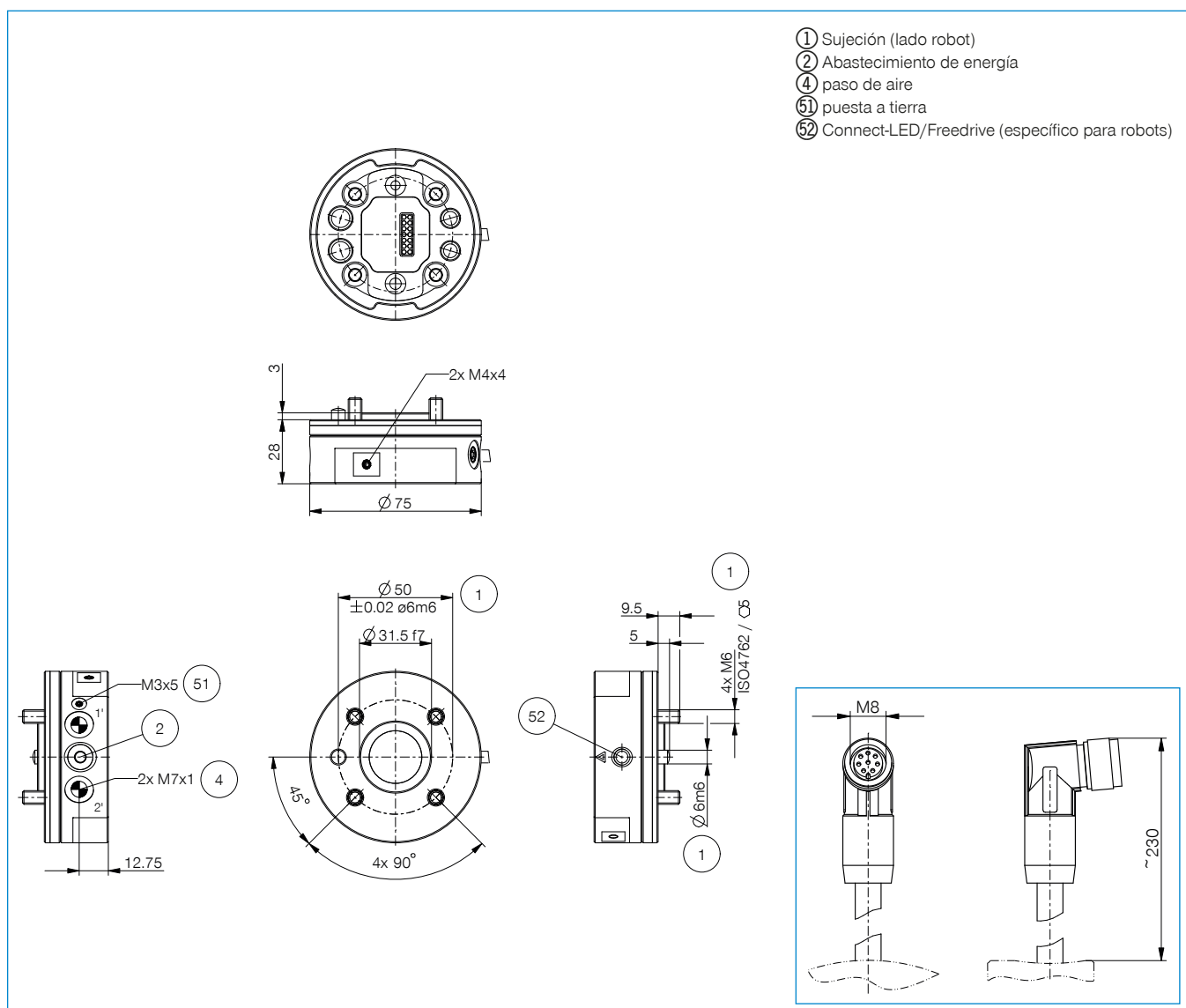


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-17-05-A
Apropiado para tipo robot	Yaskawa HC P-Version
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.35



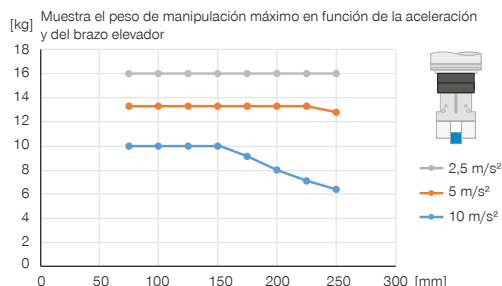
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-18-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

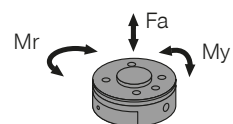


► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



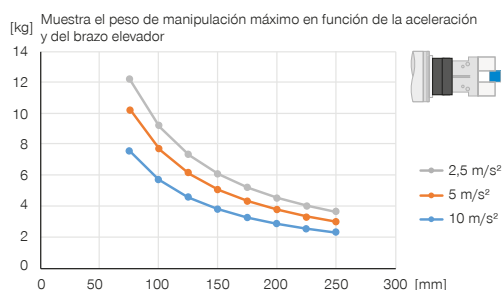
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00007-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00008-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



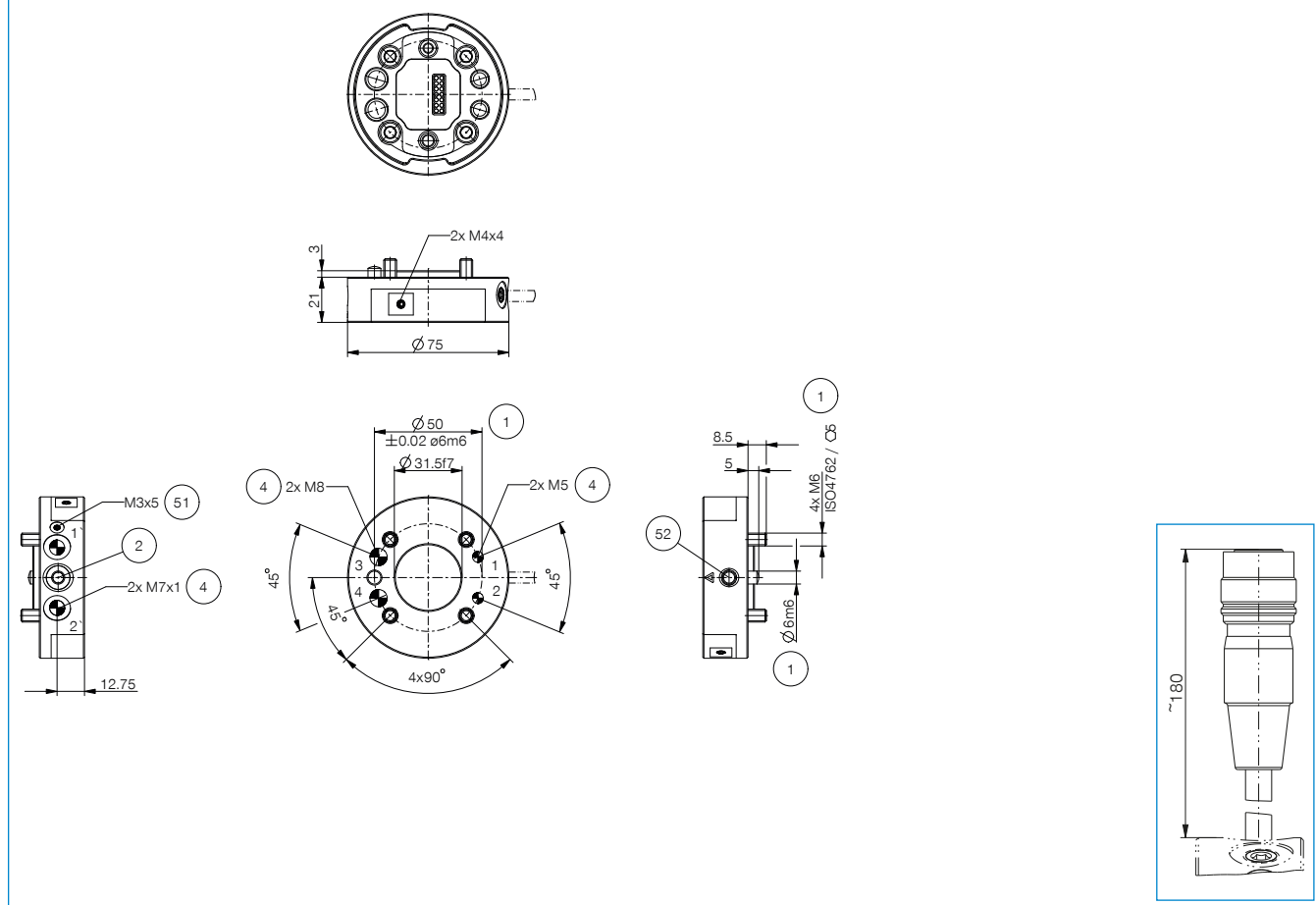
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

	Datos técnicos
Referencia	LWR50F-18-01-A
Apropiado para tipo robot	ELITE Robots
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	NPN
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, push-pull, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.32

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-20-01-A

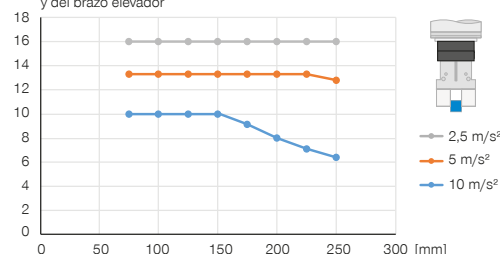
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

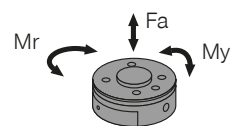
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

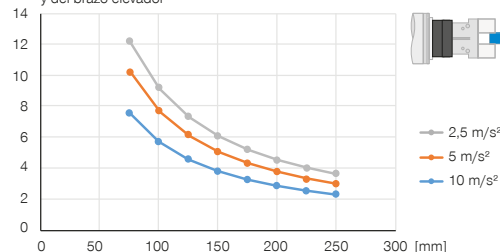
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



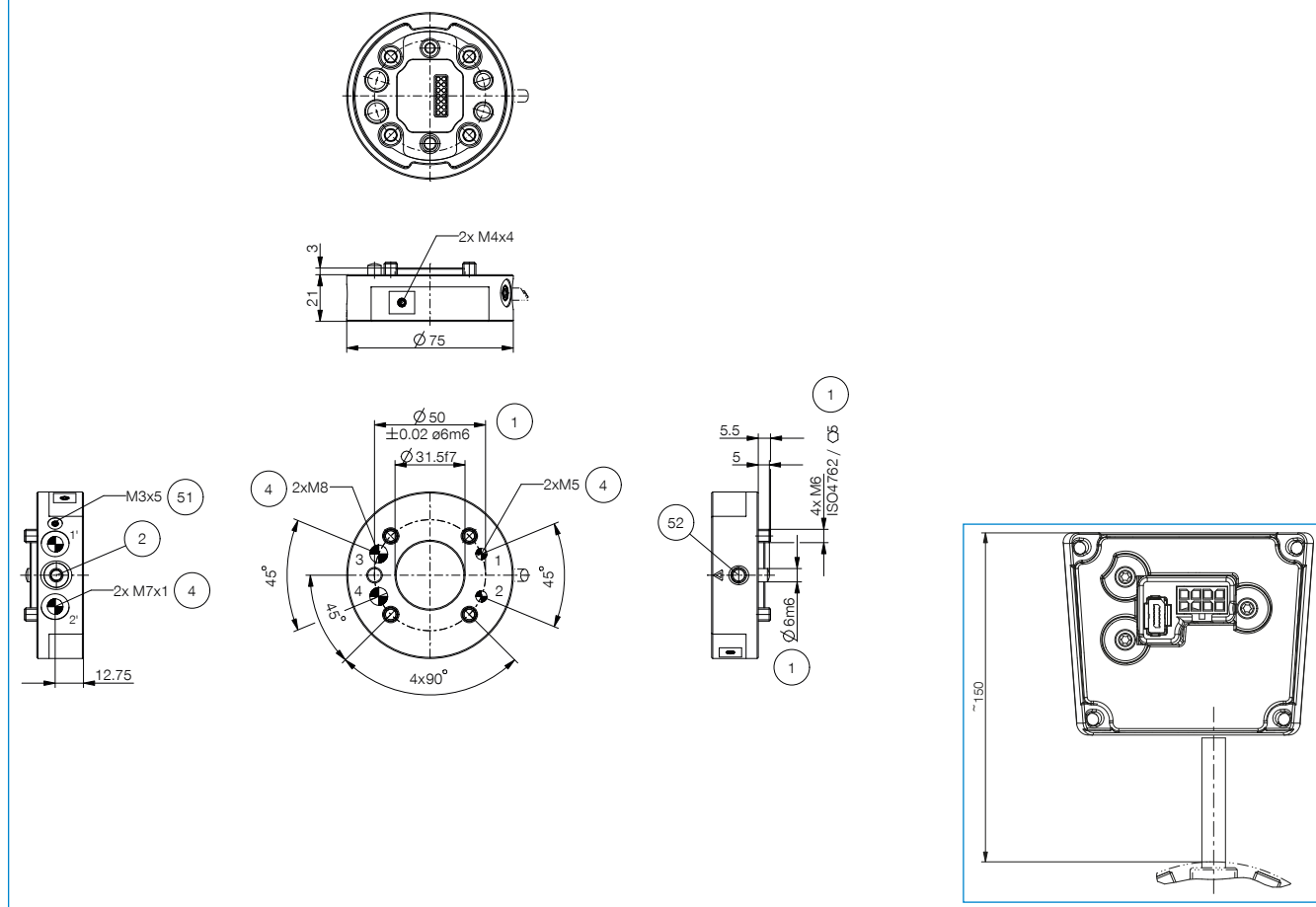
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-20-01-A
Apropiado para tipo robot	KUKA LBR iisy Series
Accionamiento	E/S digital
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Enchufe KukaLBR iisy
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-20-04-A

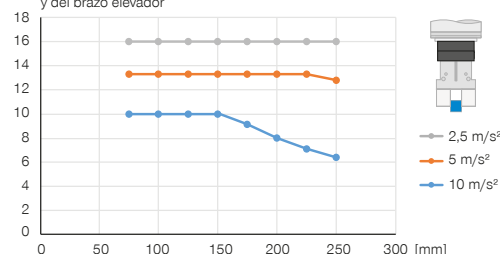
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

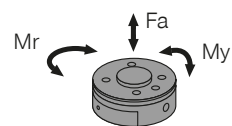
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

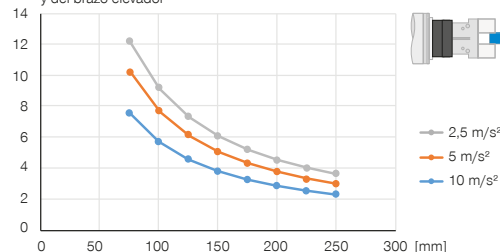
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

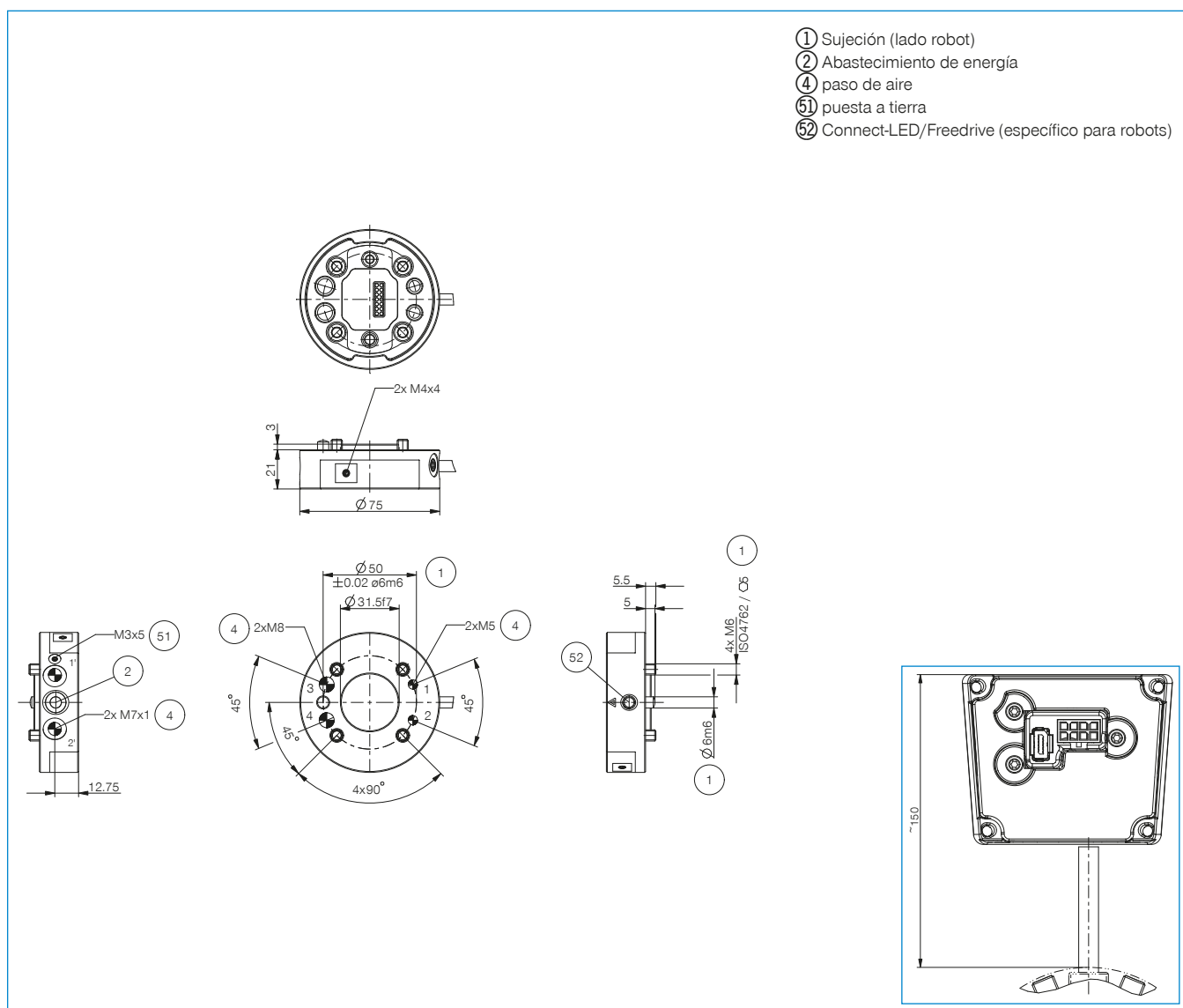


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-20-04-A
Apropiado para tipo robot	KUKA LBR iisy Series
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Enchufe KukaLBR iisy
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-20-05-A

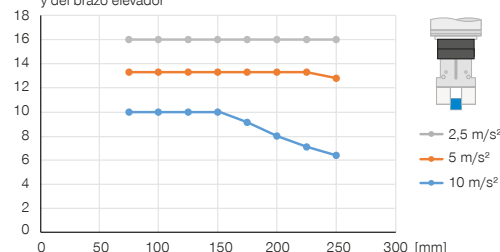
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

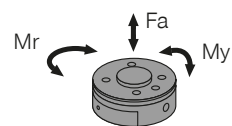
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

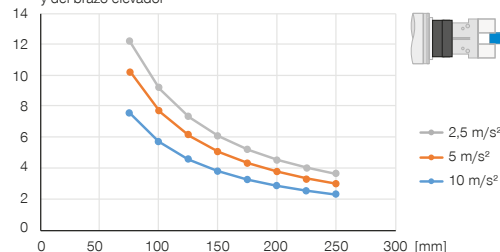
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



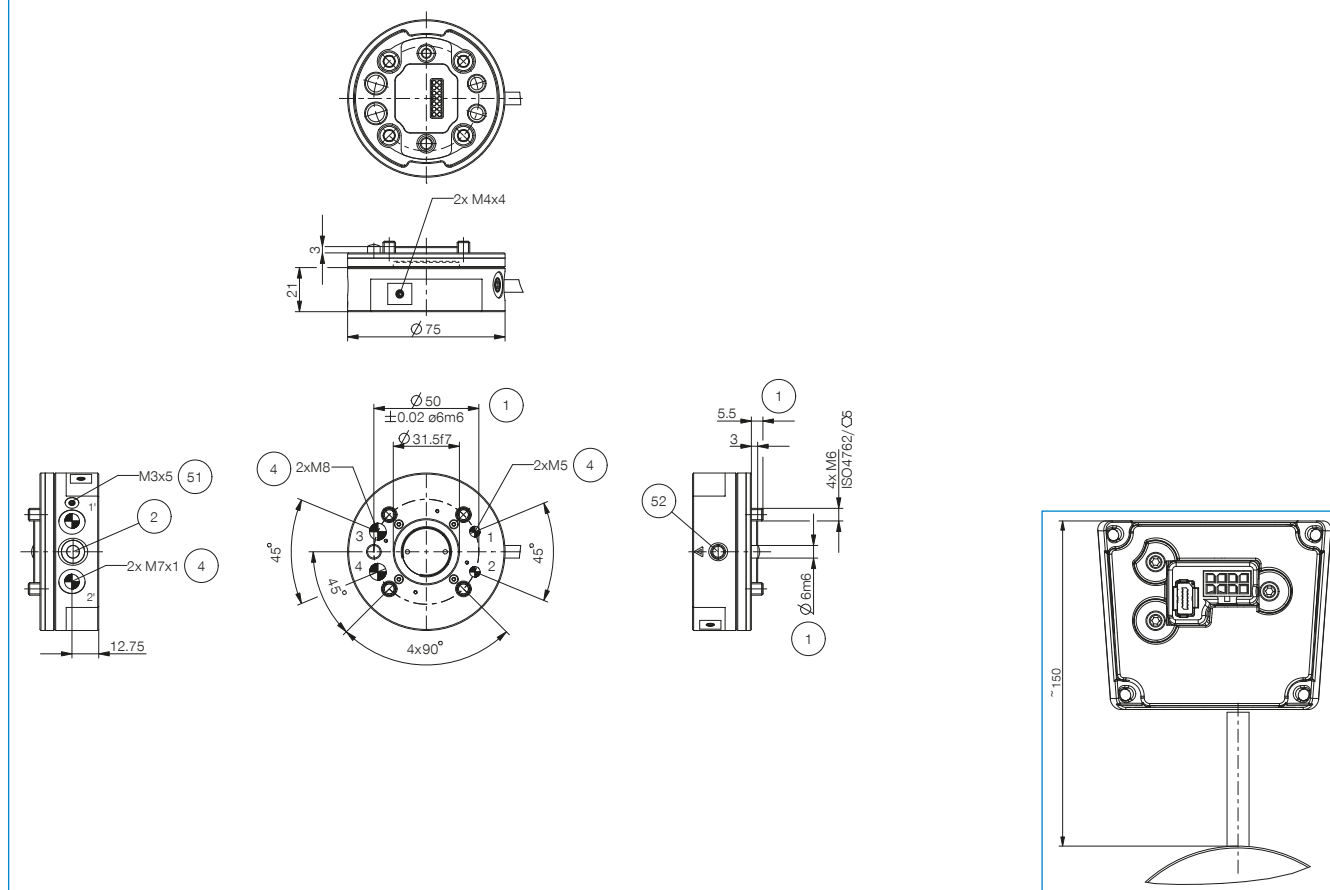
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-20-05-A
Apropiado para tipo robot	KUKA LBR iisy Series
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Enchufe KukaLBR iisy
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.34

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



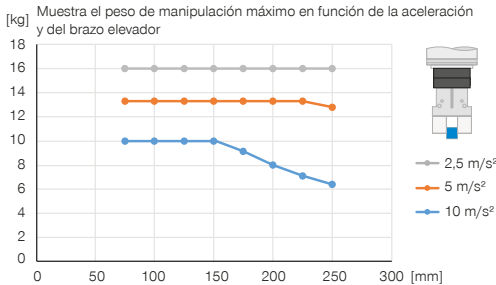
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-21-01-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

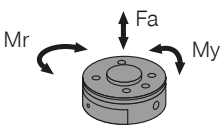


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



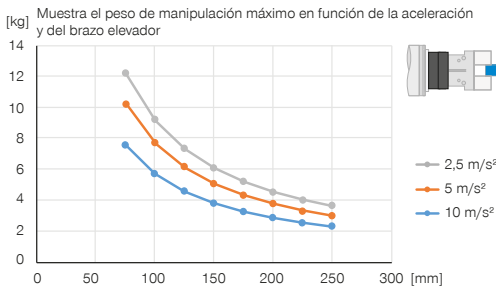
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas

