



Robotique

THE KNOW-HOW FACTORY

THE KNOW-HOW FACTORY

ZIMMER GROUP

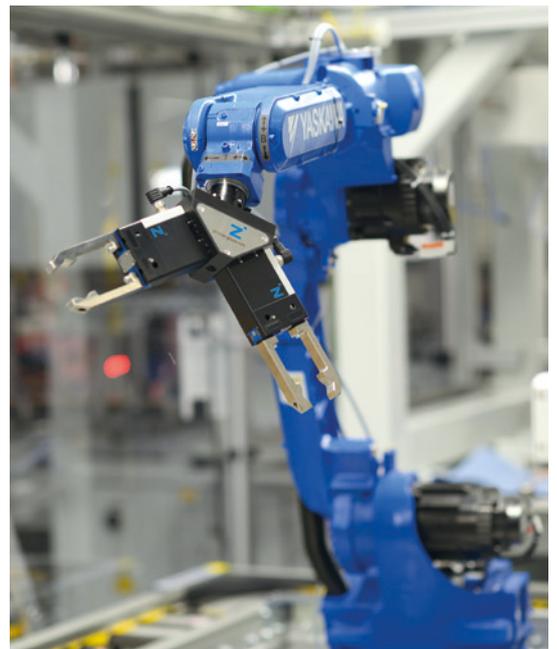
PRIORITÉ AU CLIENT

PROPOSER À NOS CLIENTS DES SOLUTIONS INNOVANTES ET PERSONNALISÉES : VOILÀ NOTRE MOT D'ORDRE ET LA CLÉ DE NOTRE SUCCÈS DEPUIS DES ANNÉES. L'ENTREPRISE ZIMMER CROÎT EN PERMANENCE ET S'APPRÊTE À FRANCHIR UNE ÉTAPE IMPORTANTE DE SON DÉVELOPPEMENT : L'ÉTABLISSEMENT D'UN KNOW-HOW FACTORY. QUEL EST LE SECRET DE CETTE ASCENSION ?

Fondations. Depuis toujours, ce sont nos produits et services haut de gamme qui constituent les fondations de notre entreprise et portent sa croissance. Solutions intelligentes et innovations techniques majeures : telle est la marque de fabrique Zimmer. C'est elle qui montre à nos clients désireux d'asseoir leur leadership technologique la voie qui mène à notre entreprise. Et c'est précisément quand les choses se compliquent que Zimmer Group est là pour vous guider.

Style. Nos réflexions et nos approches sont interdisciplinaires. Dans vingt domaines technologiques, notre nom est synonyme de solutions de processus sophistiquées, non seulement en termes de développement, mais aussi de fabrication. L'offre de Zimmer Group s'adresse ainsi à tous les domaines. Nous apportons des réponses à chaque problème individuel. Partout dans le monde.

Motivation. L'élément le plus important de notre réussite, c'est sans doute la priorité que nous accordons aux intérêts de nos clients. Nous sommes des prestataires au sens le plus noble du terme. Grâce à Zimmer Group, nos clients ont en face d'eux un interlocuteur central prêt à répondre à leurs attentes. Grâce à notre compétence en matière de solutions et à notre gamme complète de services, nous sommes en mesure de satisfaire les besoins individuels de nos clients.



TECHNOLOGIES

COMPOSANTS

Plus de 45 années d'expérience et de savoir-faire spécialisé : Nous sommes l'un des principaux fabricants et fournisseurs mondiaux de composants pneumatiques, hydrauliques et électriques dans les domaines de la manutention, de l'amortissement et de la construction mécanique.



Technique de manutention. Zimmer Group est considéré comme un fabricant et fournisseur de composants de premier plan.

Robotique. Avec une large gamme allant du changeur d'outils à l'équilibrage d'axes en passant par les mécanisme anti-collision.

Technique du vide. Notre vaste gamme de produits de manutention est complétée par des composants de vide, la solution qui préserve les matériaux pour pratiquement tous les domaines.

Communication industrielle. Programmation de robots facilitée grâce aux modules de communication ready-2-connect, filaires ou sans fil.

Technique de serrage et de freinage.

Composants innovants pour les applications linéaires et rotatives de tout type.

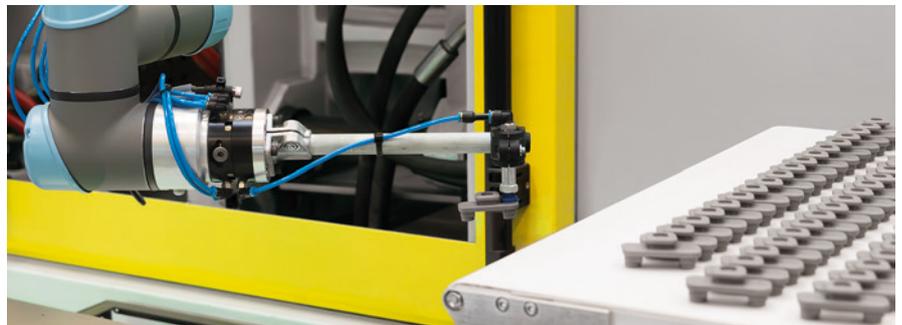
Technique d'amortissement. Les tampons profilés industriels et l'amortissement hydraulique des chocs illustrent l'esprit d'innovation de la KNOW-HOW FACTORY.

SOFT CLOSE. Nous sommes l'un des principaux partenaires de développement de l'industrie du mobilier, ainsi qu'un partenaire système important dans le domaine des mécanismes de rentrage.

Technique de machines. Outils innovants et systèmes de serrage pour l'usinage du métal, du bois et des matériels composés.

TECHNIQUE DES PROCÉDÉS

Métal, plastique ou élastomère ? La fabrication optimisée sur le plan technique et économique de pièces de série pour tous les domaines. Du développement de systèmes intelligents jusqu'au produit rentable en passant par l'optimisation du choix des matériaux et de la technologie de fabrication.



Technologie MIM. La solution pour la fabrication de pièces métalliques de forme complexe par le procédé de moulage par injection.