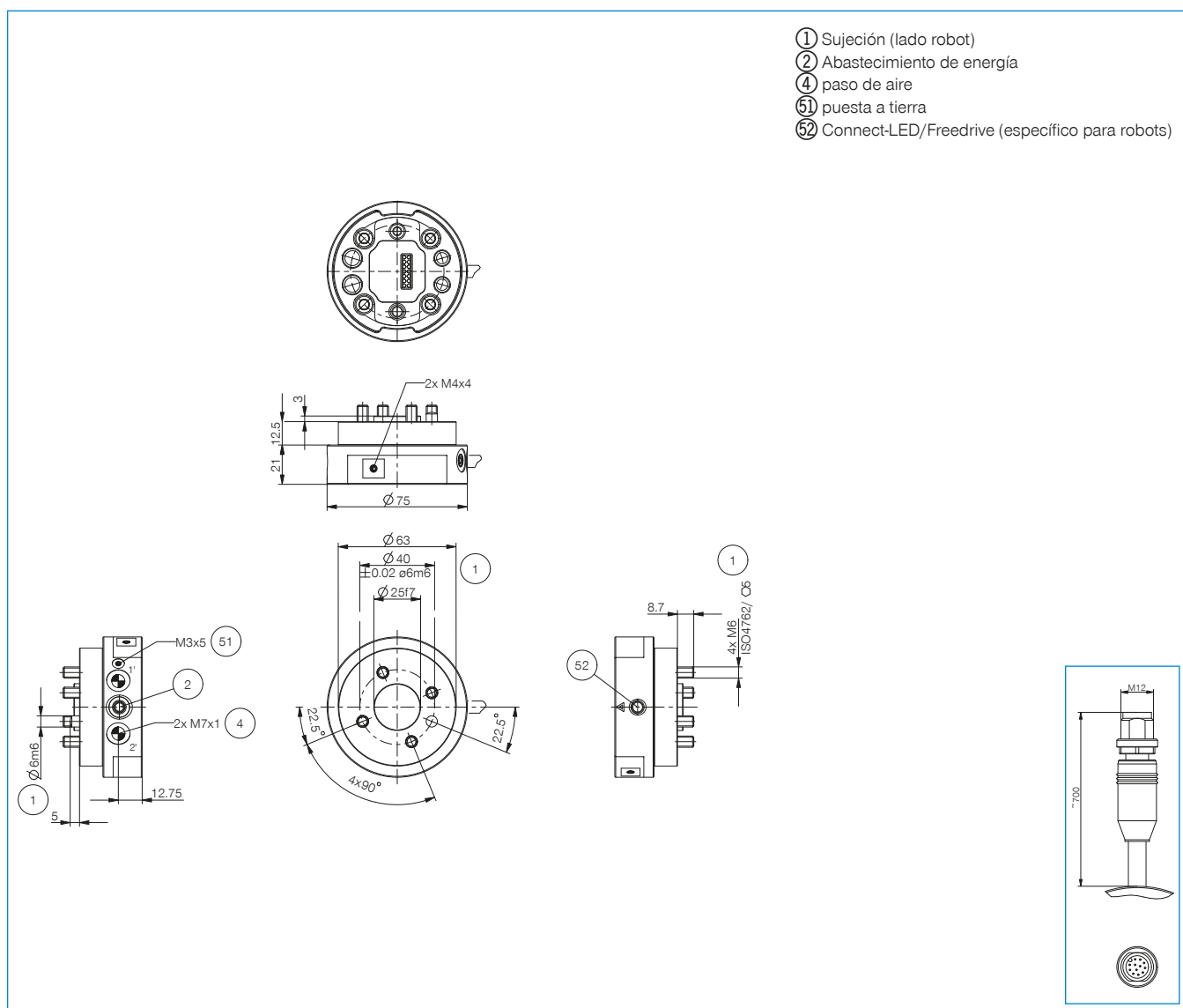


CONEXIONES/OTROS



WVM7
Racores angulares

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-21-01-A
Apropiado para tipo robot	ABB IRB 1300
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41



MATCH - MÓDULO ROBOT

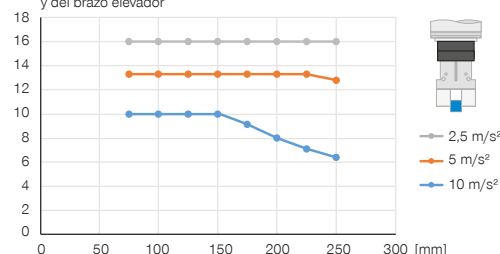
LWR50F-21-04-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



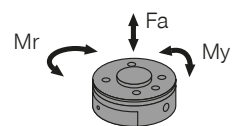
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

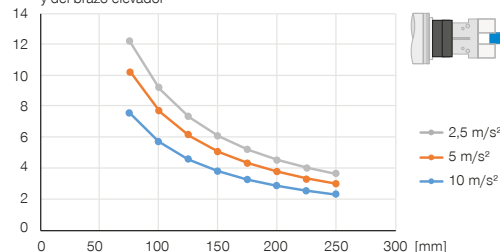
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



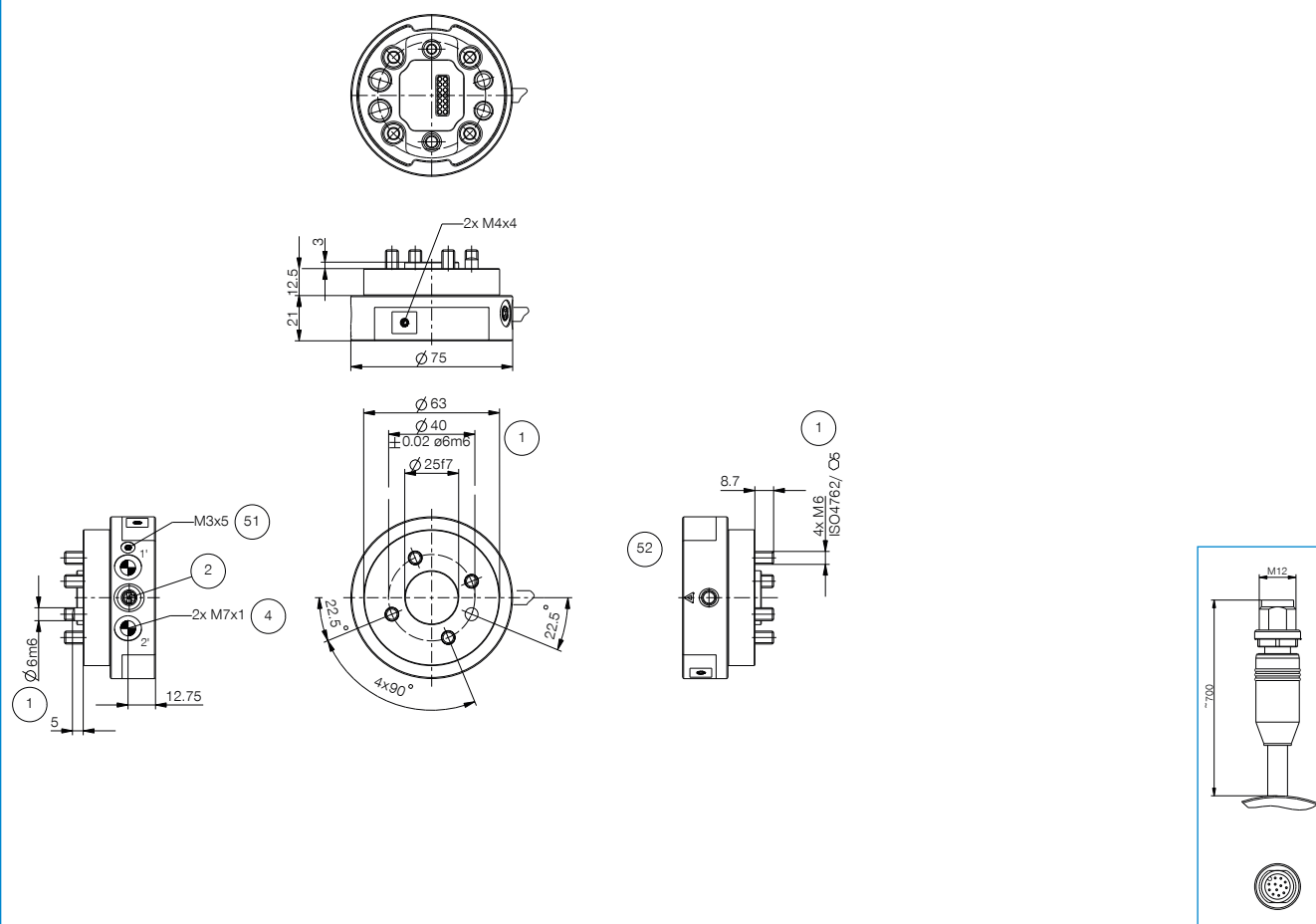
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-21-04-A
Apropiado para tipo robot	ABB IRB 1300
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-21-05-A

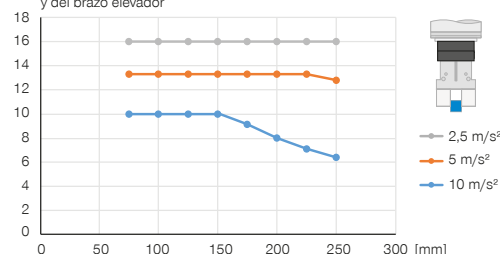
ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

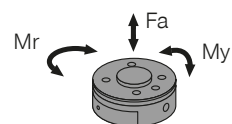
Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



Fuerzas y momentos

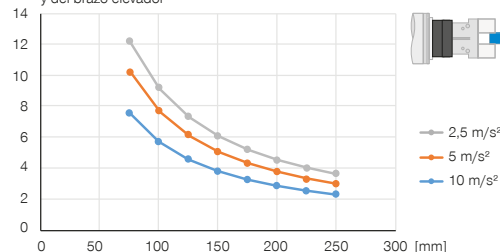
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



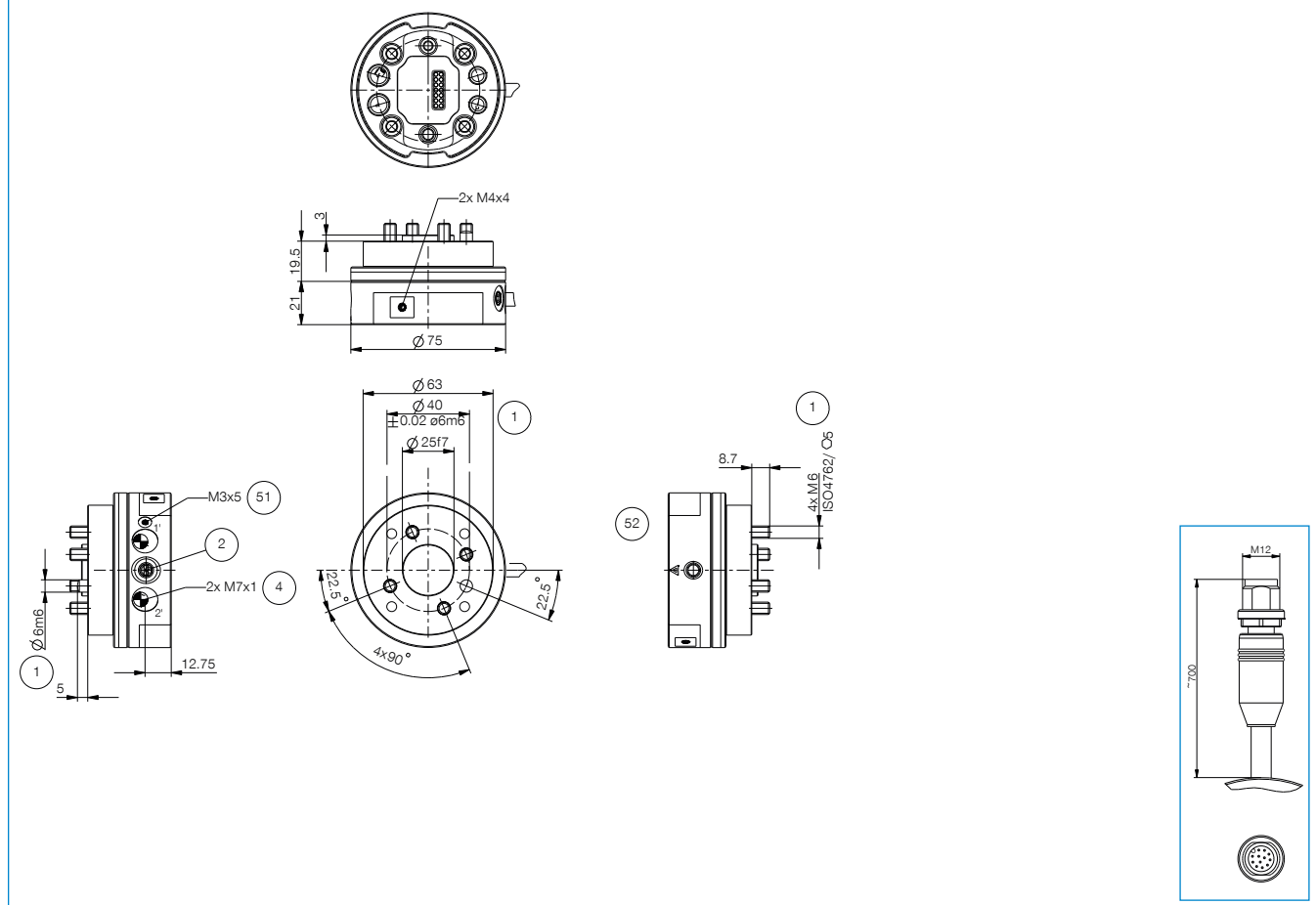
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-21-05-A
Apropiado para tipo robot	ABB IRB 1300
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.46

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



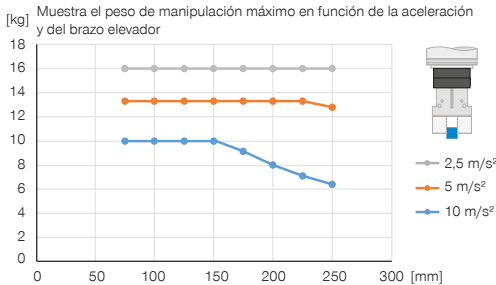
MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-22-01-A

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

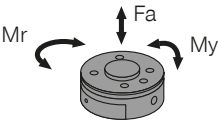


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



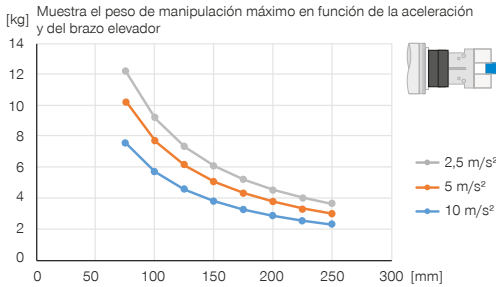
Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



WVM7
Racores angulares

MATCH - MÓDULO ROBOT

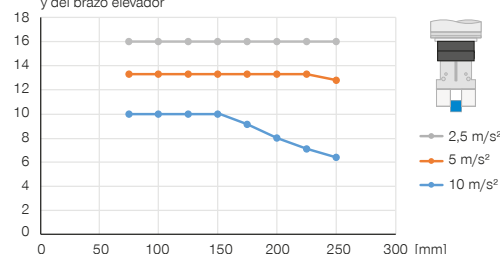
LWR50F-22-04-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



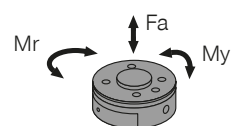
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

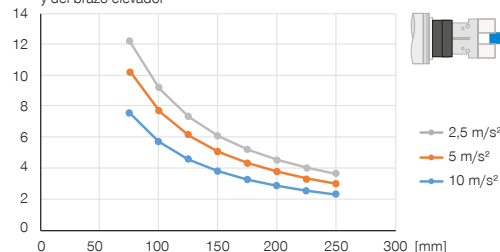
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



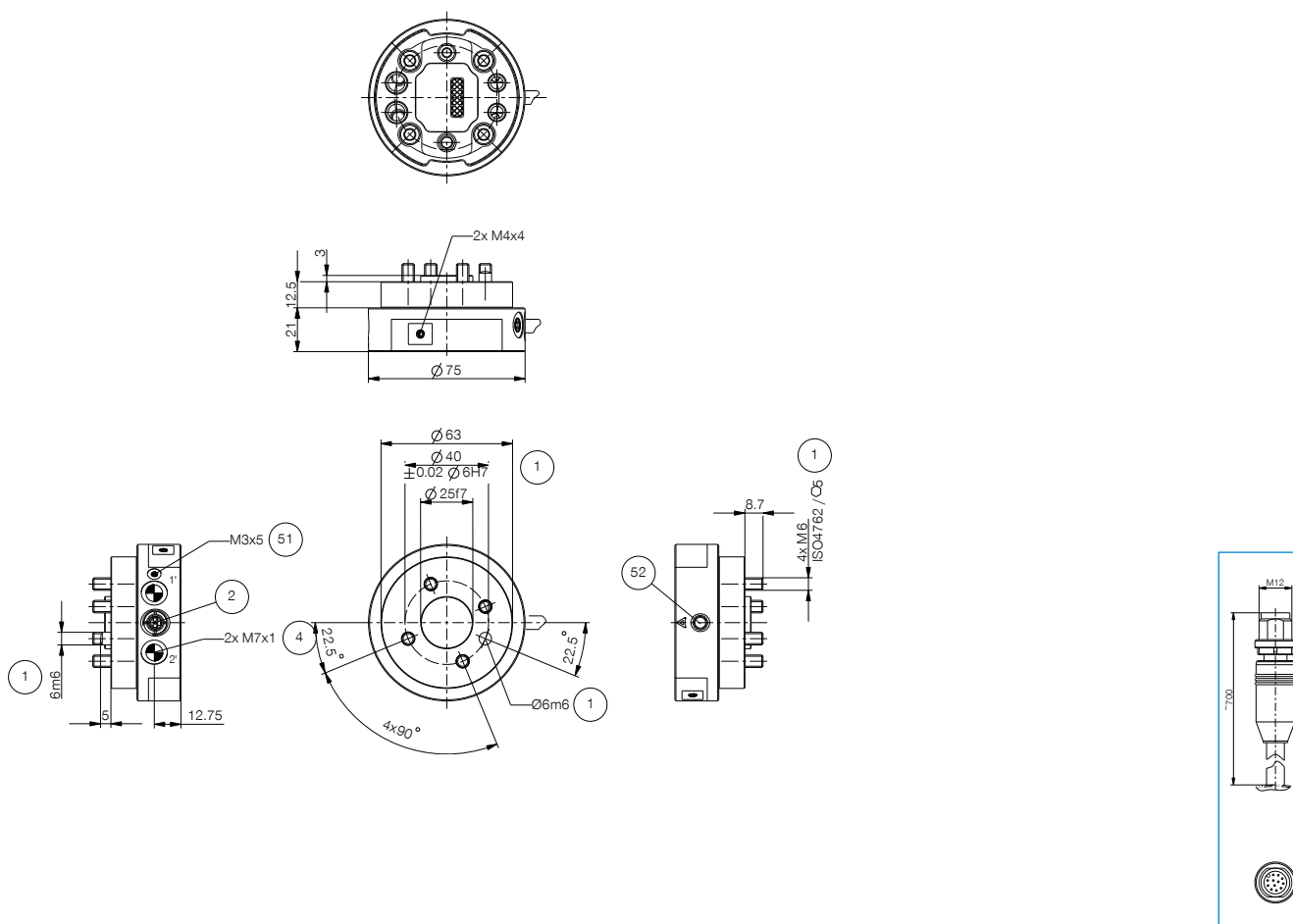
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-22-04-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-22-05-A

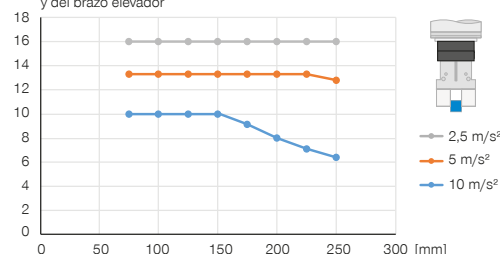
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

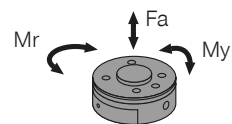
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

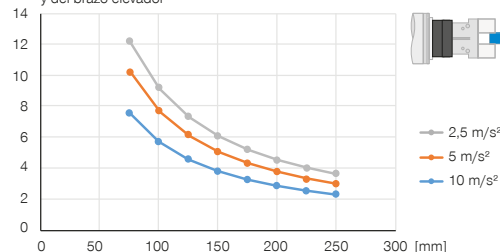
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

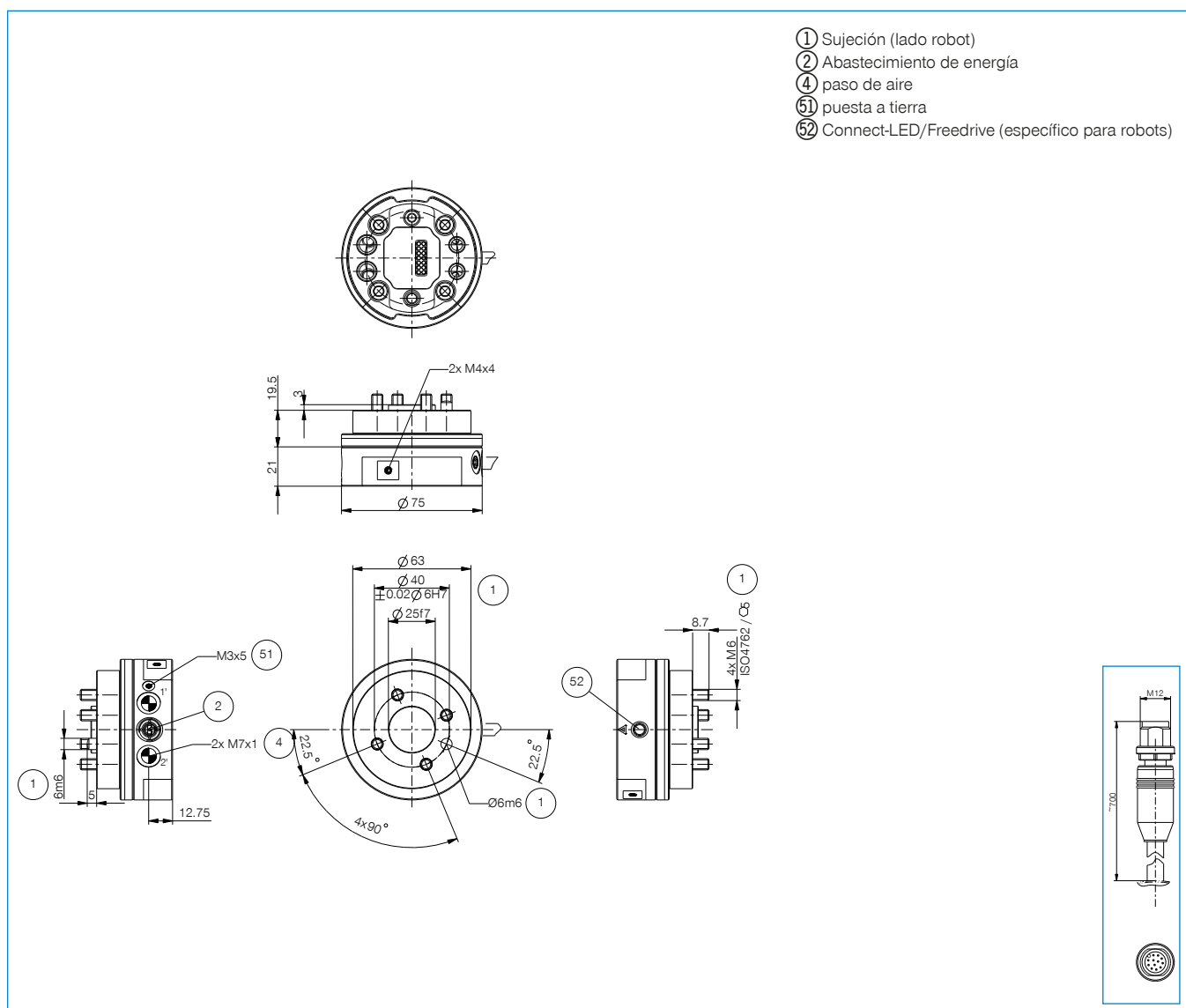


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-22-05-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.46



MATCH - MÓDULO ROBOT

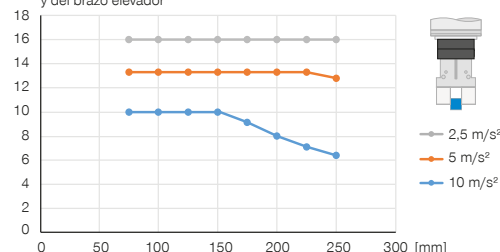
LWR50F-23-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



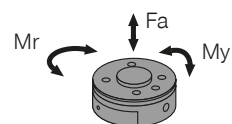
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

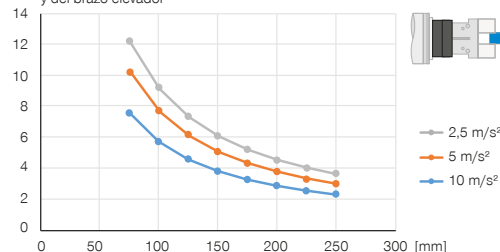
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS

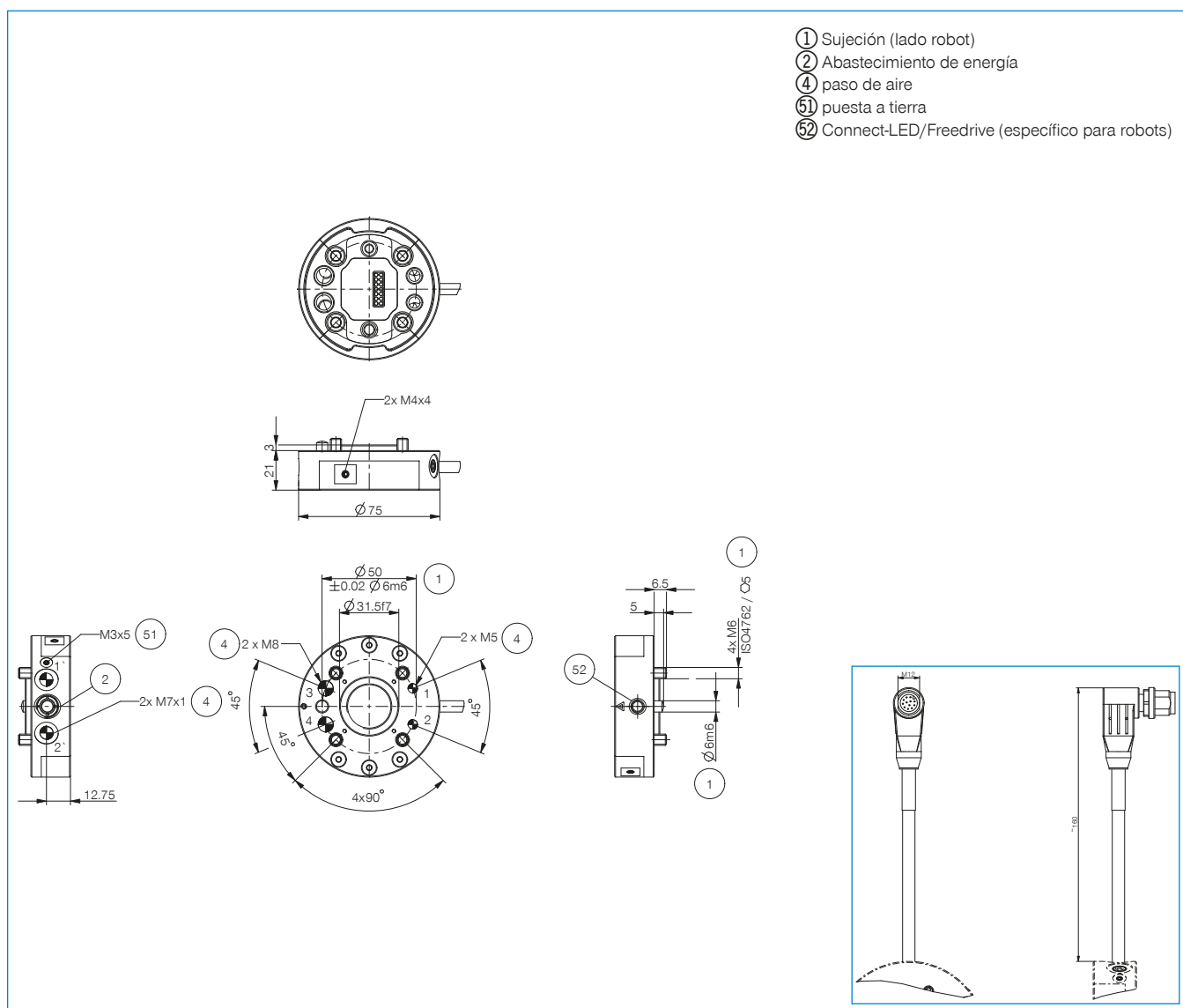


WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-23-01-A
Apropiado para tipo robot	NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.27



MATCH - MÓDULO ROBOT

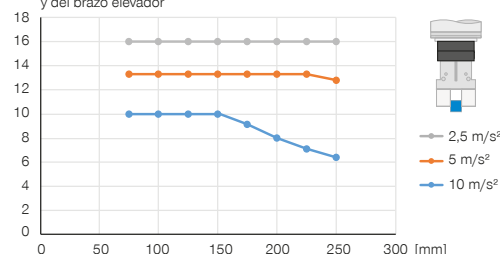
LWR50F-24-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



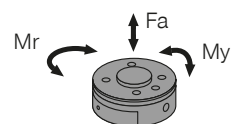
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

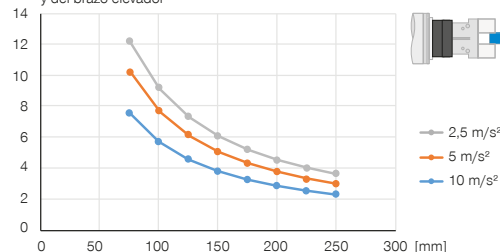
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



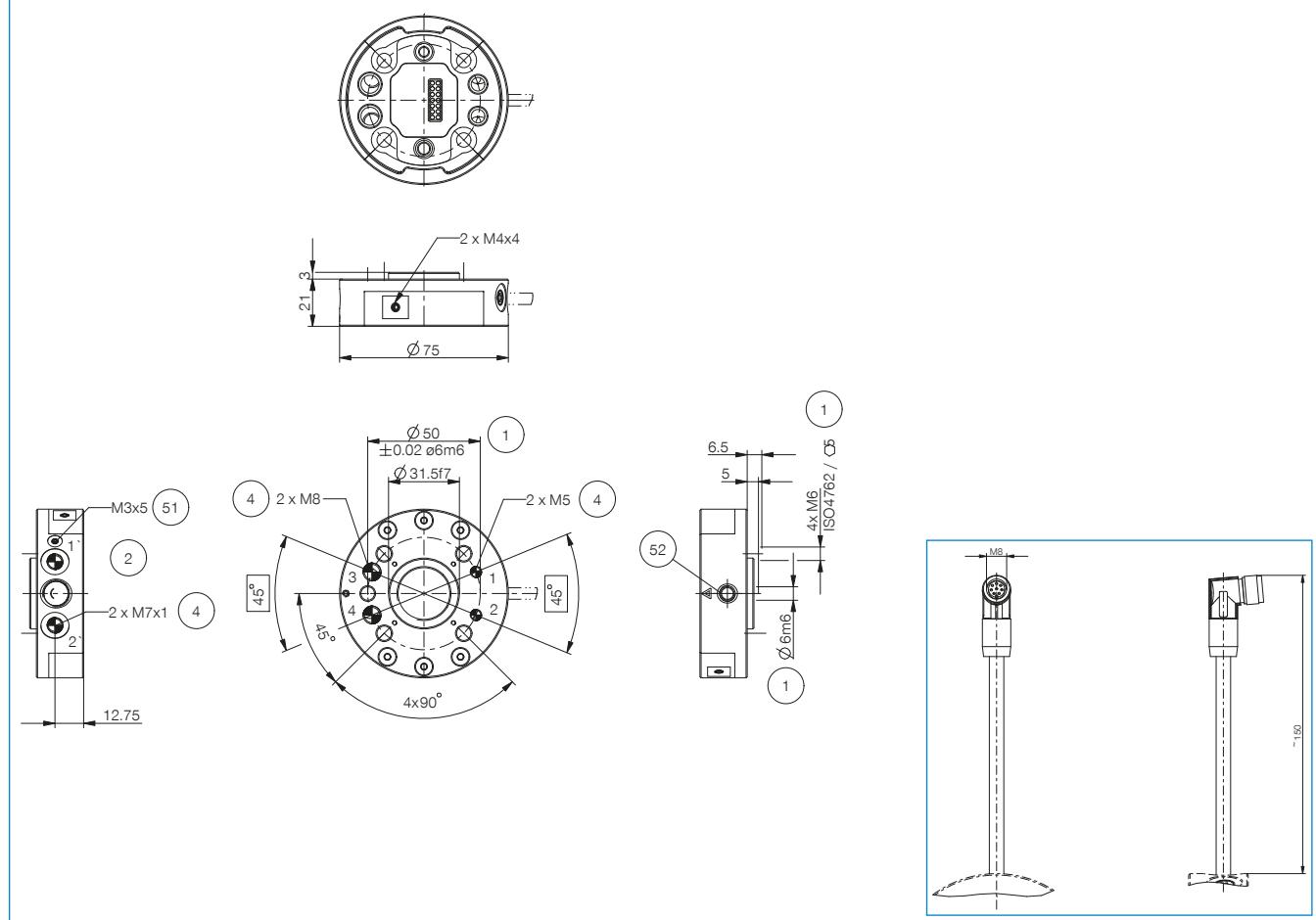
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-24-01-A
Apropiado para tipo robot	NEURA MAiRA / Omron iCR
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

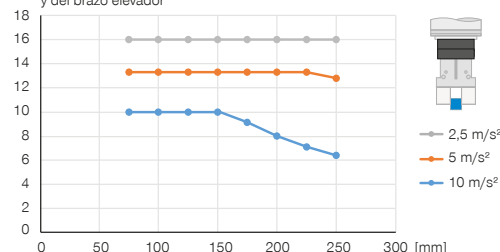
LWR50F-25-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



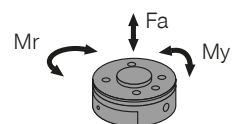
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

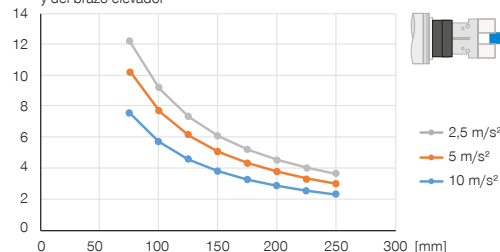
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



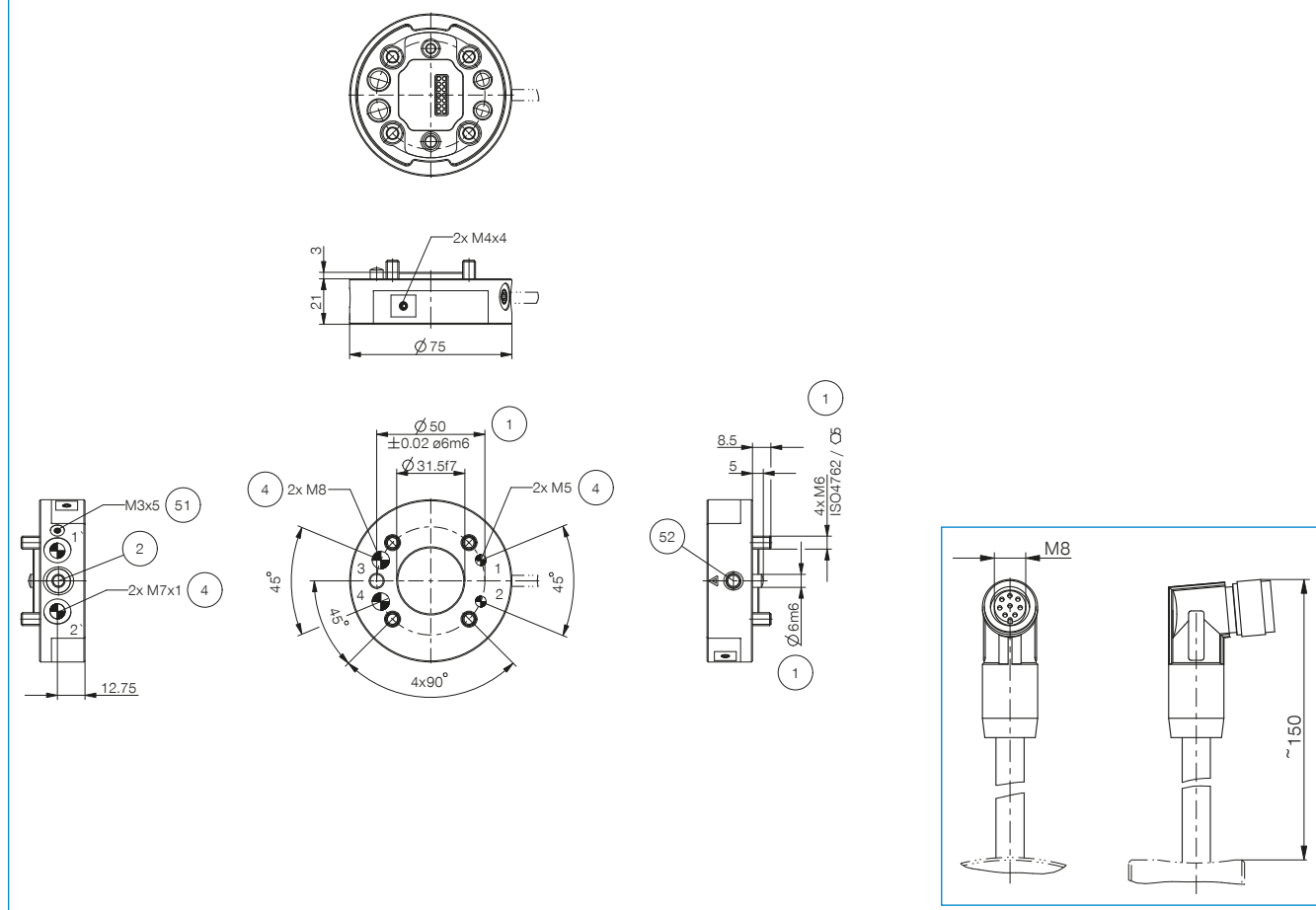
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-25-01-A
Apropiado para tipo robot	DENSO COBOTTA PRO
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

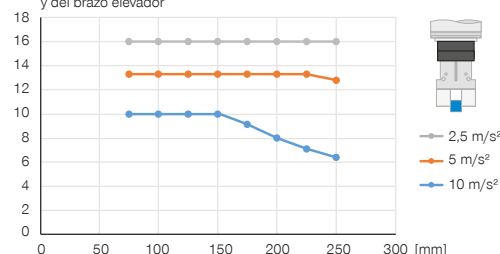
LWR50F-26-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



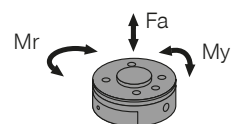
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

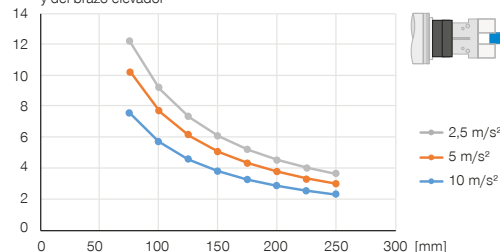
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



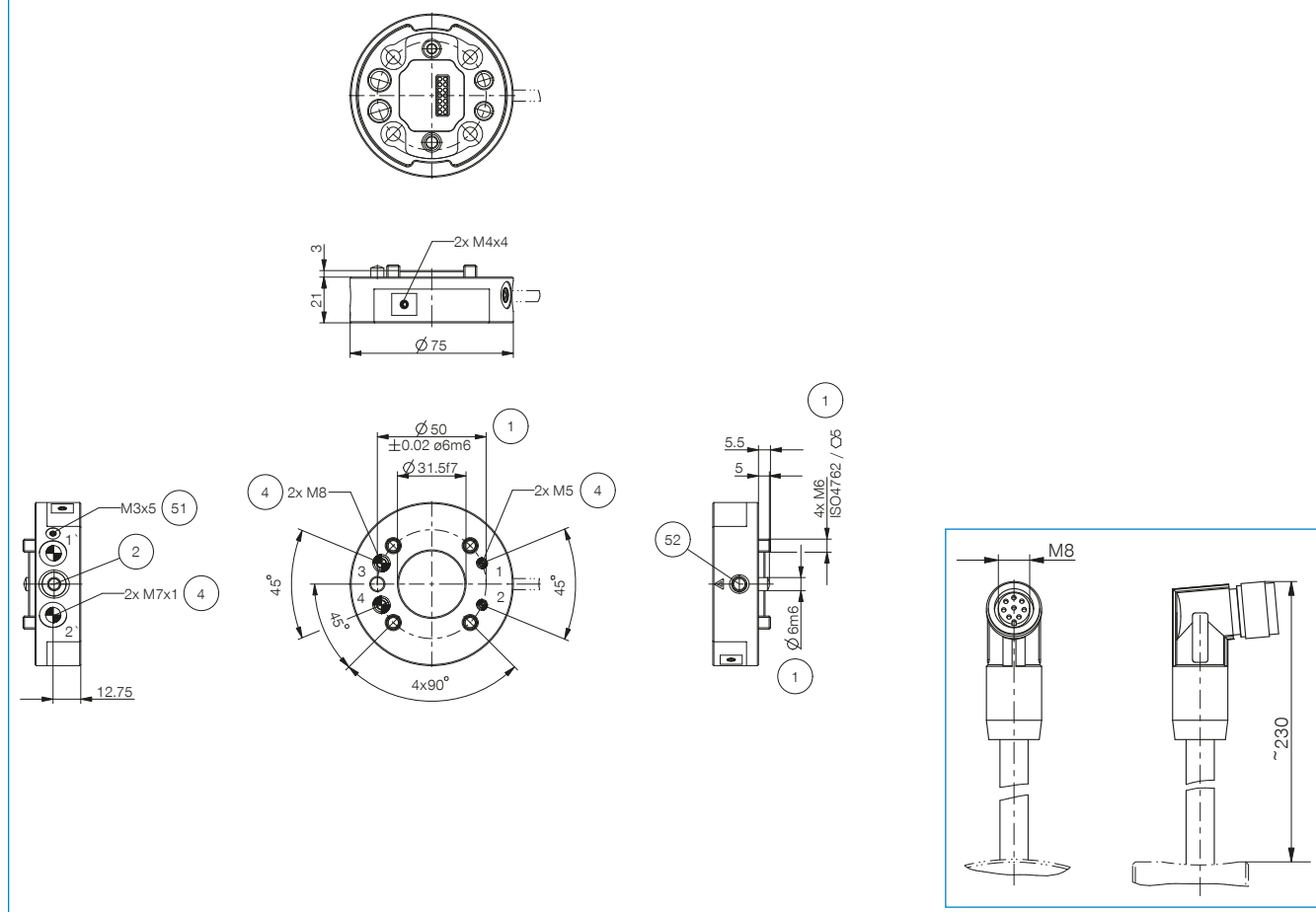
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-26-01-A
Apropiado para tipo robot	Serie Kassow Robots KR
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Gestión de cables	interna
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



MATCH - MÓDULO ROBOT

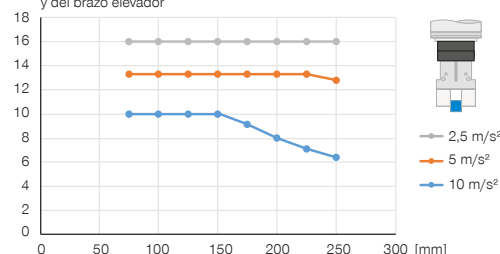
LWR50F-26-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



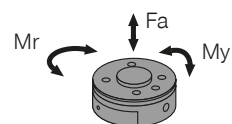
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

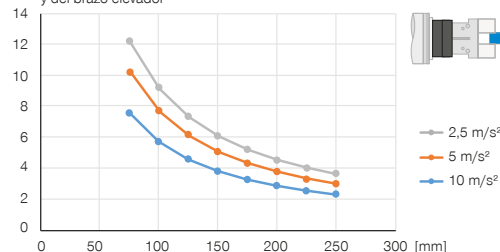
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



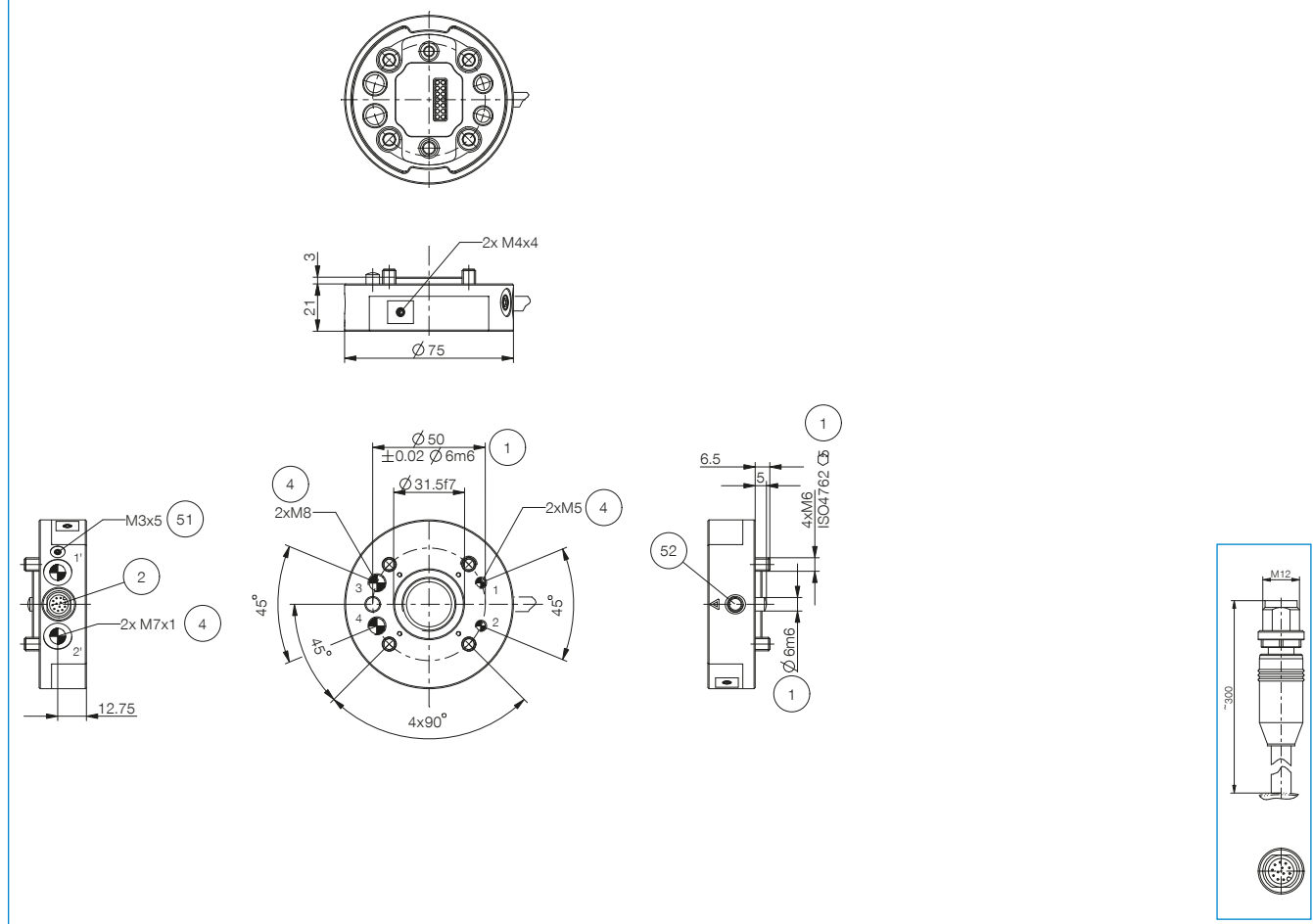
WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-29-01-A
Apropiado para tipo robot	Neuromeka Indy
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Gestión de cables	interna
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)



PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

LWR50L-02-00001-A

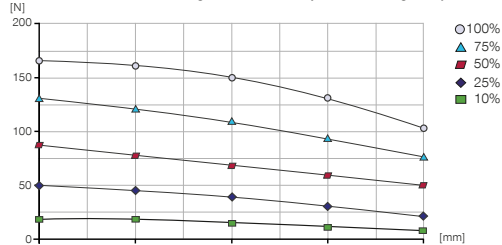
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

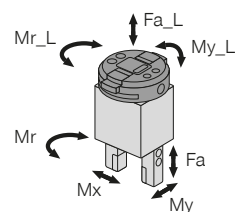
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos y la fuerza de agarre ajustada



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-02-00001-A
Datos generales	
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.6
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Forma HRC	colaborativa
Gestión de cables	interna
Tipo de unidad	eléctricas
Detección de la posición integrada	sí
Carrera por mordaza [mm]	40
Carrera por mordaza, regulable [mm]	40
Fuerza de agarre mín. [N]	15
Fuerza de agarre nominal [N]	165
Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]	<140
Sincronización [s]	0.125
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.3
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Velocidad de agarre por mordaza máx. [mm/s]	24
Velocidad de posicionamiento por mordaza máx. [mm/s]	55
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	0.6
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	2

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

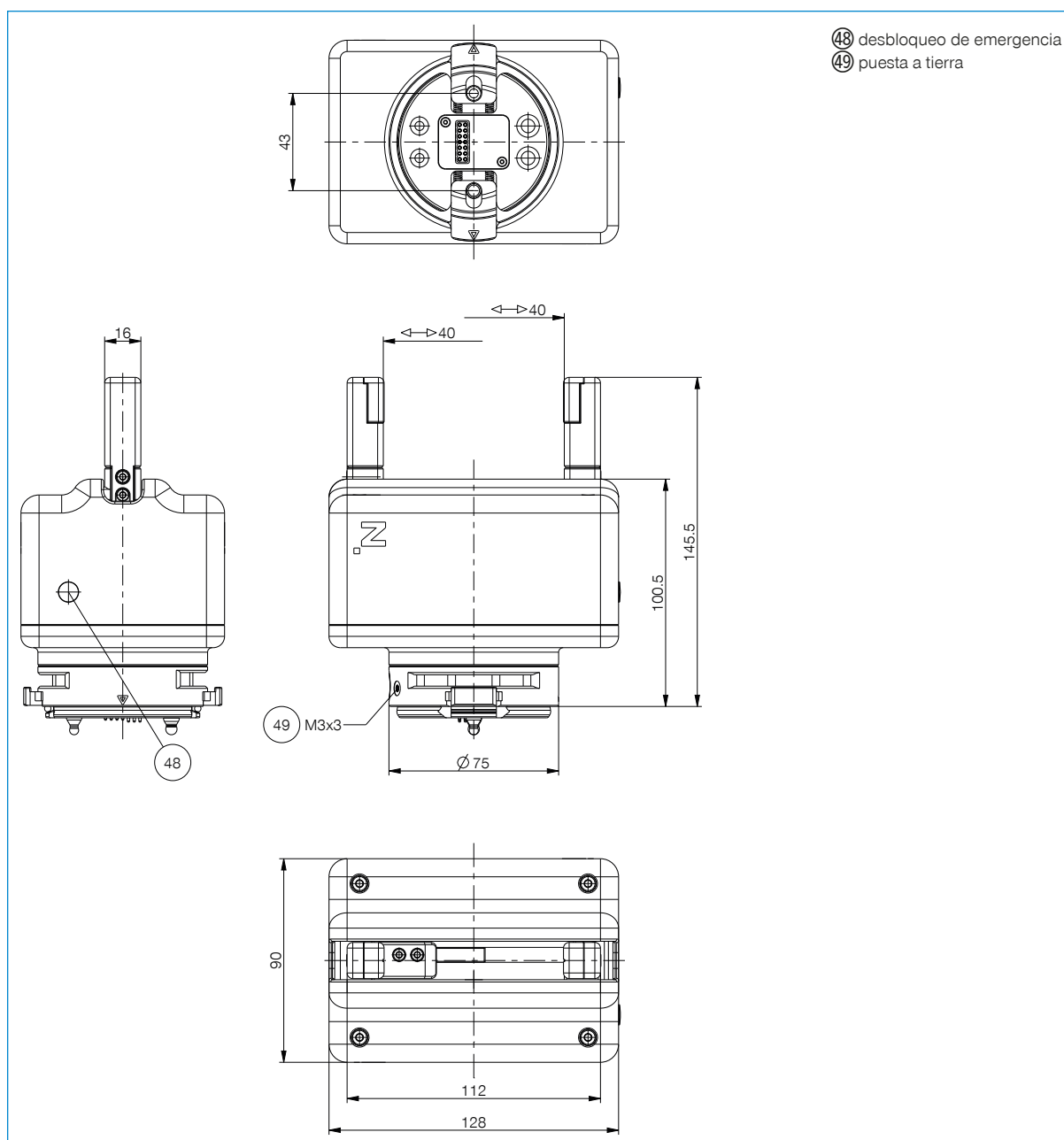


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

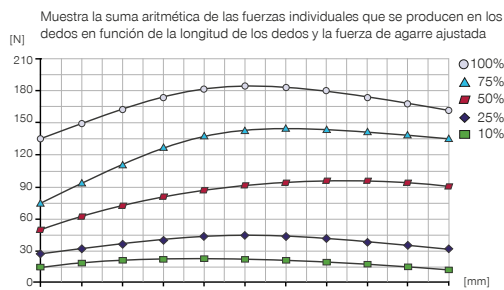
LWR50L-02-00002-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



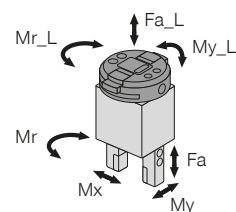
MATCH

► Gráfico de fuerzas



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-02-00002-A
Datos generales	
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.6
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Forma HRC	colaborativa
Gestión de cables	interna
Tipo de unidad	eléctricas
Detección de la posición integrada	sí
Carrera por mordaza [mm]	60
Carrera por mordaza, regulable [mm]	60
Fuerza de agarre mín. [N]	20
Fuerza de agarre nominal [N]	180
Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]	<140
Sincronización [s]	0.125
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.3
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Velocidad de agarre por mordaza máx. [mm/s]	30
Velocidad de posicionamiento por mordaza máx. [mm/s]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	0.8
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	2

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

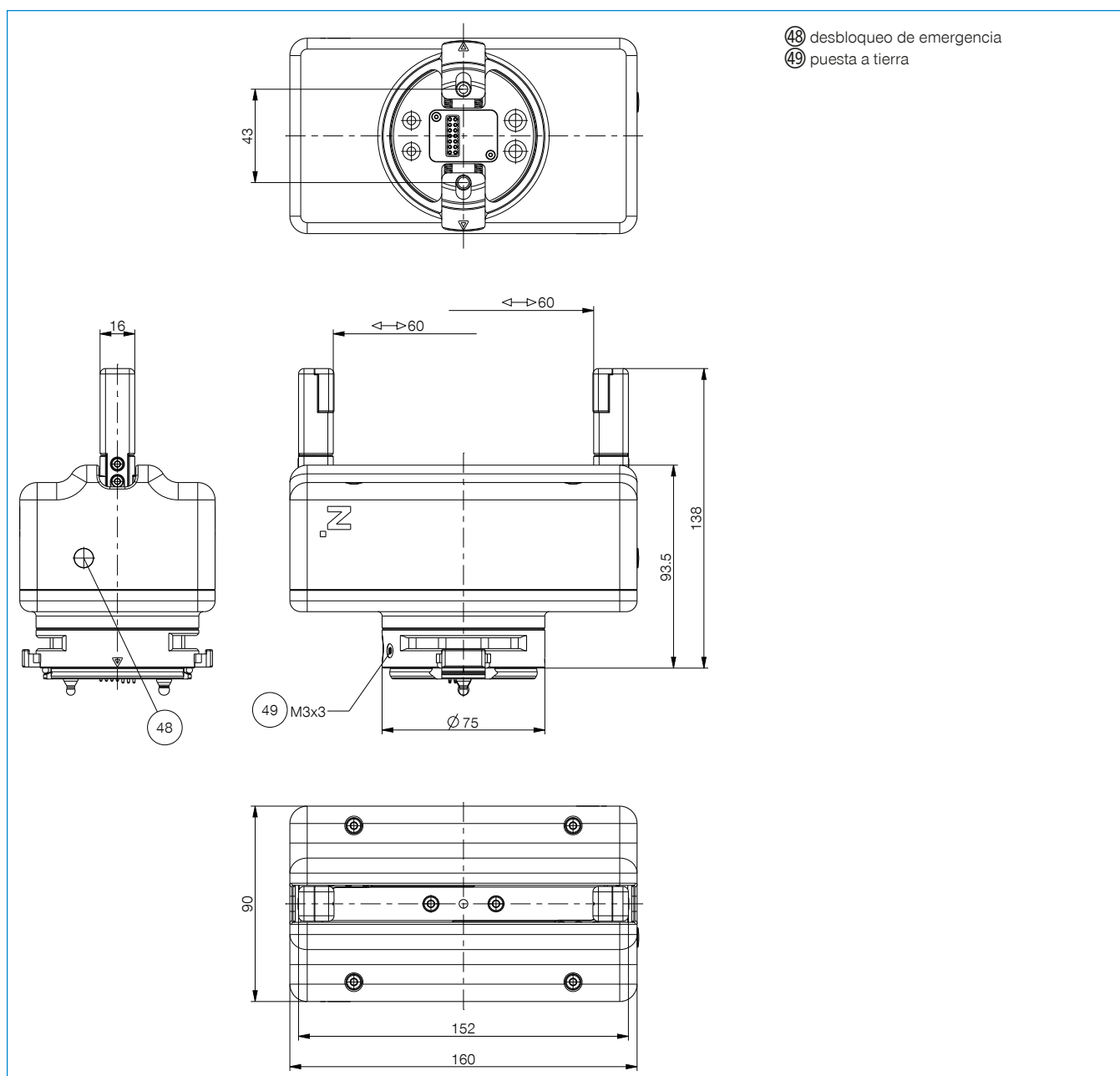


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-03-00001-A

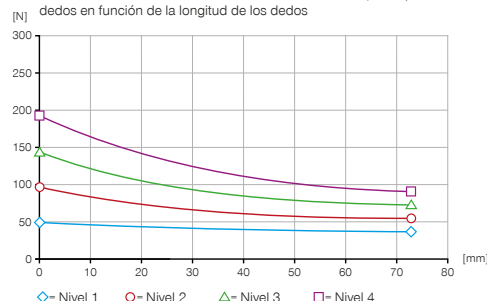
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

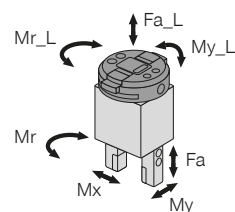
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-03-00001-A
Datos generales	
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.76
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Forma HRC	colaborativa
Gestión de cables	interna
Tipo de unidad	eléctricas
Detección de la posición integrada	mediante datos de proceso
Carrera por mordaza [mm]	10
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	190
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	190
Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]	<140
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.1
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

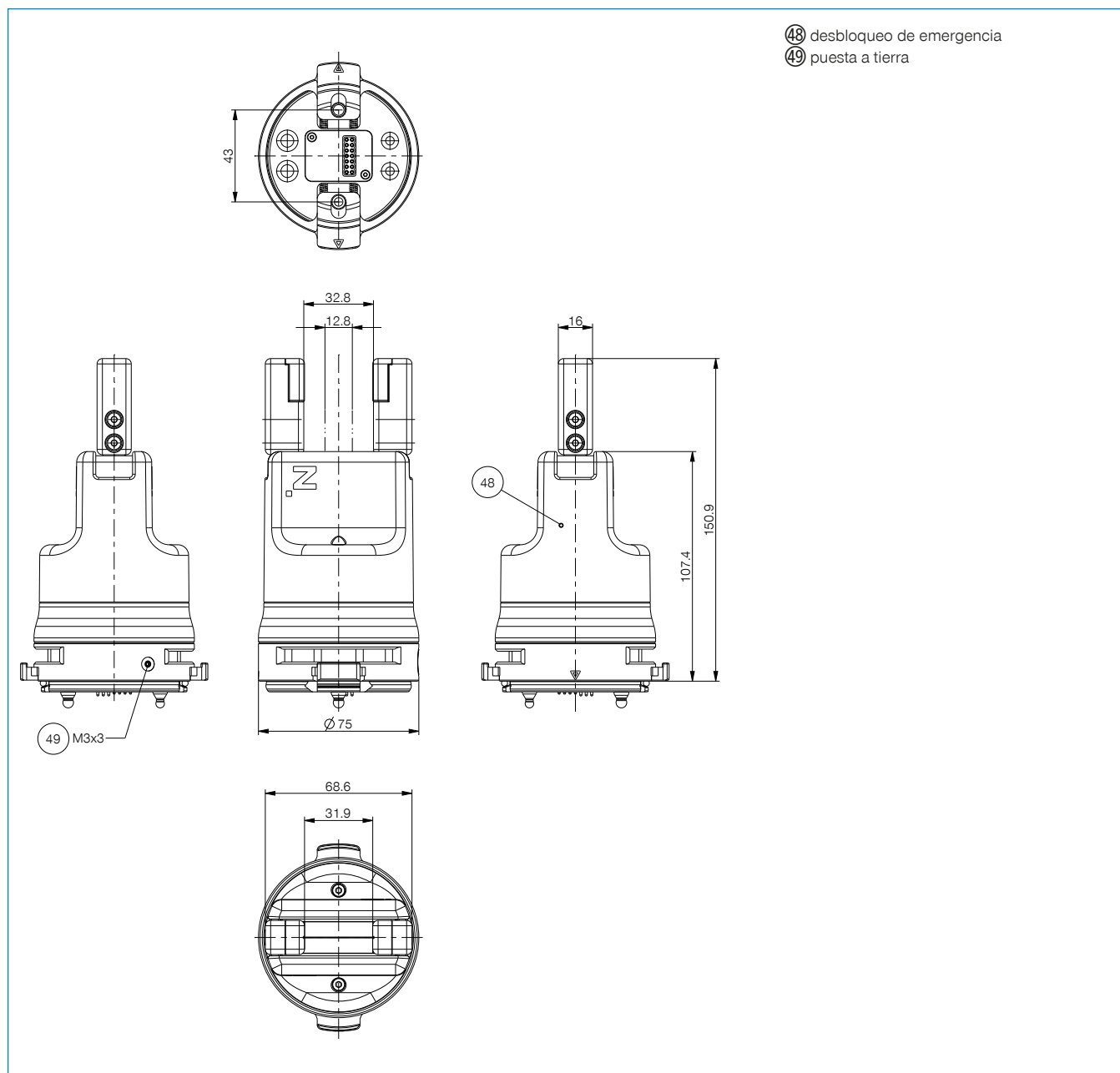


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-03-00002-A

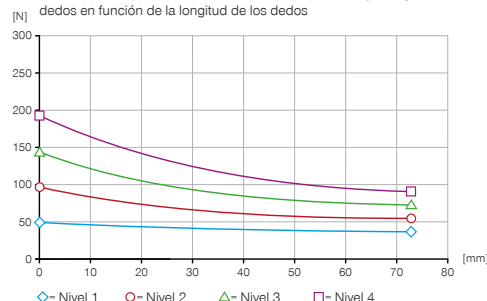
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

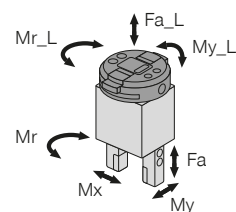
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-03-00002-A
Datos generales	
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	I/O
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.76
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-01/02
Forma HRC	colaborativa
Gestión de cables	interna
Tipo de unidad	eléctricas
Detección de la posición integrada	analógico 0 ... 10 V
Carrera por mordaza [mm]	10
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	190
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	190
Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]	<140
Tiempo de cierre [s]	0.19
Tiempo de apertura [s]	0.19
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.1
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

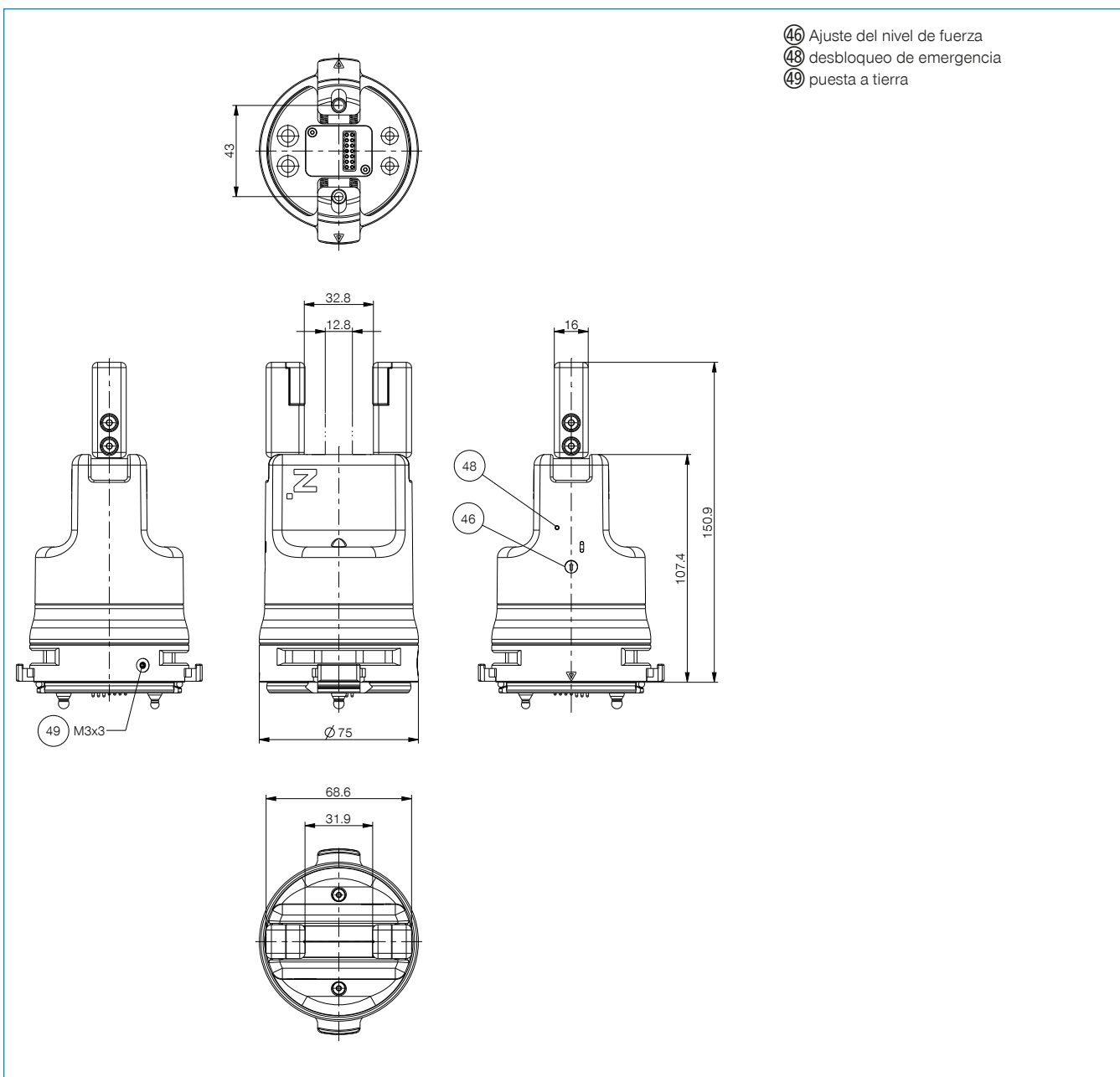


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-03-00003-A

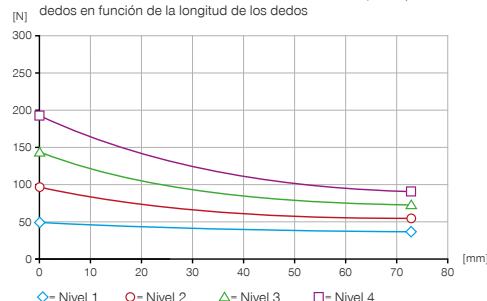
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

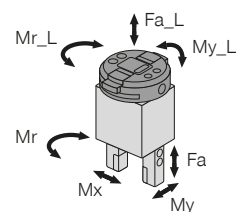
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-03-00003-A
Datos generales	
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	I/O
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.76
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-01/02
Forma HRC	colaborativa
Gestión de cables	interna
Tipo de unidad	eléctricas
Detección de la posición integrada	digital
Carrera por mordaza [mm]	10
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	190
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	190
Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]	<140
Tiempo de cierre [s]	0.19
Tiempo de apertura [s]	0.19
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.1
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

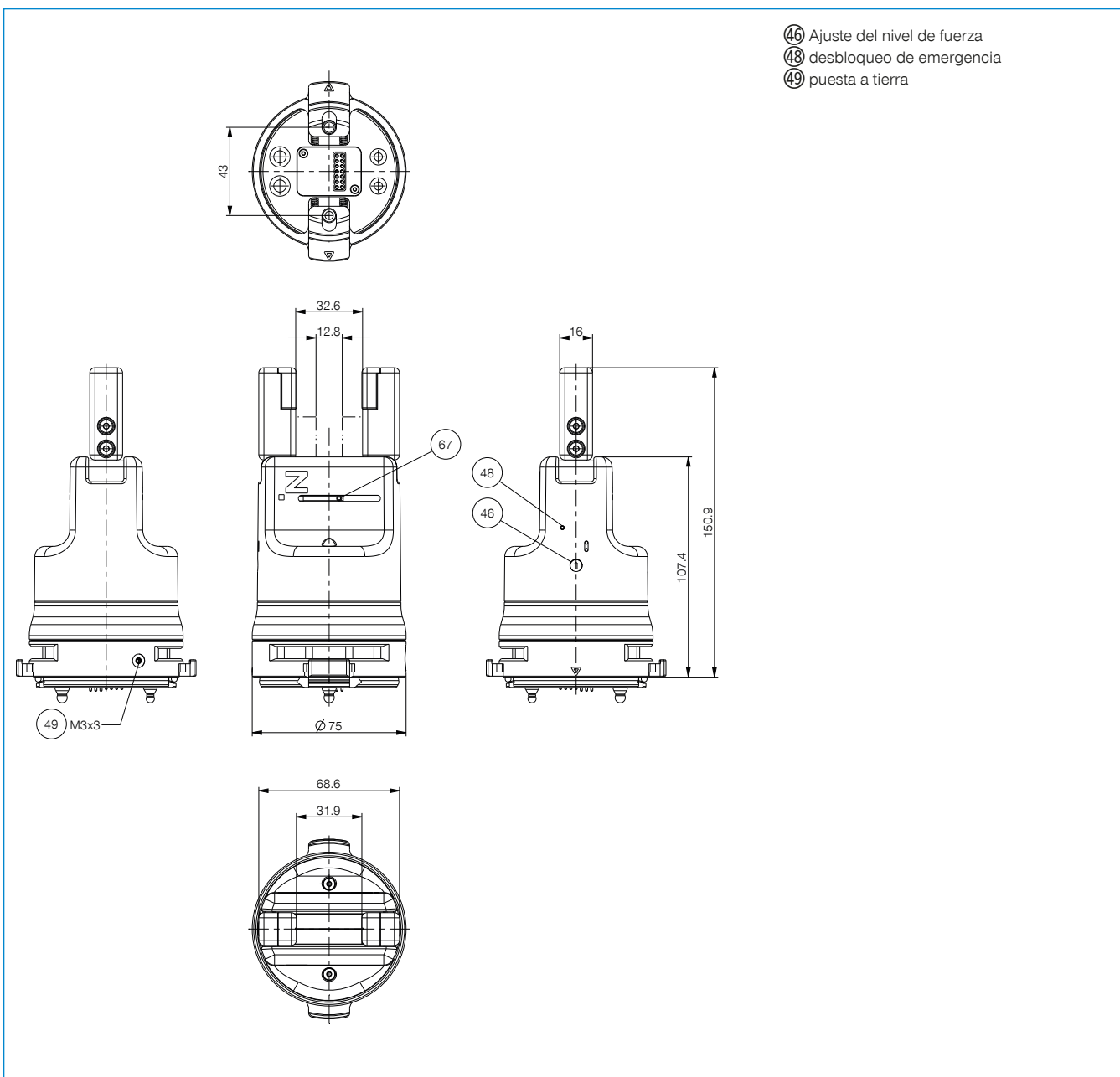


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

LWR50L-21-00001-A

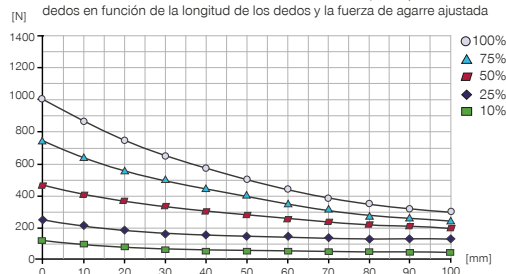
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