Moulage par injection de plastique. Le procédé adéquat pour la fabrication en série de divers composants en matière plastique.

Élastomère. Convient parfaitement à la fabrication de pièces à usiner individuelles exigeantes à partir de différents élastomères.

SOLUTIONS SYSTÈME

Intégration et mise en service ultra-rapides, disponibilité maximale des produits et productivité optimisée : nous allions le meilleur de la mécanique mondiale avec les dernières technologies de l'IoT.



Composants de systèmes. Nous adaptons vos composants, comme l'équilibrage d'axe, les pinces ou les mors pivotants servomotorisés, à votre application spécifique dans les domaines de la technique de manutention, d'amortissement, de machines, de serrage et de freinage.

Outils end-of-arm et systèmes de préhension. Le cœur de l'automatisation robotisée. Nos outils EOAT permettent d'effectuer diverses tâches dans tous les secteurs : soudage, préhension, contrôle, montage et bien plus encore.

Robotique mobile et systèmes de transport. Nos AMR, nos systèmes de transport flexibles et nos cellules de robots mobiles pour les lots de petite et moyenne taille vous procurent une flexibilité maximale tout en optimisant l'efficacité et la sécurité de votre production.

Modules et cellules. Nous développons des cellules indépendantes adaptées à tous les marchés et des modules prêts à être installés qui s'intègrent parfaitement dans votre installation de production. Des solutions précises et individuelles pour des taux de production optimisés et des normes de qualité très élevées.

Machines et installations. Nos solutions comprennent des installations clés en main, des cellules de découplage et de montage pour l'industrie du mobilier ainsi que des installations très flexibles pour la taille de lot 1 et des solutions d'usinage robotisées, y compris la programmation avec des modules de communication ready-2-connect, filaires ou sans fil.

Ingénierie. Nous visons la mise en œuvre rapide, l'utilisation facile ainsi que l'amélioration de l'efficacité et de la fiabilité de votre système personnalisé.

Sécurité et qualité. Ces deux aspects sont au cœur de notre philosophie d'entreprise. Grâce aux contrôles continus effectués par le TÜV Süd, aux certifications de Underwriters Laboratories (UL) et au respect systématique des recommandations de la DGUV, nous garantissons que nos produits répondent non seulement aux normes les plus strictes, mais qu'ils offrent également une fiabilité et une sécurité à long terme - pour des solutions qui convainquent et qui durent.



ROBOTIQUE

APERÇU DES SÉRIES

1	CHANGEURS D'OUTILS MANUEL	8 - 23
	Série HWR2000	10
	Série HWR	18
2	CHANGEURS D'OUTILS PNEUMATIQUE	24 - 47
	Série WPR5000	26
	Série WWR1000	42
3	CHANGEURS D'OUTILS AUTOMATIQUE	48 - 59
	Série FWR	50
4	CHANGEURS D'OUTILS MAGNÉTIQUE	60 - 67
	Série WMR2000	62
5	ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS	68 - 79
	Éléments énergétiques et accessoires pour changeur d'outil	70
6	JOINT TOURNANT	80 - 101
	Série DVR	82
	Série DVR1000	100
7	ÉQUILIBRAGES D'AXE	102 - 161
	Série FGR	104
	Série XYR1000	110
	Série ZR1000	128
	Série ARP	146
8	MÉCANISME ANTI-COLLISION	162 - 185
	Série CSR	164
	Série CRR	178
9	MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM	186 - 319
	MATCH - Module robot	188
	MATCH - Pinces	268
	MATCH - Support angulaire	316
10	BRIDA ANGULAR	320 - 323
	Série WFR	322



CHANGEURS D'OUTIL MANUELS

APERÇU DES SÉRIES



1 CHANGEURS D'OUTILS MANUEL

8 - 23



Série HWR2000

10



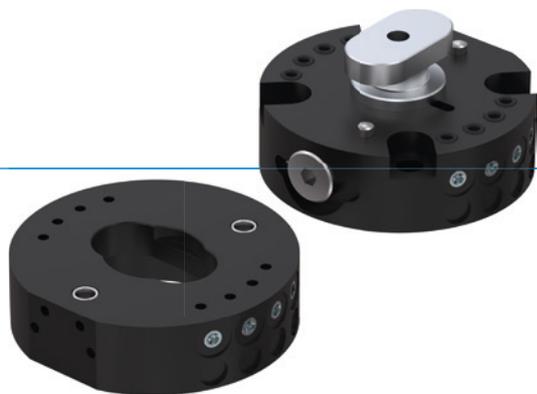
Série HWR

18

CHANGEURS D'OUTILS

SÉRIE HWR2000

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ **Changement en un tour de main**

Réduisez vos coûts de montage et diminuez les temps d'arrêt en remplaçant vos outils en un tour de main

▶ **Dispositif de transfert d'air intégré**

Pour alimenter les actionneurs pneumatiques. D'autres fluides peuvent être transmis par le biais d'éléments énergétiques disponibles en option.

▶ **Protection contre la perte incluse**

Tout risque de chute accidentelle de la pièce à usiner est exclu, ce qui implique une sécurité plus élevée pour l'homme et la machine

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



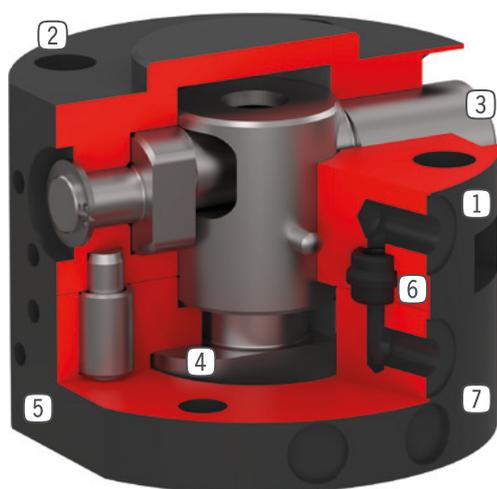
▶ **Nos produits aiment les défis !**

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies.

Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Partie fixe**
- Partie fixe au robot
- ② **Bride de connexion au robot**
- diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ③ **Levier excentrique pour verrouillage**
- avec ressort de sécurité de verrouillage intégré
- ④ **Bille de verrouillage**
- adapte à la douille de verrouillage
- ⑤ **Fixation élément énergétique**
- ⑥ **Passages d'air intgrés**
- Conduite / vide d'air
- Sans tuyaux
- ⑦ **Partie mobile**
- Pour le montage de l'outil

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Transfert pneumatique de l'énergie	Transfert électrique de l'énergie
		[Nombre]	
HWR2031	TK 31,5	4	en option
HWR2040	TK 40	4	en option
HWR2050	TK 50	8	en option

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

CHANGEURS D'OUTILS

TAILLE DE FABRICATION HWR2031

1

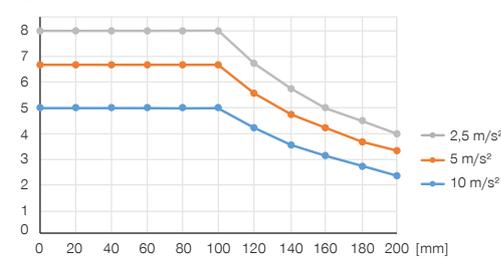
Taille de fabrication HWR2031 / Changeurs d'outils / manuel / Accessoires pour robots

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



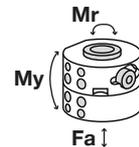
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil à l'état verrouillé.



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

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit

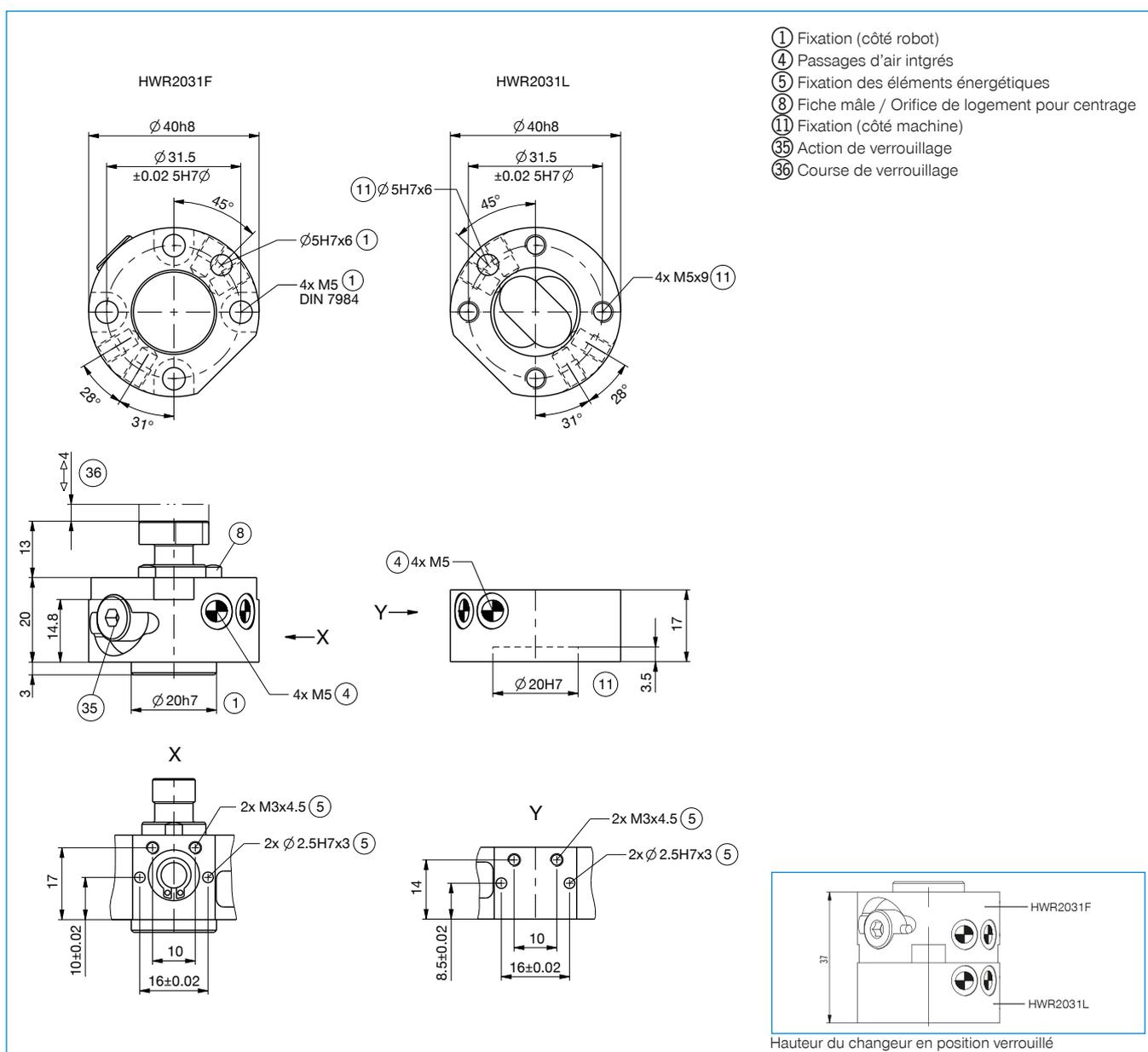


RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	HWR2031F	HWR2031L
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 31,5	TK 31,5
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Débit par transmetteur [l/min]	150	150
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	4	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Pression de service nominale [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	0.13	0.1
Poids [kg]	0.09	0.04



CHANGEURS D'OUTILS

TAILLE DE FABRICATION HWR2040

1

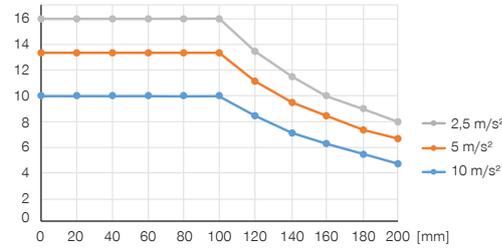
Taille de fabrication HWR2040 / Changeurs d'outils / manuel / Accessoires pour robots

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



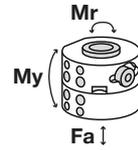
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil à l'état verrouillé.