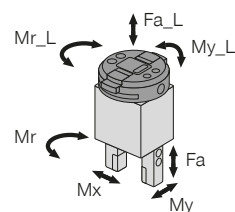
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos y la fuerza de agarre ajustada



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Datos técnicos

LWR50L-21-00001-A

Referencia

Datos generales

Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.2

Datos específicos del cambiador de herramientas

Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0

Datos específicos de la pinza

Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Accionamiento	Motor sin escobillas DC
Detección de la posición	integrada
Detección de la posición mediante datos de proceso	Sí
Carrera por mordaza, regulable [mm]	40
Fuerza de agarre mín. [N]	100
Fuerza de agarre nominal [N]	1000
Sincronización [s]	0.1
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.3
Longitud de los dedos máx. [mm]	100
Velocidad de posicionamiento por mordaza máx. [mm/s]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	5
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	3

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

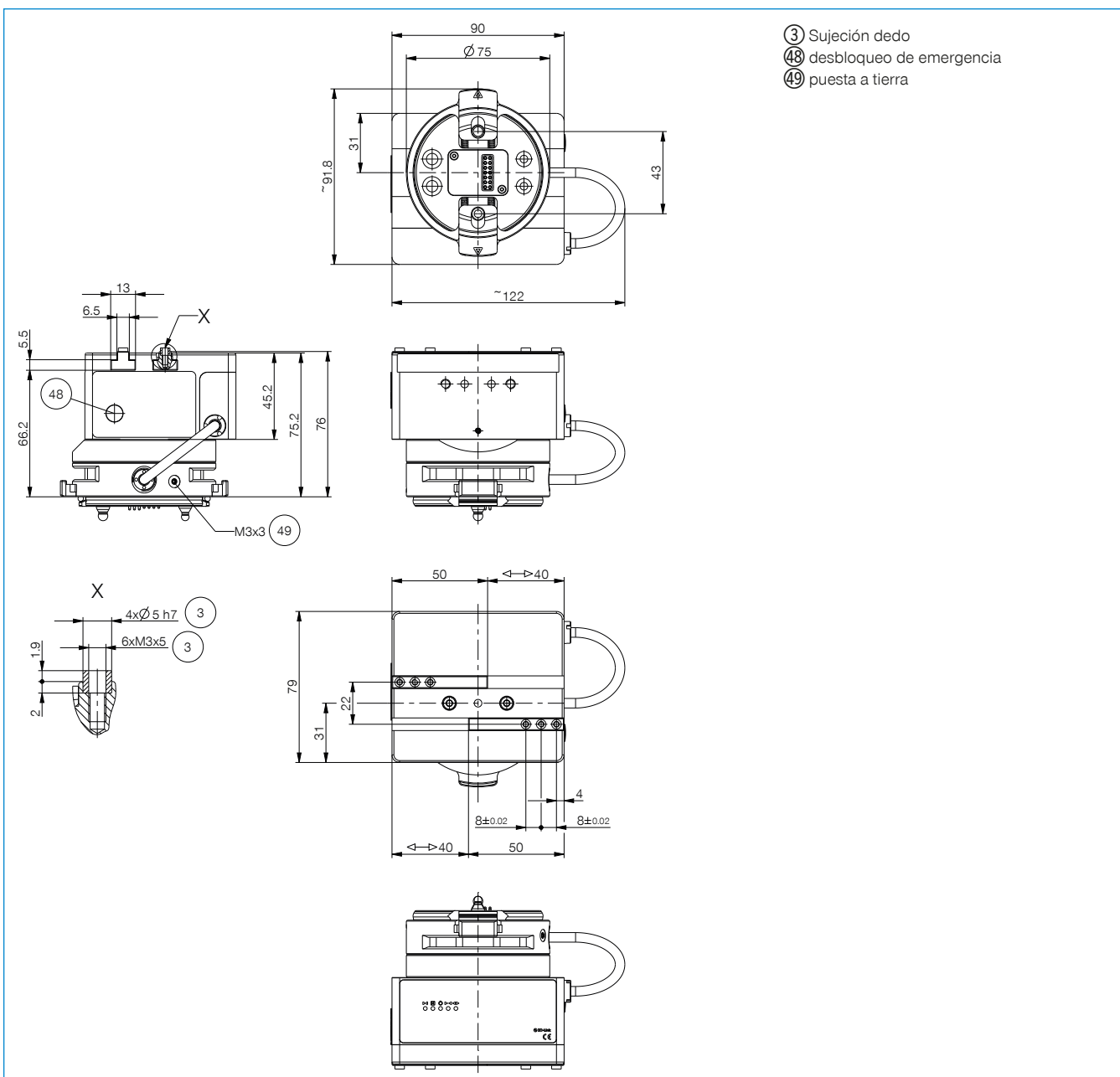


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

LWR50L-21-00002-A

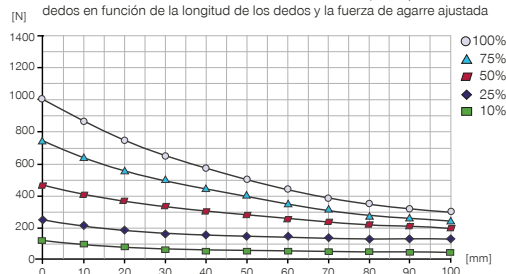
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

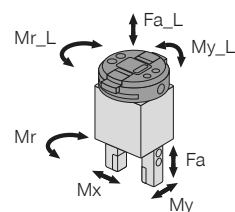
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos y la fuerza de agarre ajustada



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-21-00002-A
Datos generales	
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.3
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Accionamiento	Motor sin escobillas DC
Detección de la posición	integrada
Detección de la posición mediante datos de proceso	Sí
Carrera por mordaza, regulable [mm]	60
Fuerza de agarre mín. [N]	100
Fuerza de agarre nominal [N]	1000
Sincronización [s]	0.1
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.3
Longitud de los dedos máx. [mm]	100
Velocidad de posicionamiento por mordaza máx. [mm/s]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	5
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	3

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

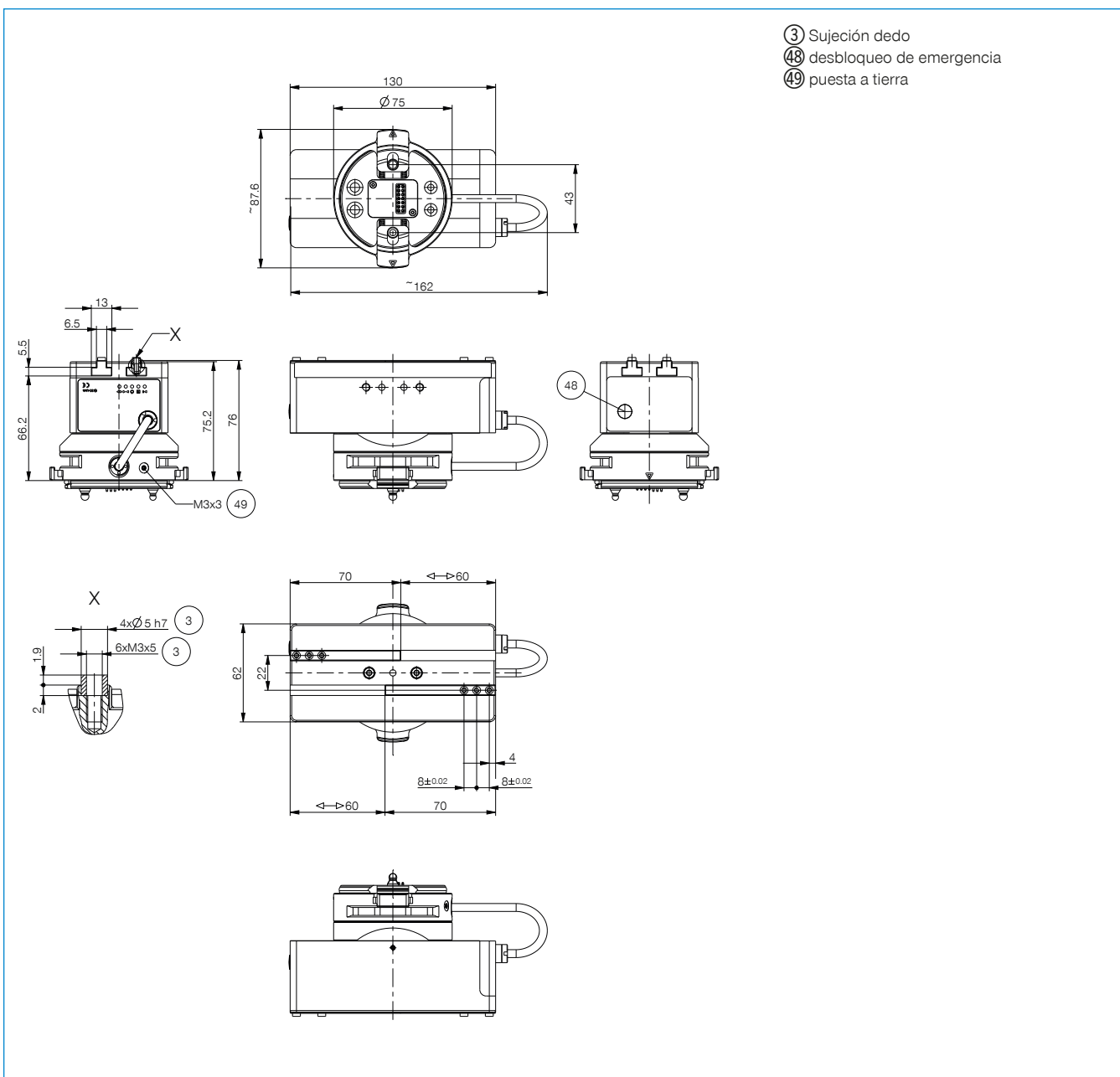


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

LWR50L-22-00001-A

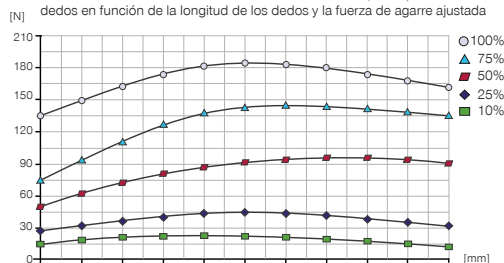
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

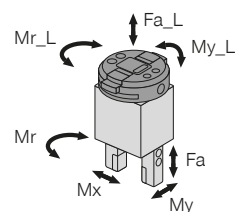
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos y la fuerza de agarre ajustada



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-22-00001-A
Datos generales	
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.2
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Accionamiento	Motor sin escobillas DC
Detección de la posición integrada	sí
Carrera por mordaza, regulable [mm]	40
Fuerza de agarre mín. [N]	10
Fuerza de agarre nominal [N]	180
Sincronización [s]	0.1
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.3
Longitud de los dedos máx. [mm]	100
Velocidad de posicionamiento por mordaza máx. [mm/s]	120
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

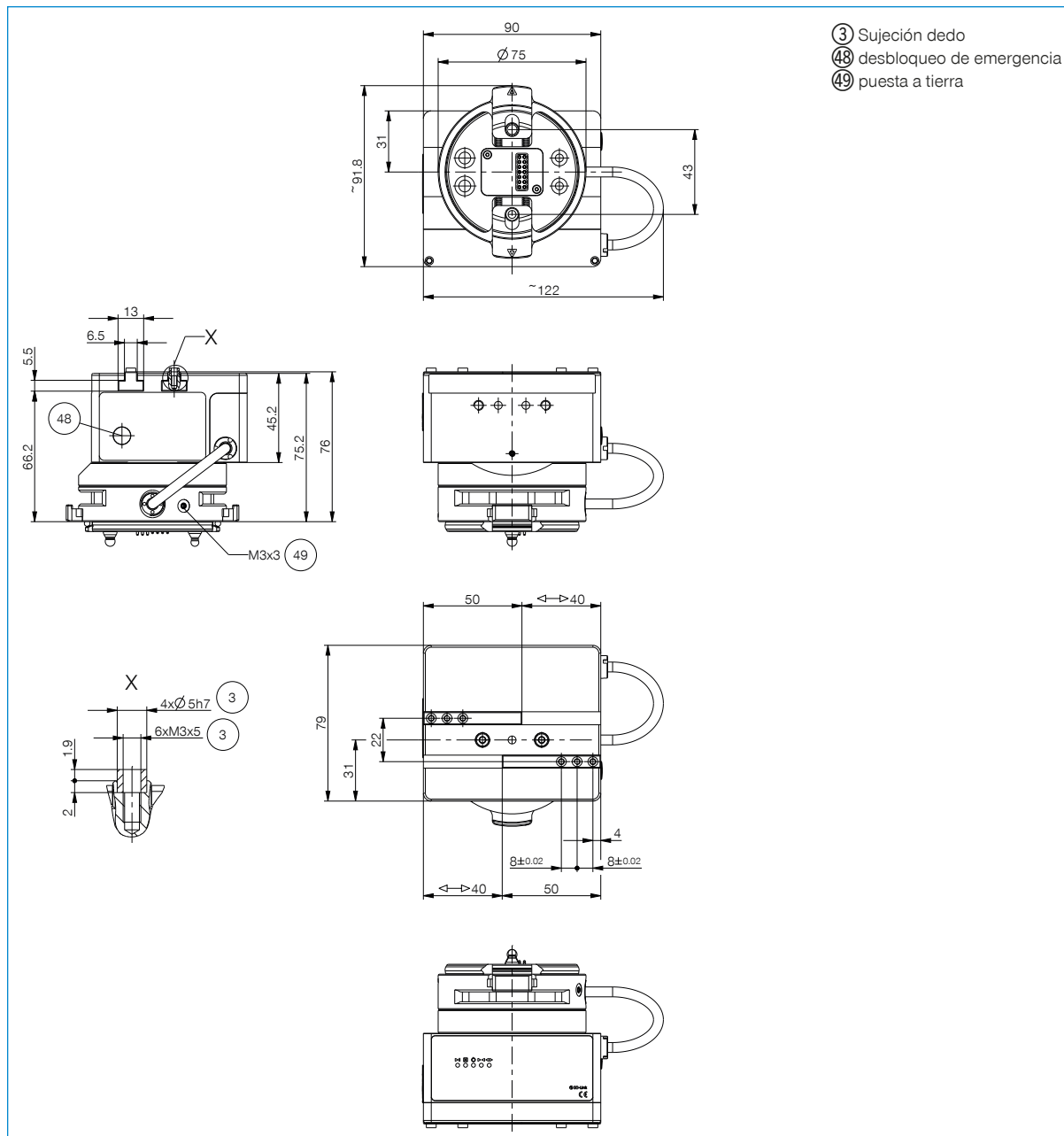


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

LWR50L-22-00002-A

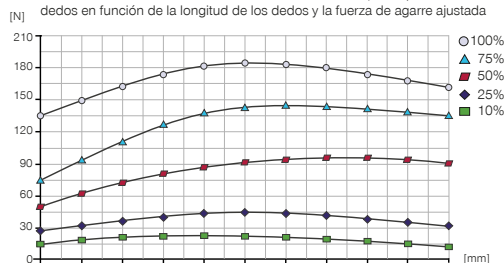
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

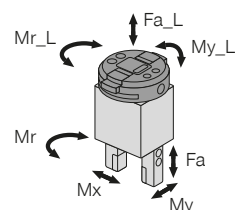
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos y la fuerza de agarre ajustada



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-22-00002-A
Datos generales	
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.3
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Accionamiento	Motor sin escobillas DC
Detección de la posición integrada	sí
Carrera por mordaza, regulable [mm]	60
Fuerza de agarre mín. [N]	10
Fuerza de agarre nominal [N]	180
Sincronización [s]	0.1
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.3
Longitud de los dedos máx. [mm]	100
Velocidad de posicionamiento por mordaza máx. [mm/s]	120
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

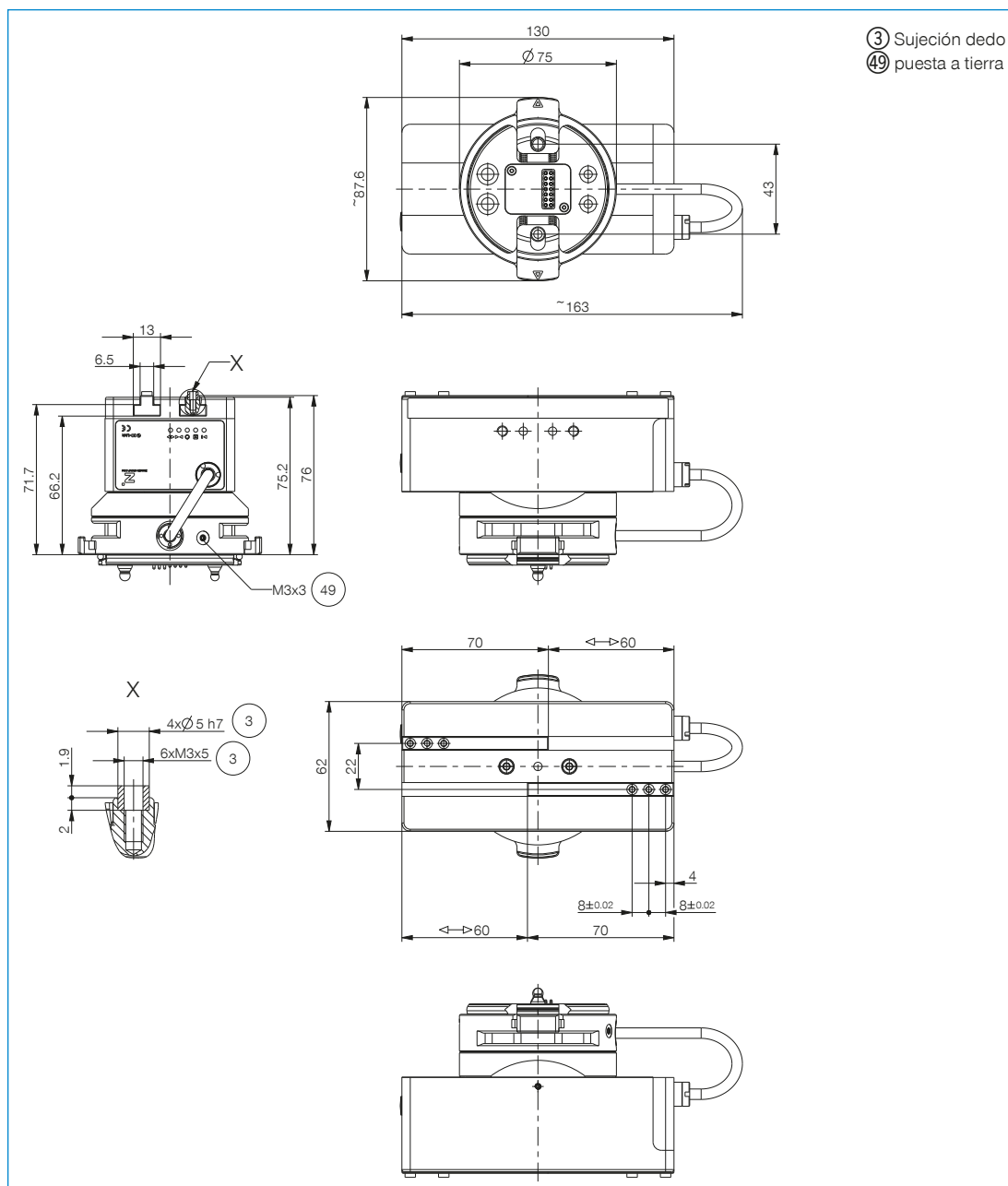


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00001-A

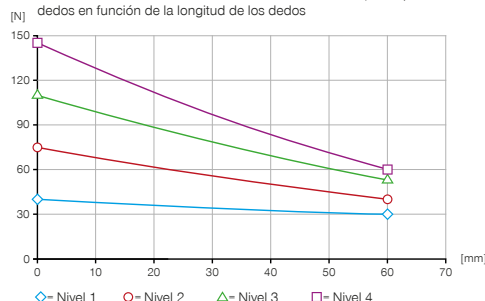
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

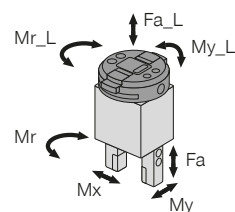
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-23-00001-A
Datos generales	
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.6
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posicionables	Sí
Detección de la posición integrada	mediante datos de proceso
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	6
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	145
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	145
Tiempo de cierre [s]	0.1
Tiempo de apertura [s]	0.1
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.05
Longitud de los dedos máx. [mm]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5
Conforme a LABS	Sí
Cumple las normas RoHS	Sí

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

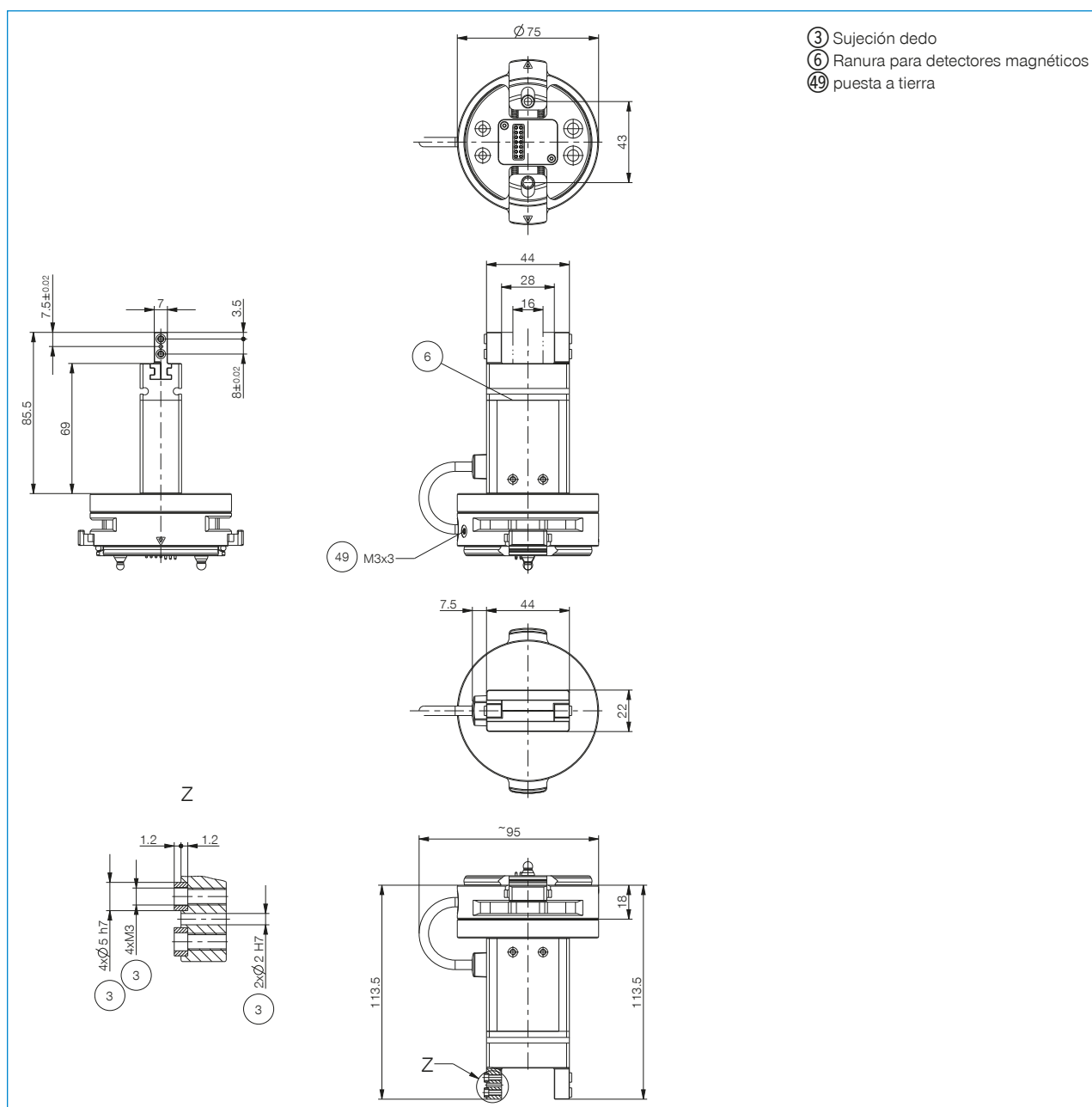


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00002-A

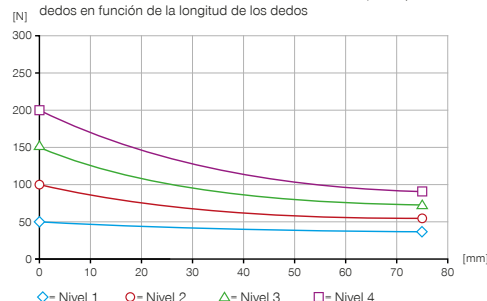
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

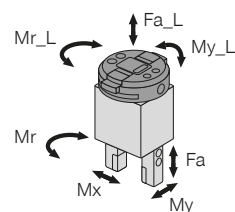
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-23-00002-A
Datos generales	
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.73
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posicionables	Sí
Detección de la posición integrada	mediante datos de proceso
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	10
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	200
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	200
Tiempo de cierre [s]	0.19
Tiempo de apertura [s]	0.19
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.1
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5
Conforme a LABS	Sí
Cumple las normas RoHS	Sí

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

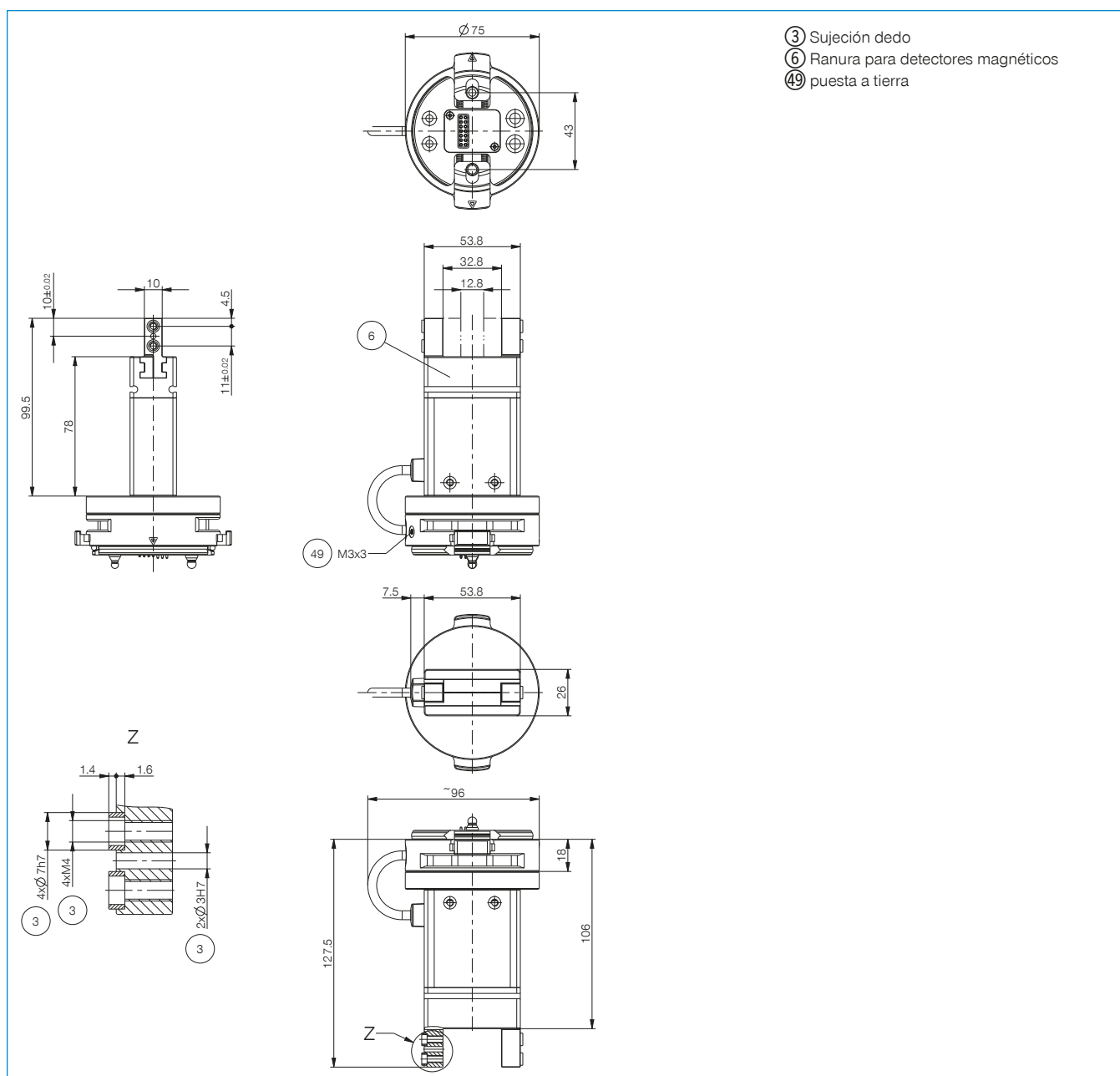


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00003-A

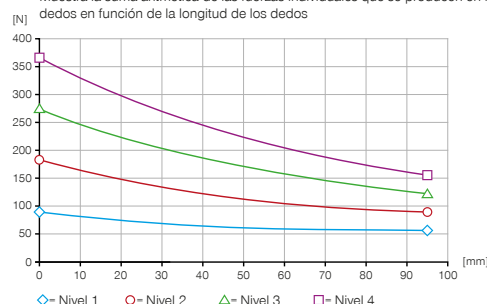
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

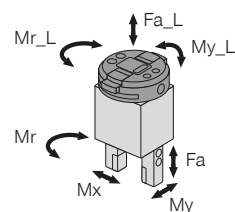
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	13
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	13
Fa_L [N]	500	My [Nm]	10
		Fa [N]	325

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-23-00003-A
Datos generales	
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.98
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posicionables	Sí
Detección de la posición integrada	mediante datos de proceso
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	13
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	360
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	360
Tiempo de cierre [s]	0.23
Tiempo de apertura [s]	0.23
Sincronización [s]	0.055
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.15
Longitud de los dedos máx. [mm]	100
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5
Conforme a LABS	Sí
Cumple las normas RoHS	Sí

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

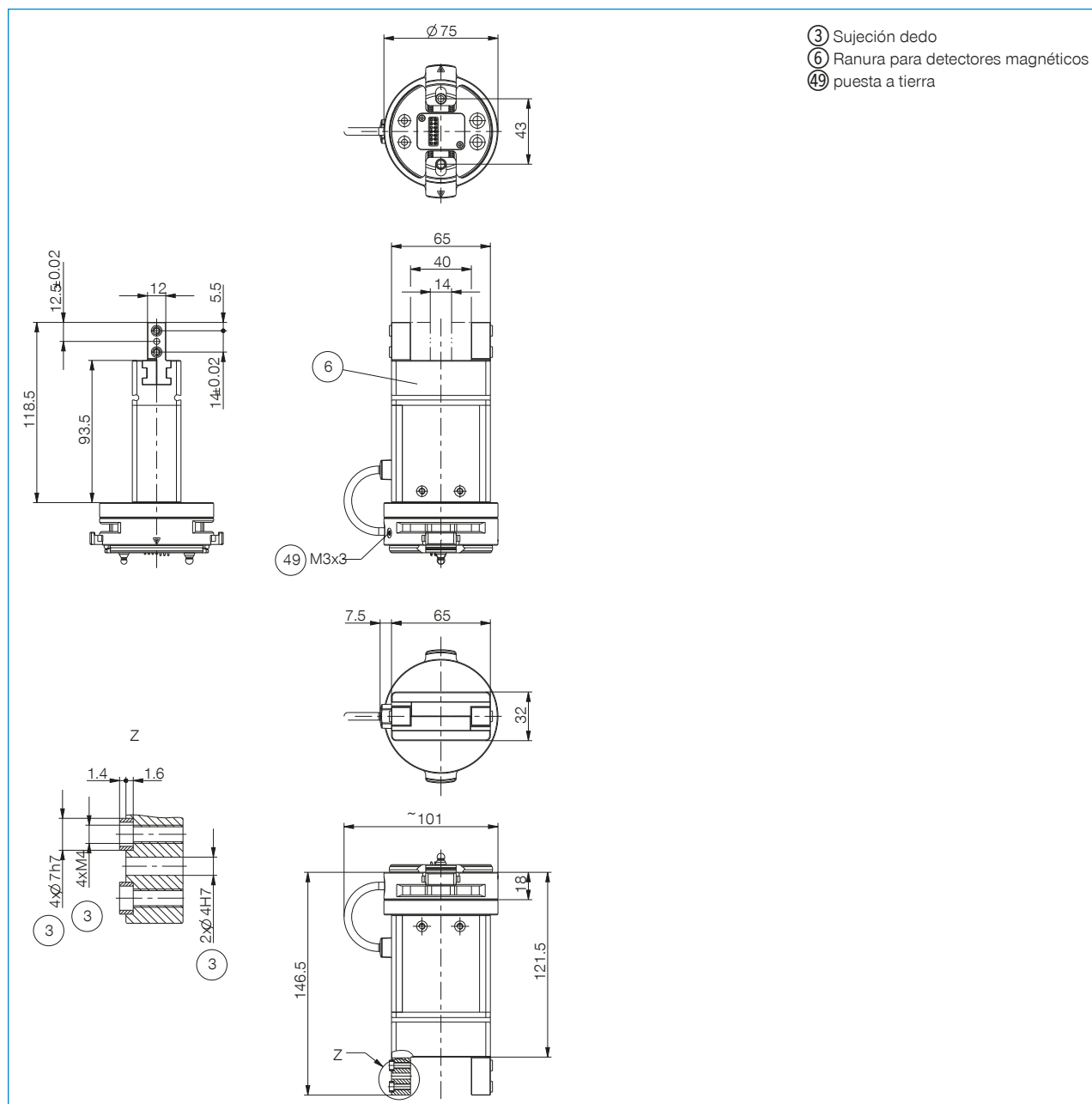


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00004-A

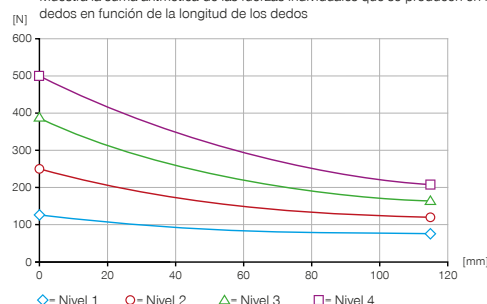
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

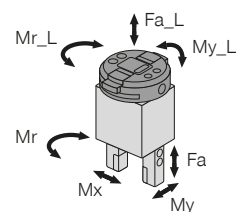
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	28
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	28
Fa_L [N]	500	My [Nm]	20
		Fa [N]	450

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-23-00004-A
Datos generales	
Accionamiento	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.4
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posicionables	Sí
Detección de la posición integrada	mediante datos de proceso
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	16
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	500
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	500
Tiempo de cierre [s]	0.30
Tiempo de apertura [s]	0.30
Sincronización [s]	0.055
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	2.1
Longitud de los dedos máx. [mm]	120
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5
Conforme a LABS	Sí
Cumple las normas RoHS	Sí

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

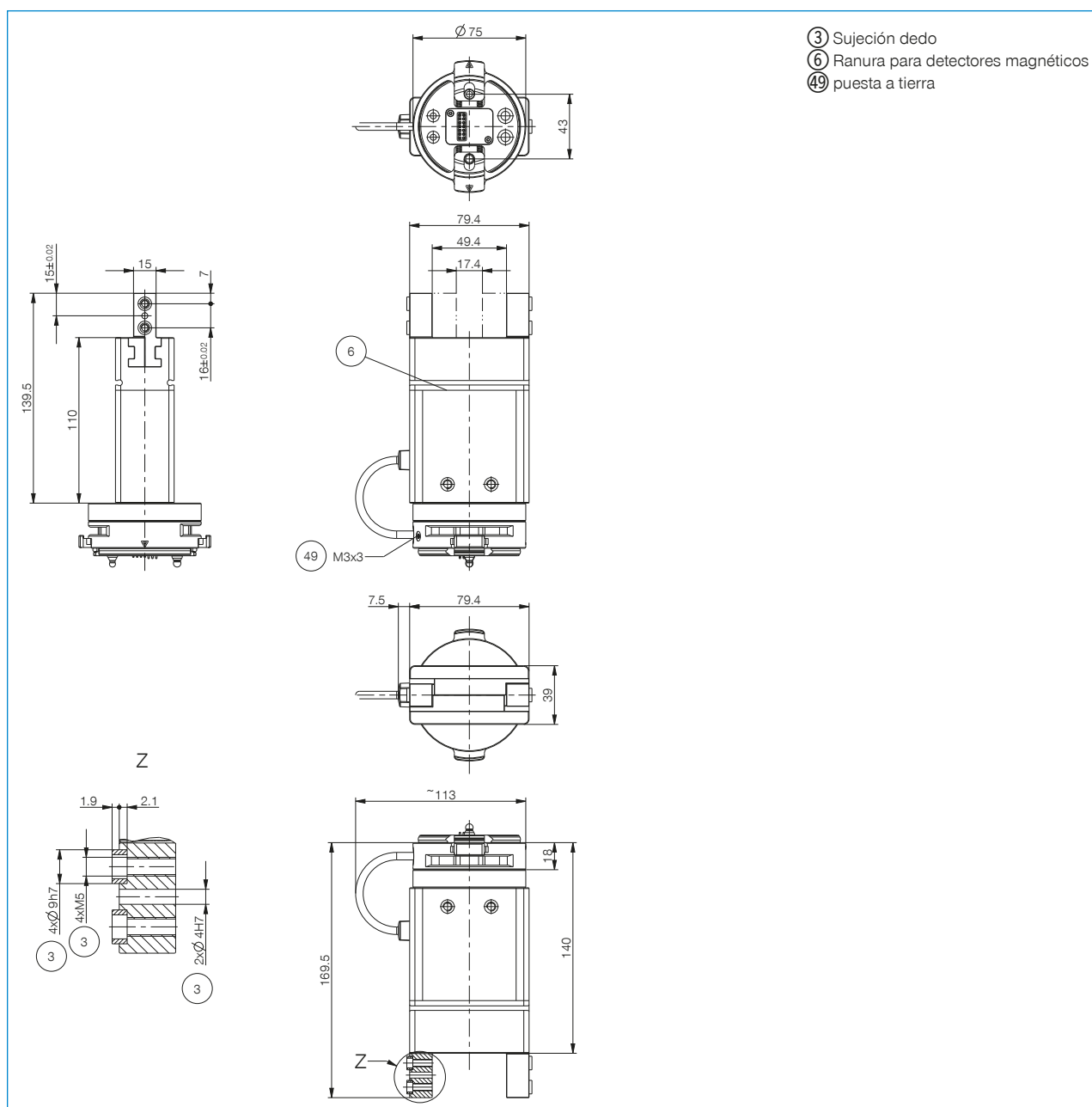


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00005-A

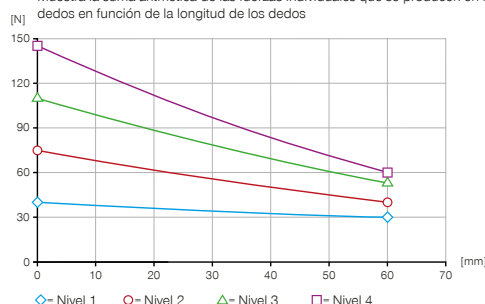
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

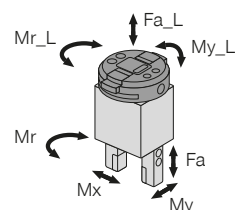
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-23-00005-A
Datos generales	
Accionamiento	I/O
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.6
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-01/02
Detección de la posición integrada	analógico 0 ... 10 V
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	6
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	145
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	145
Tiempo de cierre [s]	0.1
Tiempo de apertura [s]	0.1
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.05
Longitud de los dedos máx. [mm]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

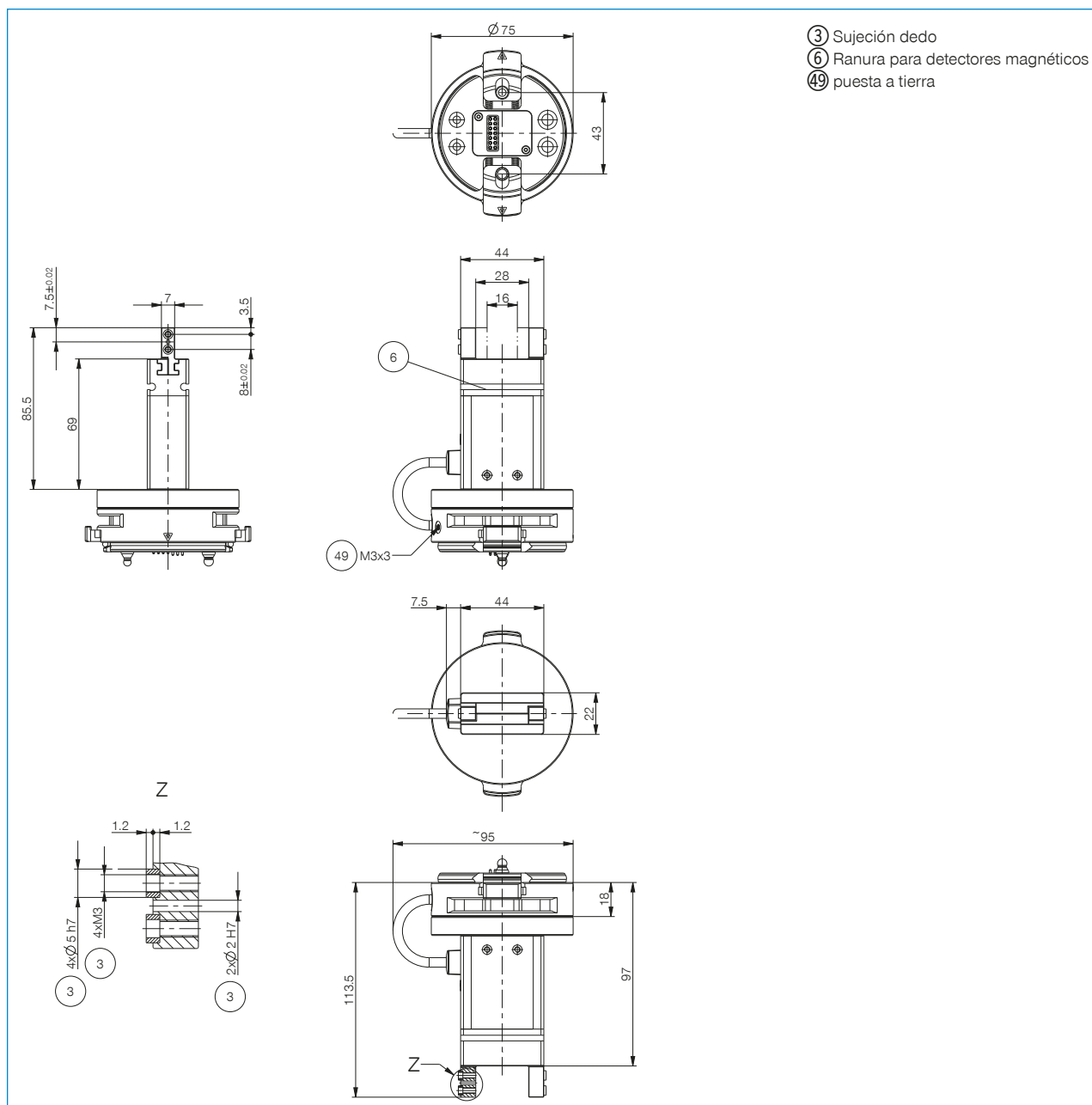


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00006-A

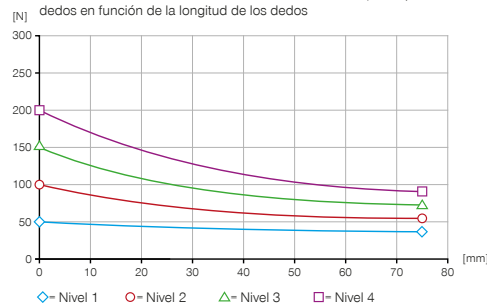
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

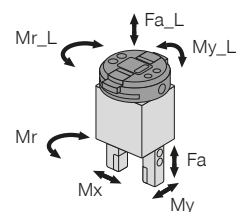
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Referencia

Datos generales

Accionamiento	I/O
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.72

Datos específicos del cambiador de herramientas

Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0

Datos específicos de la pinza

Apto para la serie	LWR50F-xx-01/02
Detección de la posición integrada	analógico 0 ... 10 V
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	10
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	200
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	200
Tiempo de cierre [s]	0.19
Tiempo de apertura [s]	0.19
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.1
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5

► Datos técnicos

LWR50L-23-00006-A

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

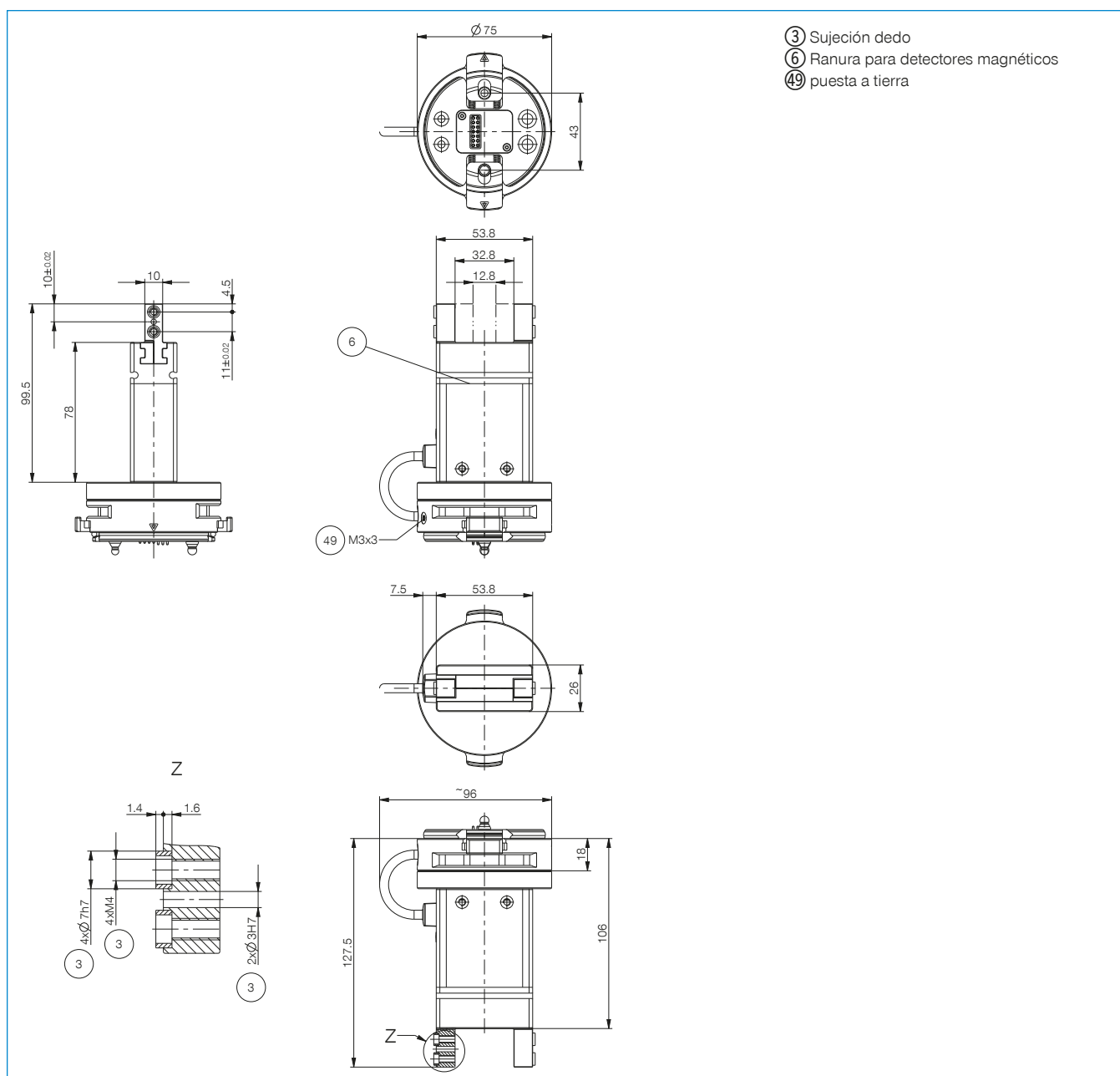


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00007-A

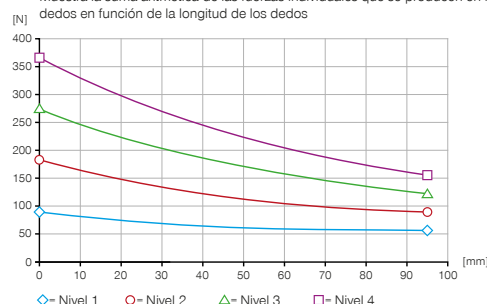
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