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

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit

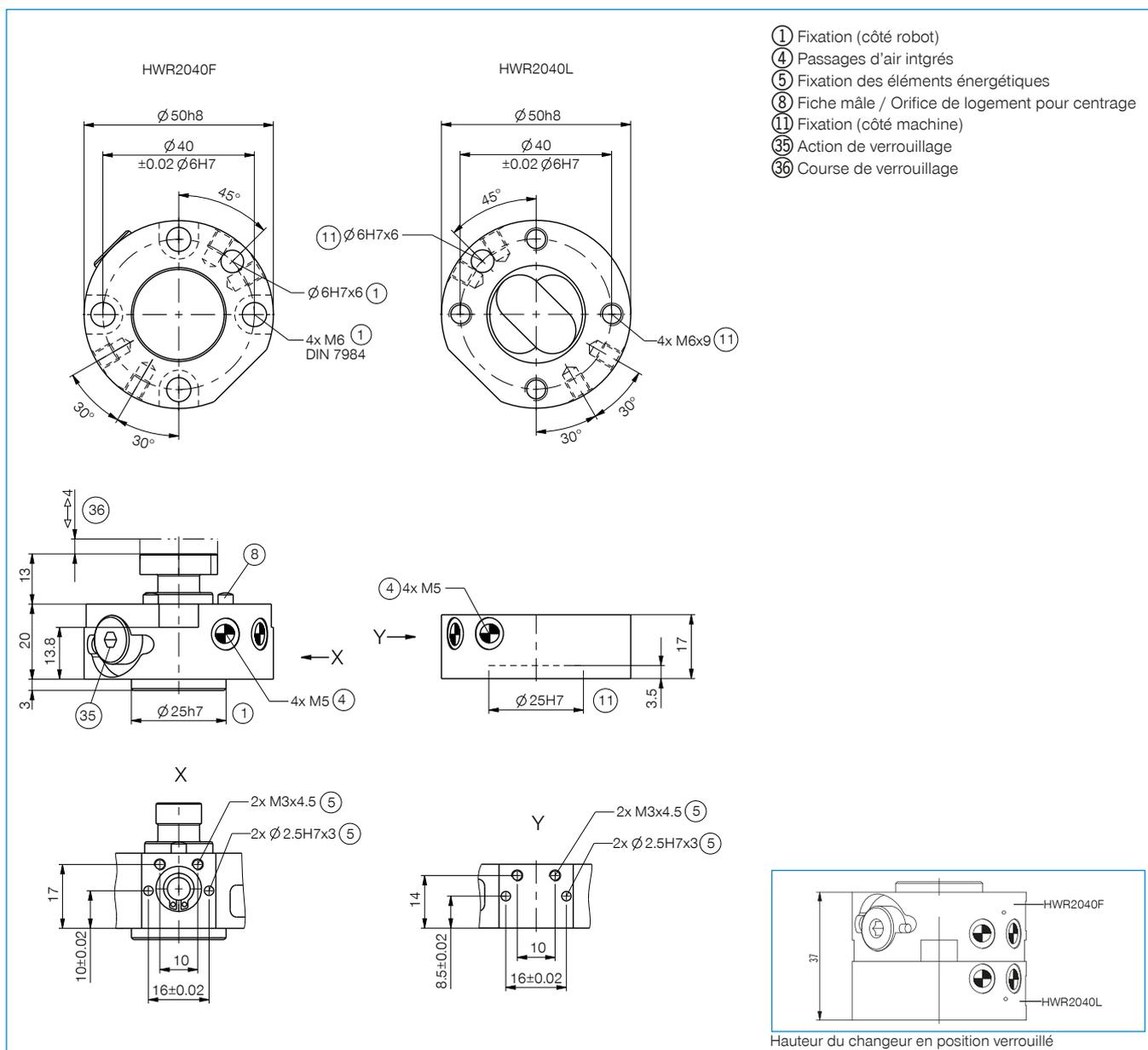


RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	HWR2040F	HWR2040L
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Débit par transmetteur [l/min]	150	150
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	4	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	0.33	0.26
Poids [kg]	0.15	0.071



CHANGEURS D'OUTILS

TAILLE DE FABRICATION HWR2050

1

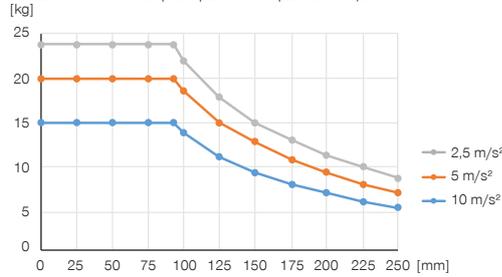
Taille de fabrication HWR2050 / Changeurs d'outils / manuel / Accessoires pour robots

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



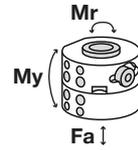
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil à l'état verrouillé.