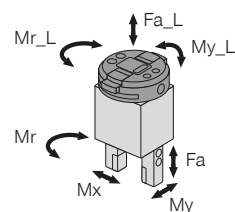
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	13
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	13
Fa_L [N]	500	My [Nm]	10
		Fa [N]	325

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-23-00007-A
Datos generales	
Accionamiento	I/O
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.97
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-01/02
Detección de la posición integrada	analógico 0 ... 10 V
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	13
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	360
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	360
Tiempo de cierre [s]	0.23
Tiempo de apertura [s]	0.23
Sincronización [s]	0.055
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.15
Longitud de los dedos máx. [mm]	100
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

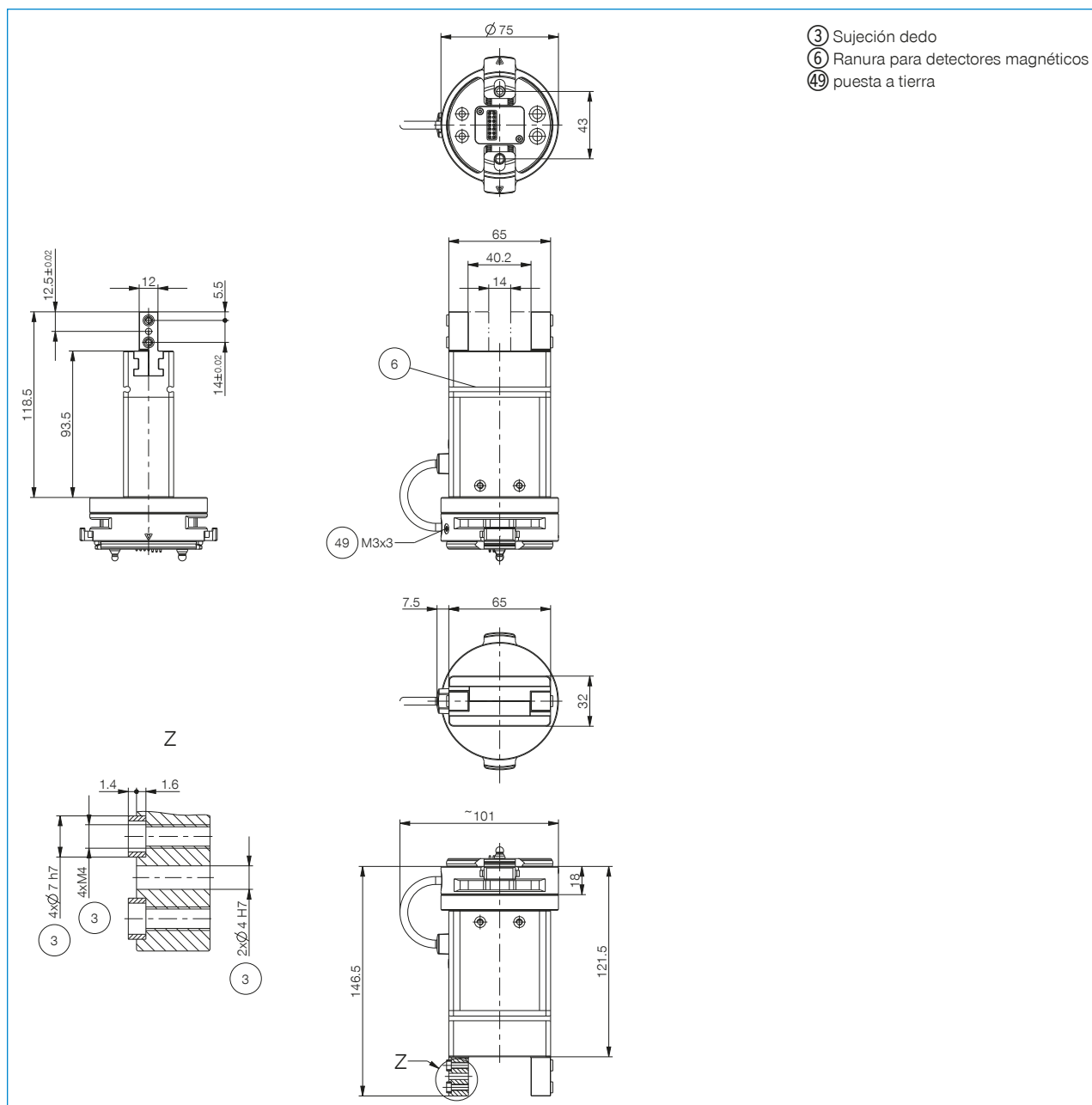


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



PINZAS PARALELAS

LWR50L-23-00008-A

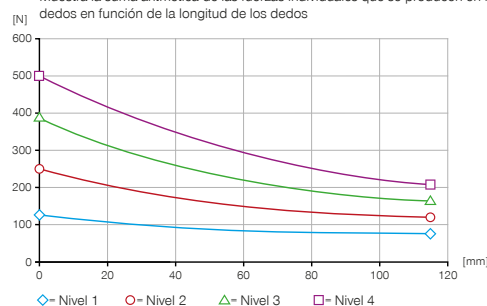
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

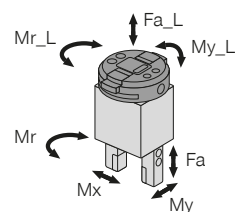
► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	28
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	28
Fa_L [N]	500	My [Nm]	20
		Fa [N]	450

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-23-00008-A
Datos generales	
Accionamiento	I/O
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.4
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F-xx-01/02
Detección de la posición integrada	analógico 0 ... 10 V
Gestión de cables	externa
Tipo de unidad	eléctricas
Carrera por mordaza [mm]	16
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N]	500
Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N]	500
Tiempo de cierre [s]	0.30
Tiempo de apertura [s]	0.30
Sincronización [s]	0.055
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.21
Longitud de los dedos máx. [mm]	120
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS

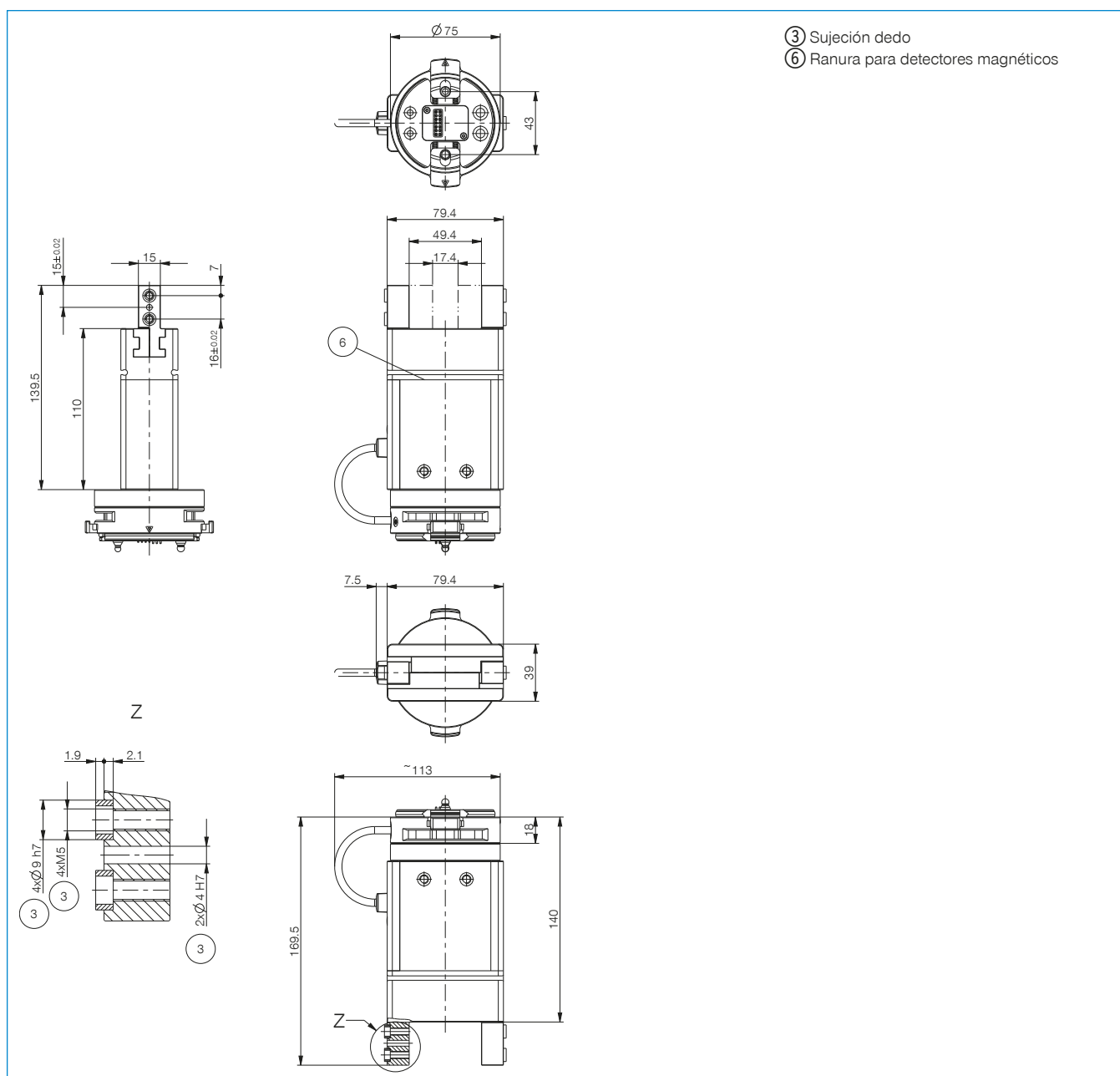


ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8



MATCH - PINZAS

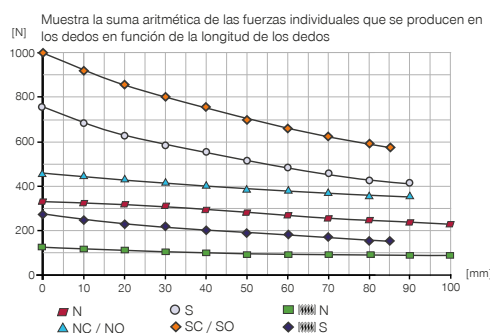
LWR50L-24-00001/2/3/4/5/6-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



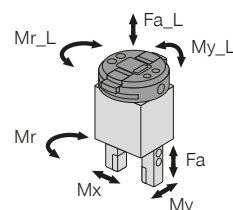
MATCH

► Gráfico de fuerzas



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



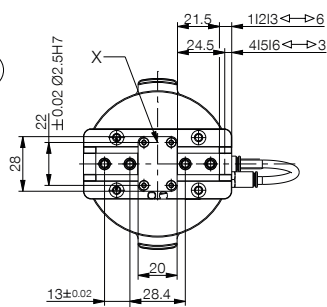
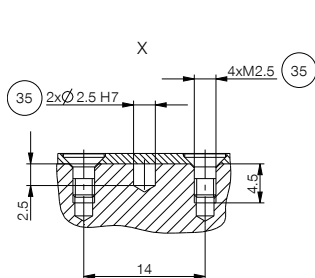
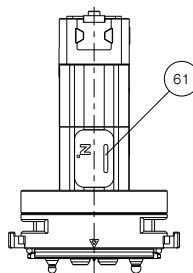
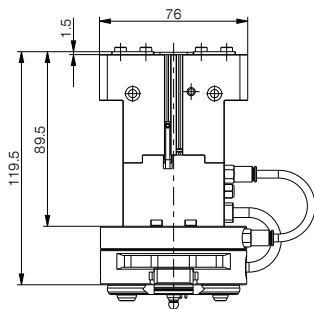
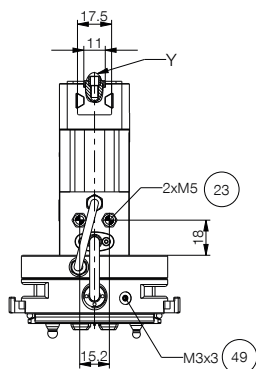
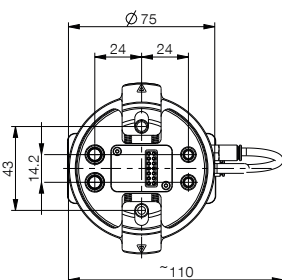
Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	43
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	70
Fa_L [N]	500	My [Nm]	46
		Fa [N]	1250

► Datos técnicos

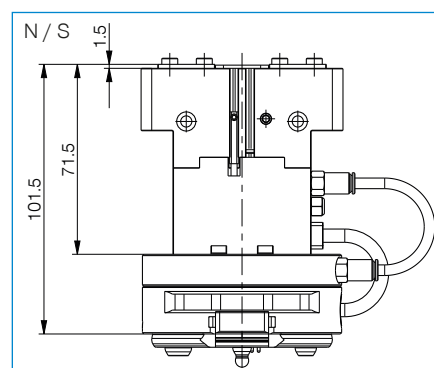
Referencia	LWR50L-24-00001-A	LWR50L-24-00002-A	LWR50L-24-00003-A	LWR50L-24-00004-A	LWR50L-24-00005-A	LWR50L-24-00006-A
Datos generales						
Accionamiento	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Peso [kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Datos específicos del cambiador de herramientas						
Pasos eléctricos	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1	1	1	1	1	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Fuerza de apriete [N]	50	50	50	50	50	50
Fuerza de desacople [N]	0	0	0	0	0	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
Datos específicos de la pinza						
Apto para la 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
Tipo de unidad	neumáticas	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente
Carrera por mordaza [mm]	6	6	6	3	3	3
Fuerza de agarre al cerrar [N]	330	455		740	1020	
Fuerza de agarre al abrir [N]	360		485	800		1080
Fuerza de agarre mín. asegurada mediante muelles [N]		125	125		280	280
Número de ciclos máx. [ciclos/min]	360	250	250	360	250	250
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Longitud de los dedos máx. [mm]	100	90	90	90	85	85
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Presión de servicio [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Presión de servicio nominal [bar]	6	6	6	6	6	6
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	11	24	24	11	24	24
Tecnología de válvulas integrada	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí
Detección de la posición	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada
Detección de la posición mediante datos de proceso	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí
Tensión [V]	24	24	24	24	24	24
Consumo de corriente max. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

MATCH - Estación de reposo

Detector inductivo cable 0.3 m - Conector M8



- ③ Sujeción dedo
- ②③ Purga de aire (R+S: con el entorno sucio, sustituir el filtro por mangueras de aire de escape y tender la salida del aire de escape en un entorno limpio)
- ③⑤ Opción de fijación de apoyos específicos del cliente
- ④⑨ puesta a tierra
- ⑥① Indicación de estado



MATCH - PINZAS

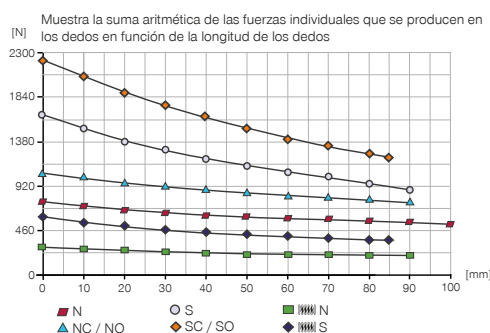
LWR50L-25-00001/2/3/4/5/6-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



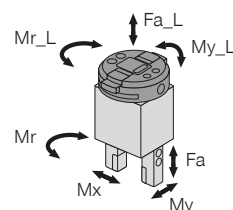
MATCH

► Gráfico de fuerzas



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	43
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	70
Fa_L [N]	500	My [Nm]	46
		Fa [N]	1250

► Datos técnicos

Referencia	LWR50L-25-00001-A	LWR50L-25-00002-A	LWR50L-25-00003-A	LWR50L-25-00004-A	LWR50L-25-00005-A	LWR50L-25-00006-A
Datos generales						
Accionamiento	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Temperatura de servicio [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Peso [kg]	1.7	1.8	1.8	1.7	1.8	1.8
Datos específicos del cambiador de herramientas						
Pasos eléctricos	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1	1	1	1	1	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Fuerza de apriete [N]	50	50	50	50	50	50
Fuerza de desacople [N]	0	0	0	0	0	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
Datos específicos de la pinza						
Apto para la 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
Tipo de unidad	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente	neumáticamente inteligente
Carrera por mordaza [mm]	6	6	6	3	3	3
Fuerza de agarre al cerrar [N]	740	1020		1620	2240	
Fuerza de agarre al abrir [N]	800		1080	1750		2370
Fuerza de agarre mín. asegurada mediante muelles [N]		280	280		620	620
Número de ciclos máx. [ciclos/min]	330	230	230	330	230	230
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Longitud de los dedos máx. [mm]	100	90	90	90	85	85
Precisión de repetición +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Presión de servicio [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Presión de servicio nominal [bar]	6	6	6	6	6	6
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	22	43	43	22	43	43
Tecnología de válvulas integrada	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí
Detección de la posición	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada	integrada
Detección de la posición mediante datos de proceso	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí	Sí
Tensión [V]	24	24	24	24	24	24
Consumo de corriente max. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS



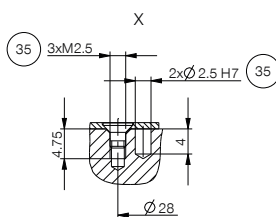
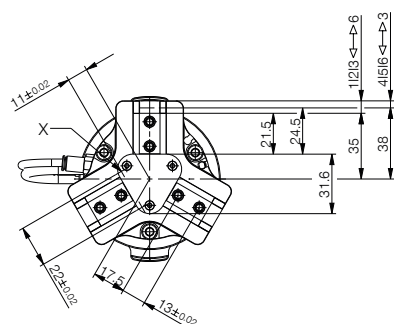
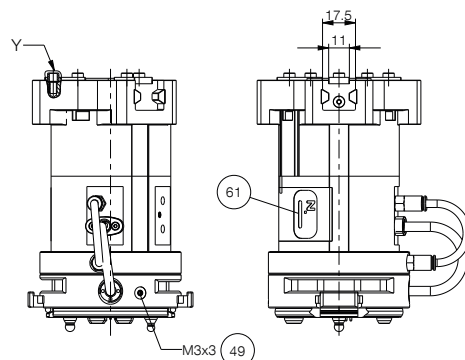
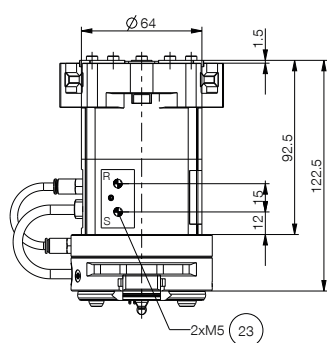
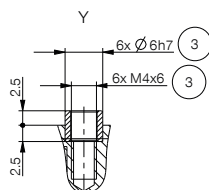
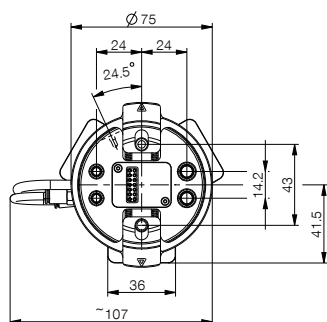
ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO

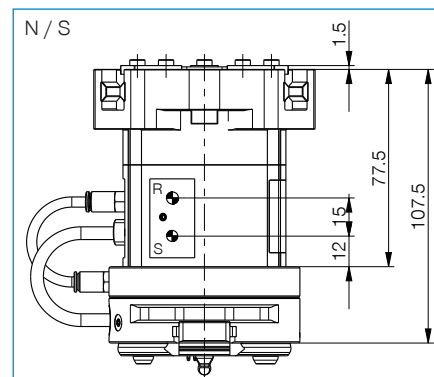


NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Sujeción dedo
- ②③ Purga de aire (R+S: con el entorno sucio, sustituir el filtro por mangueras de aire de escape y tender la salida del aire de escape en un entorno limpio)
- ③⑤ Opción de fijación de apoyos específicos del cliente
- ④⑨ puesta a tierra
- ⑥① Indicación de estado



PINZA MAGNÉTICA

LWR50L-26-00001-A

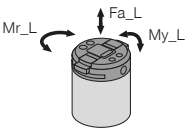
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

Referencia	► Datos técnicos
	LWR50L-26-00001-A
Datos generales	
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.44
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Alimentación neumática	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F
Fuerza adhesiva máx. [N]	27
Presión de servicio mín. [bar]	3
Presión de servicio máx. [bar]	8
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	3.5

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS



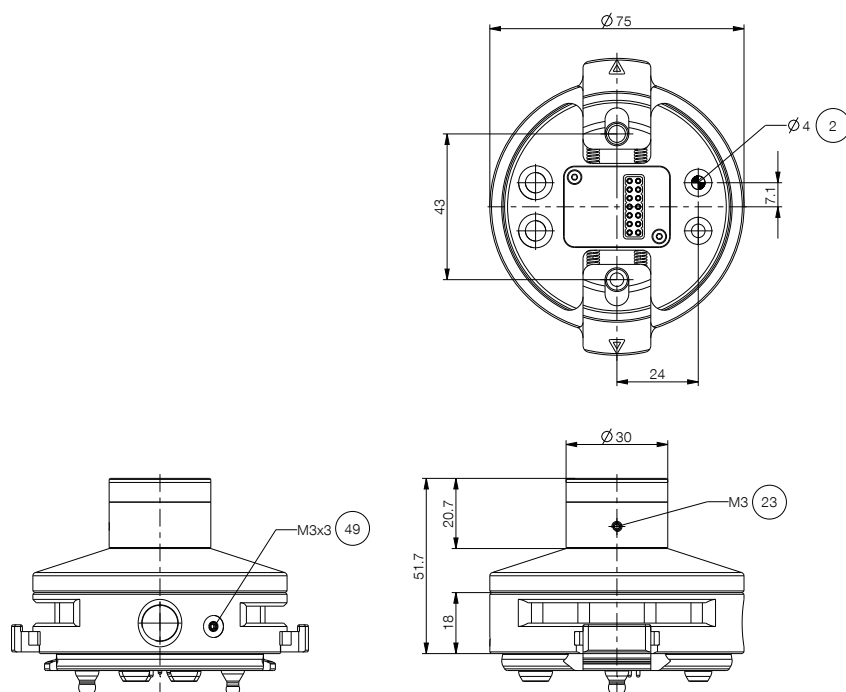
ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

- ② Abastecimiento de energía
- ②③ Filtro
- ④⑨ puesta a tierra



PINZA MAGNÉTICA

LWR50L-26-00002-A

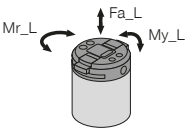
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

Referencia	► Datos técnicos
	LWR50L-26-00002-A
Datos generales	
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.6
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Alimentación neumática	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F
Fuerza adhesiva máx. [N]	65
Presión de servicio mín. [bar]	3
Presión de servicio máx. [bar]	8
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	9