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

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit

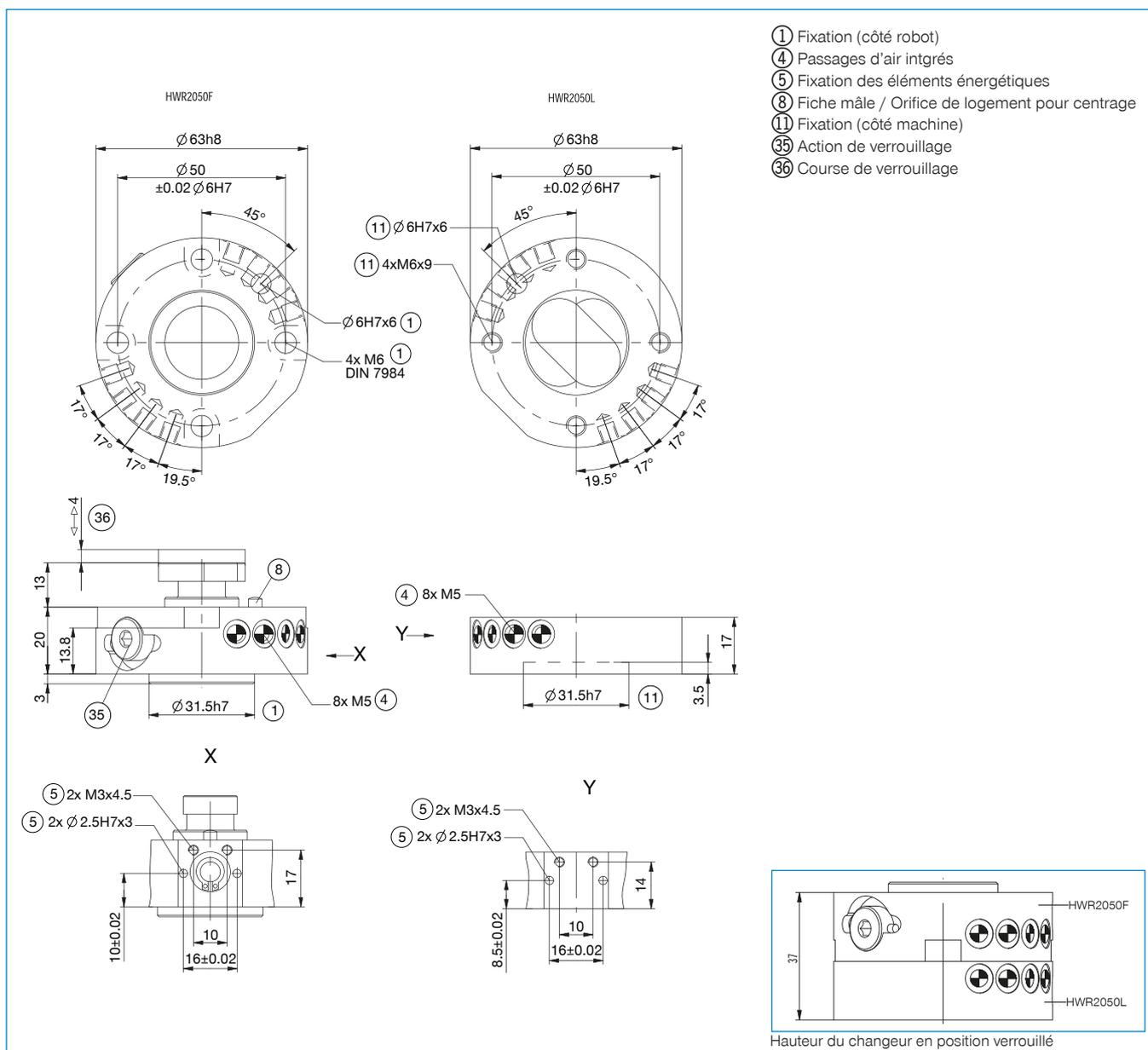


RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70

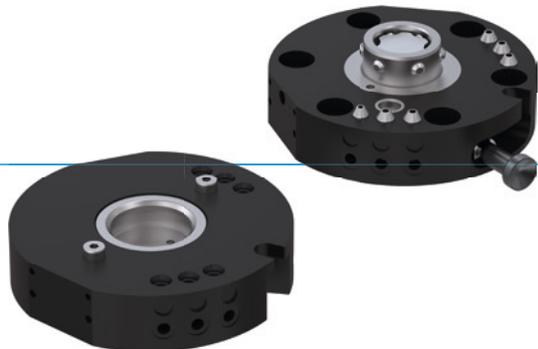
N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	HWR2050F	HWR2050L
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	8	8
Débit par transmetteur	150	150
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	4	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	0.86	0.67
Poids [kg]	0.23	0.11



CHANGEURS D'OUTILS

SÉRIE HWR

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ **Changement en un tour de main**

Réduisez vos coûts de montage et diminuez les temps d'arrêt en remplaçant vos outils en un tour de main

▶ **Dispositif de transfert d'air intégré**

Pour alimenter les actionneurs pneumatiques. D'autres fluides peuvent être transmis par le biais d'éléments énergétiques disponibles en option.

▶ **Processus de changement sans outil**

Le levier de verrouillage complètement intégré au boîtier vous permet de changer les outils sans aide

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



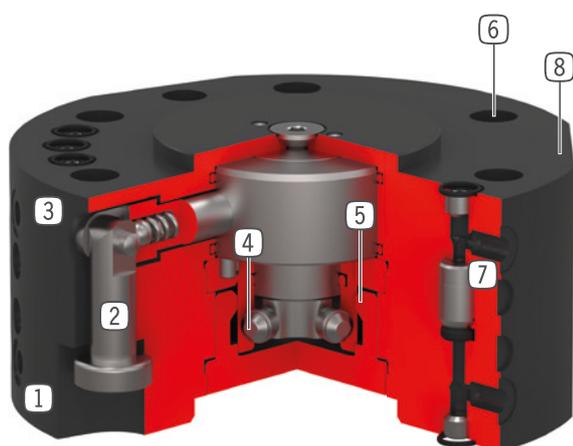
▶ **Nos produits aiment les défis !**

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies.

Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Partie mobile**
- Pour le montage de l'outil
- ② **Levier de verrouillage**
- avec ressort de sécurité de verrouillage intégré
- ③ **Partie fixe**
- Partie fixe au robot
- ④ **Bille de verrouillage**
- adapte à la douille de verrouillage
- ⑤ **Course de verrouillage**
- pour une grande absorption des couples. Ajustable par le réglage de la douille de verrouillage
- ⑥ **Bride de connexion au robot**
- diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ⑦ **Passages d'air intgrés**
- Conduite / vide d'air
- Sans tuyaux
- ⑧ **Fixation élément énergétique**

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Transfert pneumatique de l'énergie	Transfert électrique de l'énergie
		[Nombre]	
HWR63	TK 63	6	en option
HWR80	TK 80	6	en option

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

CHANGEURS D'OUTILS

TAILLE DE FABRICATION HWR63

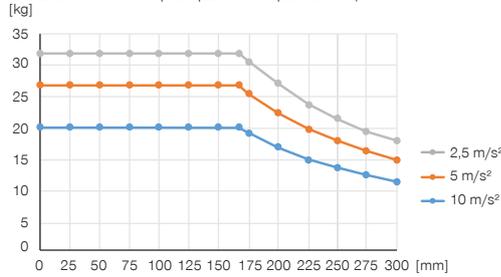
1

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



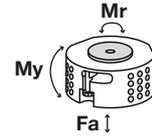
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil à l'état verrouillé.



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

► FOURNI



6 [pièce]
Joint torique
COR0050100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable

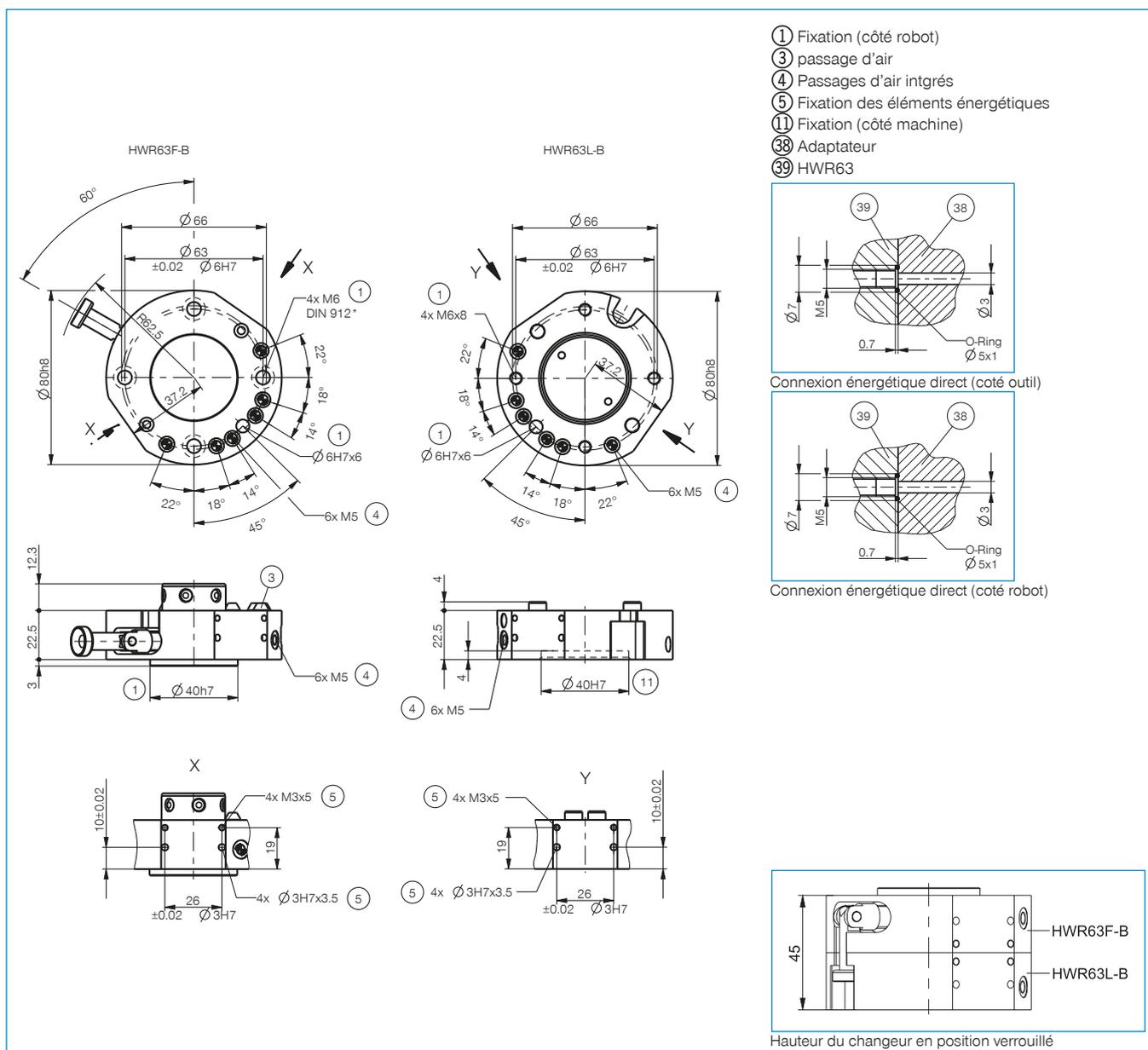


RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	HWR63F-B	HWR63L-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	6	6
Débit par transmetteur	170	170
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	1	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	3.8	2.6
Poids [kg]	0.49	0.31



CHANGEURS D'OUTILS

TAILLE DE FABRICATION HWR80

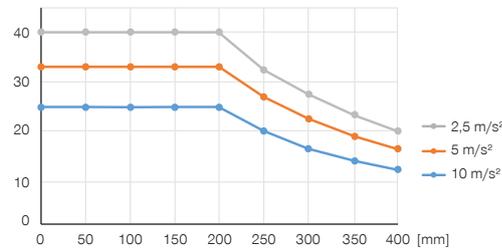
1

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



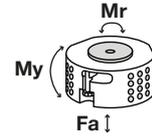
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil à l'état verrouillé.