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS



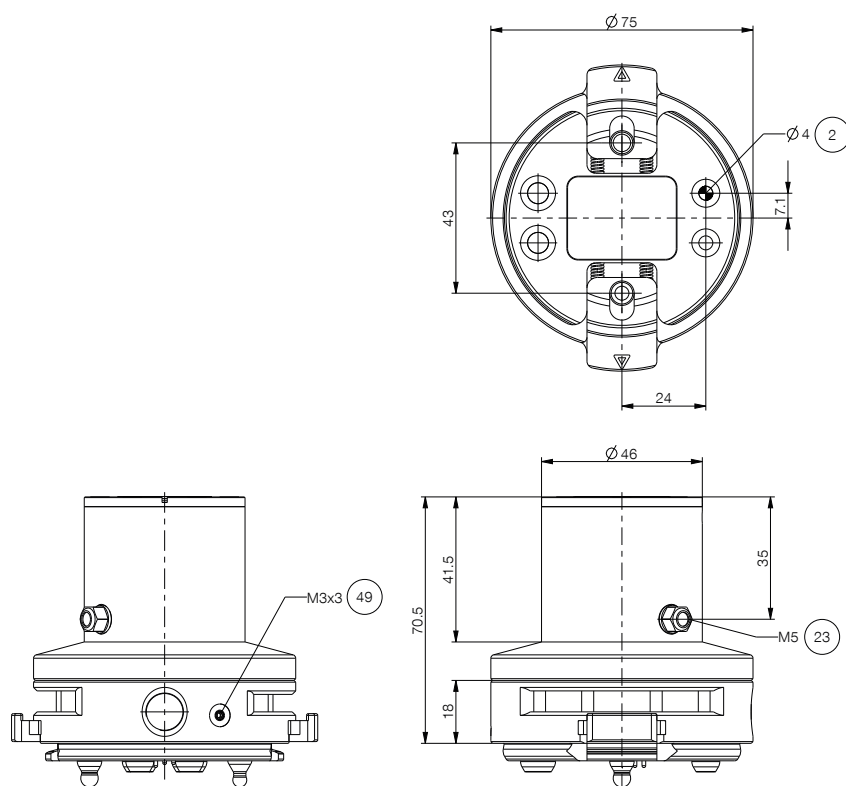
ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

- ② Abastecimiento de energía
- ②③ Filtro
- ④⑨ puesta a tierra



PINZA MAGNÉTICA

LWR50L-26-00003-A

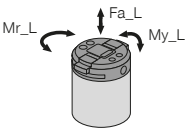
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

Referencia	► Datos técnicos
	LWR50L-26-00003-A
Datos generales	
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.4
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Alimentación neumática	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F
Fuerza adhesiva máx. [N]	220
Presión de servicio mín. [bar]	3
Presión de servicio máx. [bar]	8
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	75

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



CONEXIONES/OTROS



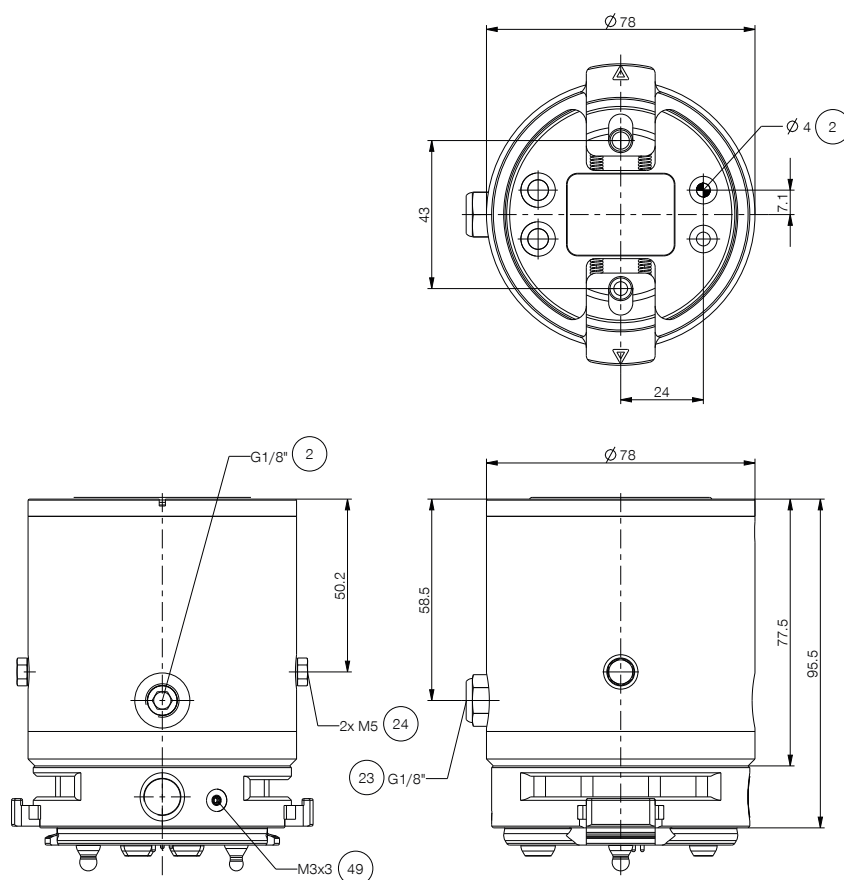
ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

- ② Abastecimiento de energía
- ②③ Filtro
- ②④ Tapón ciego y/o bloqueo de seguridad para transporte
- ④⑨ puesta a tierra



PINZAS DE AGUJAS

LWR50L-27-00001-A

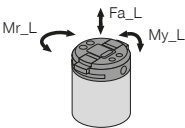
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



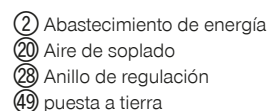
Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-27-00001-A
Datos generales	
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Protección según IEC 60529	IP30
Peso [kg]	0.69
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F
Carrera de la aguja ajustable mín. [mm]	0
Carrera de la aguja ajustable máx. [mm]	1.5
Número de agujas [pieza]	20
Diámetro de agujas [mm]	0.7
Tiempo de avance / retroceso [s]	0.03
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Presión de servicio mín. [bar]	4
Presión de servicio máx. [bar]	8
Presión de servicio nominal [bar]	6
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	1

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS



▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



PINZA PARA MONTAJE DE JUNTAS TÓRICAS EXTERIOR

LWR50L-28-00001-A

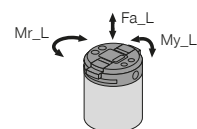
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

Referencia	► Datos técnicos
	LWR50L-28-00001-A
Datos generales	
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80
Protección según IEC 60529	IP30
Peso [kg]	0.99
Datos específicos del cambiador de herramientas	
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Datos específicos de la pinza	
Apto para la serie	LWR50F
Carrera de apertura por mordaza, regulable mín. [mm]	3
Carrera de apertura por mordaza, regulable máx. [mm]	6
Carrera de expulsión [mm]	5
Fuerza de apertura [N]	300
Mín. Ø recomendado de la junta torica [mm]	4
Máx. Ø recomendado de la junta torica [mm]	60
Cantidad de mordazas [Cantidad]	6
Tiempo de cierre [s]	0.05
Tiempo de apertura [s]	0.05
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Presión de servicio mín. [bar]	4
Presión de servicio máx. [bar]	8
Presión de servicio nominal [bar]	6

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



UB65-3
Juego de mordazas de expulsión aluminio
6 [pieza]



UB65-4
Juego de mordazas de sujeción acero
6 [pieza]



CONEXIONES/OTROS



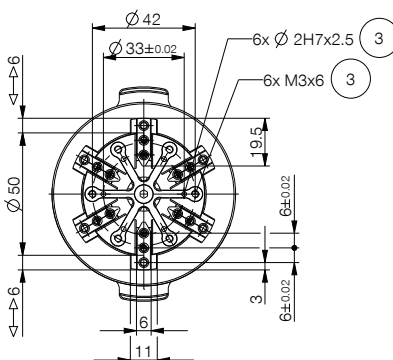
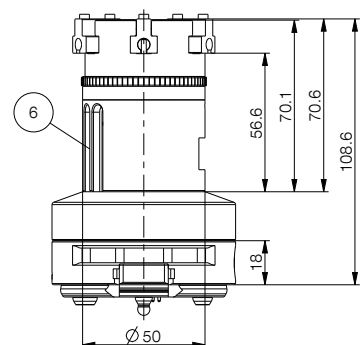
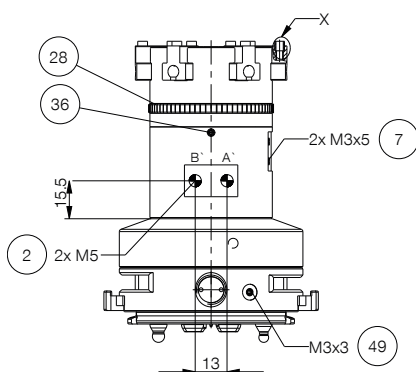
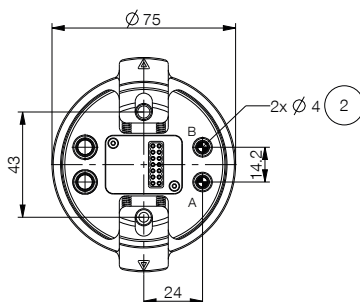
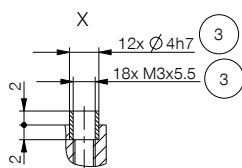
ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

- ② Abastecimiento de energía
- ③ Sujeción dedo
- ⑥ Ranura para detectores magnéticos
- ⑦ Sujeción para soporte de detector
- ②⑧ Anillo de regulación
- ③⑥ Fijación de anillo de ajuste
- ④⑨ puesta a tierra



MATCH - BRIDA ANGULAR

SERIE LWR

► VENTAJAS DE PRODUCTO



MATCH

► Estandarizado

Brida angular optimizada para el ecosistema End of Arm MATCH. Cambio rápido en pocos segundos, apto para todos los robots.

► La integración más sencilla

Integración directa y sencilla de pinzas IO-Link de las series GEP2000, GEP5000, GEH6000IL y GPD5000IL.

► Mínimo canto conflictivo

IO-Link y pasos de aire comprimido integrados directamente. Opcionalmente disponible con boquilla de soplado y punta de programación.

► EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN



► A nuestros productos les encantan los retos.

Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:

www.zimmer-group.com



► PASO 1: MÓDULO ROBOT

Referencia	LWR50F-13-04-A	LWR50F-00-06-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 15000 GoFa* ISO TK 50**	

*Admisión de corriente eléctrica máx. 2 A

**Conexión mecánica compatible con todos los robots con brida ISO PCD 50 mm. Conexión eléctrica a través de la toma M12-5 estándar de IO-Link.

► PASO 2: BRIDA EN ÁNGULO

Referencia	LWR50L-29-00001-A
Apto para la serie	LWR50F-xx-06

► PASO 3: PLACA ADAPTADORA

Referencia	APRTK50-50	APRTK50-51	APRTK50-52	APRTK50-53
Adecuado para las pinzas	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

► PASO 4: ACCESORIOS

Referencia	DUWFR01	SPWFR01
Diseño	Boquilla de soplado	Punta de programación

MATCH - BRIDA ANGULAR

LWR50L-29-00001-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50F-13-04-A
MATCH - Módulo robot



LWR50F-00-06-A
MATCH - Módulo robot



CONEXIONES/OTROS



WVM5
Racores angulares



APRTK50-50
Placa adaptadora



APRTK50-51
Placa adaptadora



CONEXIONES/OTROS



APRTK50-52
Placa adaptadora



APRTK50-53
Placa adaptadora



DUWFR01
Boquilla de soplado



SPWFR01
Punta de programación



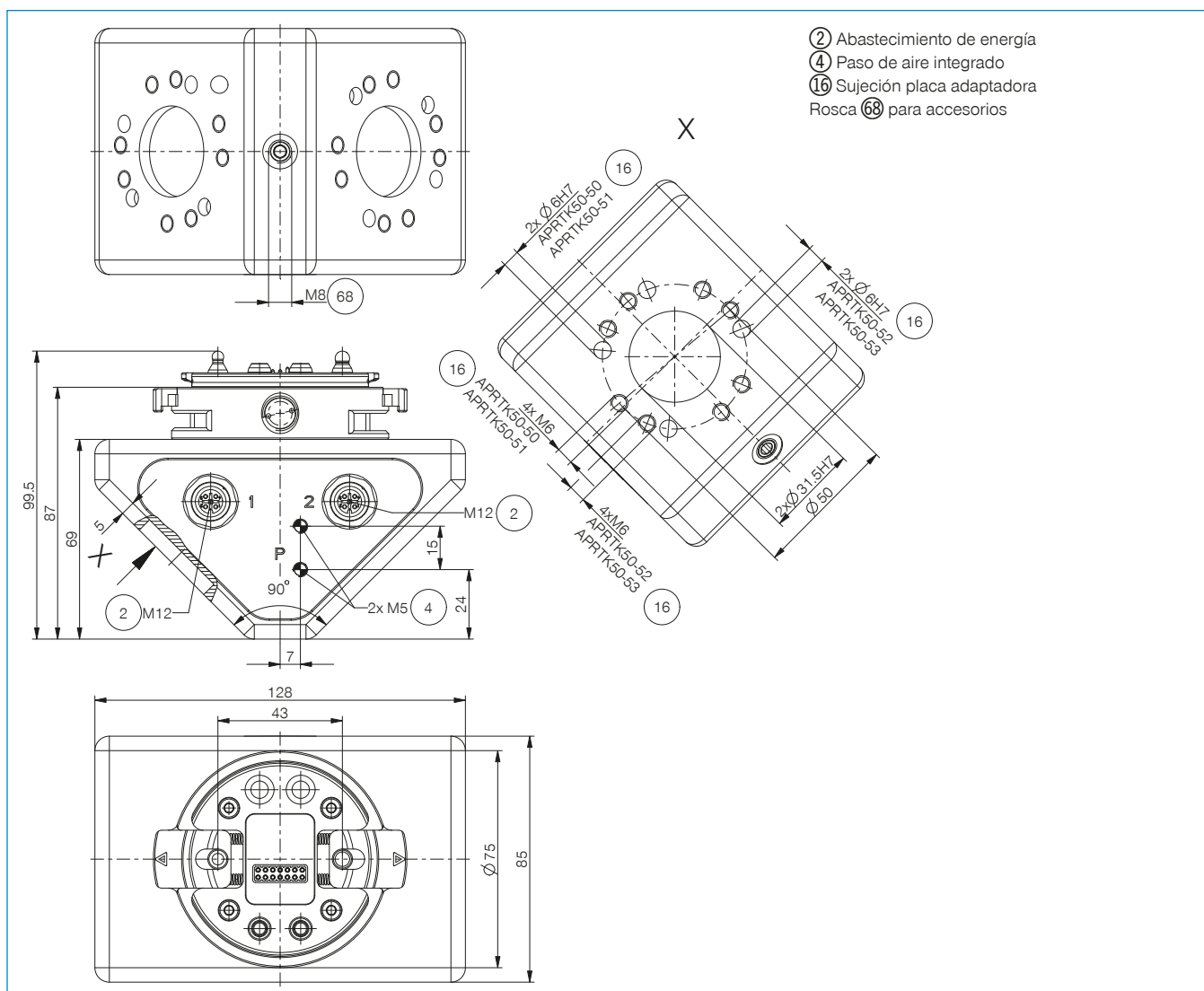
ALWR1-50-A
MATCH - Estación de reposo

► ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO



NJ5-E2SK-01
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

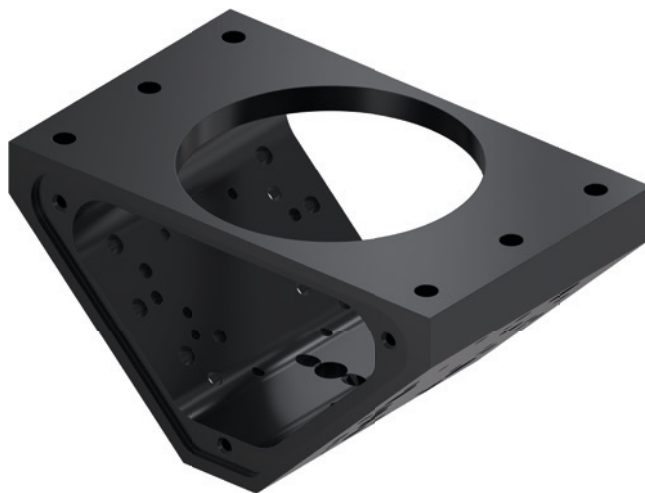
Referencia	Datos técnicos
	LWR50L-29-00001-A
Apto para la serie	LWR50F-xx-06
Alimentación neumática	integrada
Pasos eléctricos	integrada
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.2





BRIDA ANGULAR

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



10 BRIDA ANGULAR

320 - 323



Serie WFR

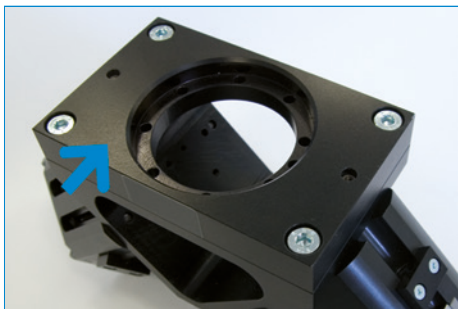
322

10

Vista general de las series / Brida angular

BRIDA ANGULAR

SERIE WFR



Conexión flexible a su robot

Las placas adaptadoras se fabrican de acuerdo con la norma EN ISO 9409-1 y, por tanto, se adaptan a la mayoría de los tipos de robots de diversos fabricantes.

Paso 1: Seleccionar la placa adaptadora

Sólo tiene que determinar el diámetro del círculo primitivo de la brida del robot y recibirá la placa adaptadora correspondiente.



Más de 50 variantes diferentes

La placa adaptadora y la brida angular pueden combinarse con 13 pinzas diferentes, lo que da lugar a más de 50 variantes distintas. Elija la pinza adecuada de nuestro catálogo principal. Allí encontrará una gran variedad de diseños, con o sin protección de la fuerza de agarre, con diferentes clases de protección o resistentes a la temperatura.

Paso 2: Seleccionar la brida angular

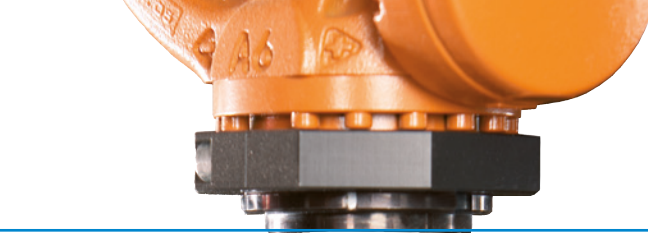
Seleccione la pinza y esto dará lugar a la brida de ángulo recto.



Amplíe la funcionalidad de su brida angular

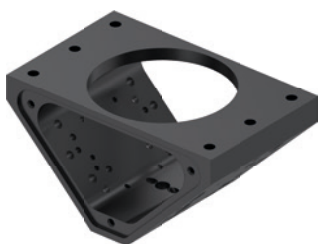
Chapas protectoras, boquilla de soplado, o punta de programación, con estos accesorios útiles podrá obtener rápidamente y de forma personalizada funciones adicionales.

3. Paso: Seleccionar accesorio



► PASO 1: PLACA ADAPTADORA

Referencia	► Datos técnicos			
	APR01	APR02	APR03	APR05
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40	TK 50	TK 100	TK 31,5



► PASO 2: BRIDA EN ÁNGULO

Referencia	► Datos técnicos	
	WFR03	WFR04
Adecuado para tamaño constructivo	GPP5004 / GPP5006 / GEP5006 / GPD5004 / GPD5006 / GED5006	GPP5008 / GPP5010 / GEP5008 / GPD5008 / GPD5010 / GED5008 / GPW5008



► PASO 3: ACCESORIOS

Referencia	► Datos técnicos	
	ABWFR01	ABWFR02
Diseño	chapa protectora	chapa protectora
Adecuado para	WFR03	WFR04



Referencia	DUWFR01
	Boquilla de soplado
Adecuado para	WFR03 / WFR04



Referencia	SPWFR01
	Punta de programación
Adecuado para	WFR03 / WFR04

AVISO DE USO GENERAL

El contenido de este catálogo no tiene carácter vinculante, solo sirve para fines de información y no es una oferta desde el punto de vista jurídico. Para el cierre del contrato es decisiva una confirmación de pedido por escrito de Zimmer GmbH, que se produce exclusivamente según las condiciones de compra y suministro generales de Zimmer GmbH vigentes actualmente. Las encontrará en Internet en www.zimmer-group.com.

Todos los productos indicados en este catálogo se han diseñado para aplicaciones de acuerdo con su finalidad de uso, p. ej. máquinas de la automatización. Para el uso y la instalación deben tenerse en cuenta las normas reconocidas técnicas para trabajar de forma segura y profesional.

Además, se aplican las prescripciones correspondientes del legislador, del instituto TÜV, de la respectiva asociación profesional o las disposiciones de LGA.

El usuario debe cumplir los datos técnicos indicados en este catálogo. El usuario no debe exceder y/o no alcanzar los datos indicados. En caso de falta de dichas indicaciones, no podrá partirse de la base de que dichos valores máximos y/o mínimos o limitaciones no existen para finalidades de uso especiales. En caso de aplicaciones inusuales siempre deberá solicitarse asesoramiento.

La retirada del producto no está incluida en el precio, por lo que deberá tenerse en cuenta según corresponda en caso de una posible retirada y eliminación por parte de Zimmer GmbH.

DATOS TÉCNICOS Y REPRESENTACIONES

Los datos técnicos y las figuras se han dispuesto de forma minuciosa y según nuestro leal saber y entender. No podemos asumir ninguna garantía en cuanto a la actualización, exactitud e integridad de las indicaciones.

Las indicaciones e informaciones, como figuras, dibujos, descripciones, medidas, pesos, materiales, servicios técnicos y otros servicios así como los productos y servicios descritos, incluidas en las descripciones de producto generales, los catálogos de Zimmer GmbH, los folletos y las listas de precios en cualquier formato están sujetas a modificaciones y pueden modificarse o actualizarse en cualquier momento sin previo aviso. Estas solo serán vinculantes en la medida en que estén, por referencia, expresamente incluidas en el contrato. Las pequeñas divergencias de estas indicaciones que describen el producto se considerarán aprobadas y no afectarán al cumplimiento de los contratos siempre que sean razonables para el cliente.

RESPONSABILIDAD

Los productos del Zimmer Group están sujetos a la ley de responsabilidad para productos. Este catálogo no contiene ningún tipo de garantías, garantías sobre sus propiedades ni acuerdos de calidad para los productos representados, ya sea expresa o implícitamente, ni en cuanto a la disponibilidad de los productos. Las campañas publicitarias referentes a criterios de calidad, propiedades o aplicaciones de los productos no son vinculantes a efectos jurídicos.

Siempre que el marco jurídico lo permita, se excluye la responsabilidad de Zimmer GmbH por daños directos o indirectos, daños consecuenciales, reclamaciones de cualquier naturaleza y causa jurídica, producidos como consecuencia del uso de las informaciones incluidas en este catálogo.

MARCAS COMERCIALES, DERECHO DE LA PROPIEDAD INTELECTUAL Y REPRODUCCIÓN

La representación de derechos de propiedad industrial como marcas, logotipos, marcas comerciales registradas o patentes de este catálogo no incluye la concesión de licencias ni derechos de uso. Sin el consentimiento expreso por escrito de Zimmer GmbH no se permite su utilización. Todos los contenidos de este catálogo son propiedad intelectual de Zimmer GmbH. En cuanto al derecho de la propiedad intelectual se prohíbe todo uso ilícito de la propiedad intelectual, incluso en extracto. La reimpresión, reproducción y traducción (incluso en extracto) solo se permiten con el consentimiento previo por escrito de Zimmer GmbH.

NORMAS

Zimmer Group posee un sistema de gestión del medio ambiente certificado según ISO 9001: 2008. Zimmer Group posee un sistema de gestión del medio ambiente certificado según ISO 14001: 2004.

AVISO DE USO

INDIVIDUAL

DECLARACIÓN DE INCORPORACIÓN DE ACUERDO CON LA DIRECTIVA CE 2006/42/CE SOBRE MÁQUINAS (ANEXO II 1 B)

Por la presente declaramos que nuestros elementos como máquina incompleta cumplen los siguientes requisitos básicos de la directiva de máquinas 2006/42/CE

n.o 1.1.2., n.o 1.1.3., n.o 1.1.5., n.o 1.3.2, n.o 1.3.4, n.o 1.3.7, n.o 1.5.3, n.o 1.5.4, n.o 1.5.8., n.o 1.6.4, n.o 1.7.1, n.o 1.7.3, n.o 1.7.4.

Asimismo, declaramos que la documentación técnica especial se ha redactado según el anexo VII parte B de esta directiva. Nos comprometemos a transmitir en formato electrónico a las autoridades de vigilancia del mercado en respuesta a un requerimiento debidamente motivado la documentación especial sobre la máquina incompleta.

A continuación, la máquina incompleta solo podrá ponerse en servicio si dado el caso se ha determinado que la máquina o la instalación, en la que debe montarse la máquina incompleta, cumple las disposiciones de la directiva 2006/42/CE sobre máquinas y se ha emitido la declaración de conformidad CE según el anexo II A.