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

► FOURNI



6 [pièce]
Joint torique
COR0060100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable

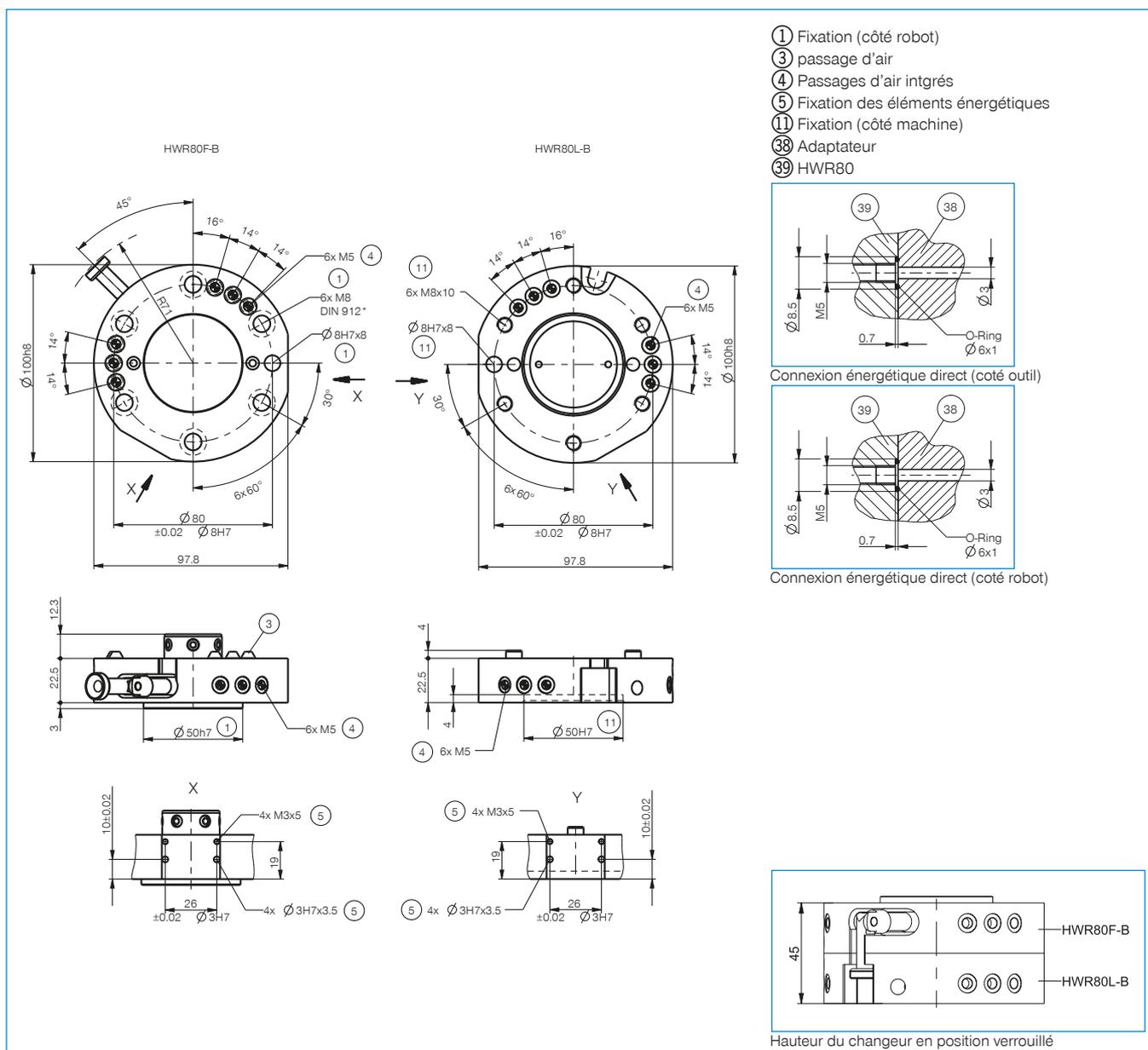


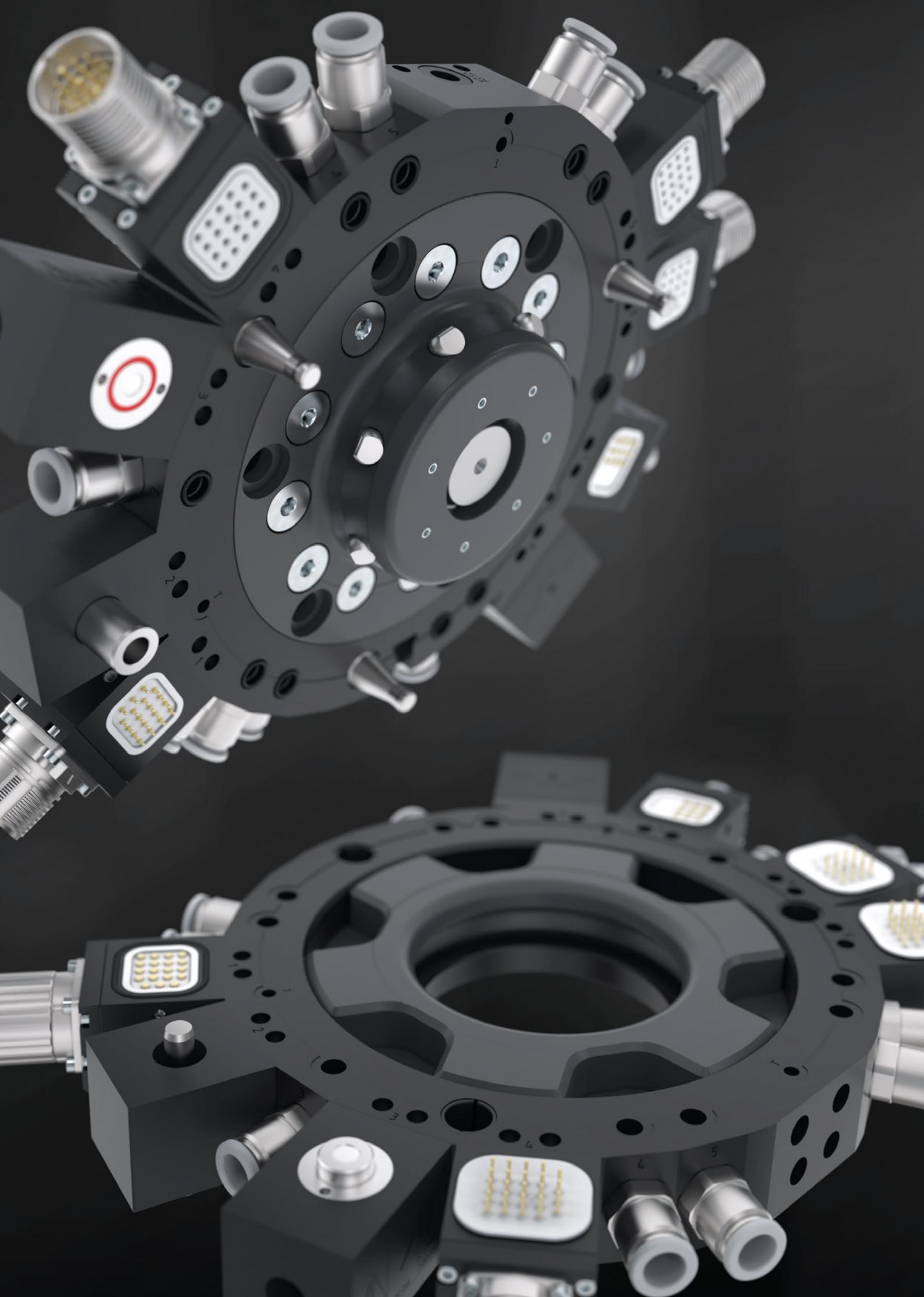
RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	HWR80F-B	HWR80L-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	6	6
Débit par transmetteur	170	170
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	1	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	3.36	2.8
Poids [kg]	0.67	0.48





CHANGEURS D'OUTIL PNEUMATIQUES

APERÇU DES SÉRIES



2 CHANGEURS D'OUTILS PNEUMATIQUE

24 - 47



Série WPR5000

26



Série WWR1000

42

CHANGEURS D'OUTILS

SÉRIE WPR5000

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Changeur d'outil sûr

Sécurité maximale grâce au piston à ressort précontraint, au verrouillage autobloquant, ainsi qu'aux capteurs et autres accessoires disponibles en option. Le changeur d'outil de Zimmer Group satisfait ainsi aux exigences élevées du niveau de performance d, catégorie de commande 3.

▶ Cinématique de verrouillage

Une cinématique de verrouillage innovante avec boulon de verrouillage et rigidité extrême, permettant ainsi de définir la nouvelle référence des changeurs d'outil. Garantit en outre, grâce à sa construction ultra plate, des contraintes de couple minimales pour le robot, ce qui peut permettre l'utilisation de robots plus petits et moins coûteux.

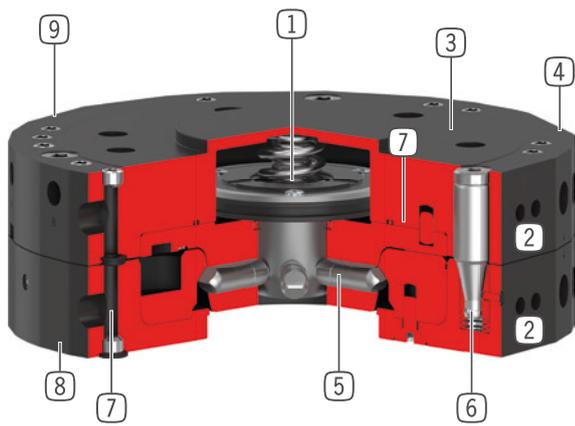
▶ Une diversité infinie

Quel que soit le fluide à transférer, les éléments énergétiques des séries WER1500 et WER3000 permettent également le transfert standardisé de la communication et bien plus encore, outre le transfert standardisé du pneumatique, des fluides, des signaux électriques et de la charge.

▶ CARACTÉRISTIQUES DE LA SÉRIE

Taille de fabrication	Variantes	
WPR5XXX	F-00-A	L-00-A
 Auto-maintien mécanique	●	●
 5 millions de cycles sans maintenance (max.)	●	●
 Capteur magnétique	●	●
 Protection contre la corrosion	●	●
 IP 54	●	●

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Entraînement**
 - Piston à ressort précontraint
 - Sécurité maximale grâce à l'auto-maintien
 - Maintient fermement la partie mobile et l'outil, même en cas de chute de pression ou d'arrêt d'urgence
- ② **Fixation élément énergétique**
 - Connexion latérale des éléments énergétiques disponibles en option pour le transfert des fluides, des signaux électriques, de la charge, de la communication, du pneumatique et du vide, et bien plus encore
- ③ **Bride de connexion au robot**
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ④ **Détection du piston**
 - Des capteurs intégrés disponibles en option
 - Intégrés directement dans le changeur d'outil, permettent de gagner en espace et réduisent l'irrégularité du contour
- ⑤ **Bille de verrouillage**
 - Toutes les pièces de verrouillage en acier trempé
- ⑥ **Pions de centrage**
 - Des pions de centrage précontraints pour une rigidité de torsion maximale
- ⑦ **Passages d'air intrins**
 - Conduite / vide d'air
 - Sans tuyaux
- ⑧ **Partie mobile**
 - Pour le montage par le client
- ⑨ **Partie fixe**
 - Partie fixe au robot

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Transfert pneumatique de l'énergie	Transfert électrique de l'énergie
		[Nombre]	
WPR5040	TK 40	4	en option
WPR5050	TK 50	4	en option
WPR5063	TK 63	6	en option
WPR5080	TK 80	6	en option
WPR5100	TK 100	8	en option
WPR5125	TK 125	10	en option
WPR5160	TK 160	10	en option

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

CHANGEURS D'OUTILS

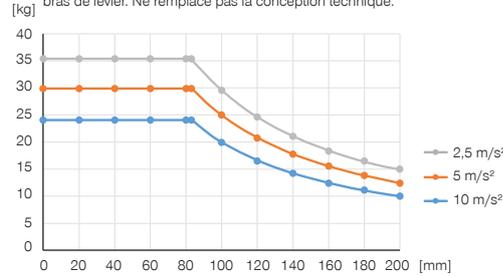
TAILLE DE FABRICATION WPR5040

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



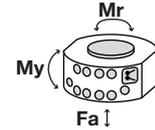
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



4 [pièce]
Joint torique
COR0040150

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



CAPTEURS



ZUB190815
Détection pos. piston



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AWPR5040-00-A
Magasins



AWPR5040-10-A
Magasins

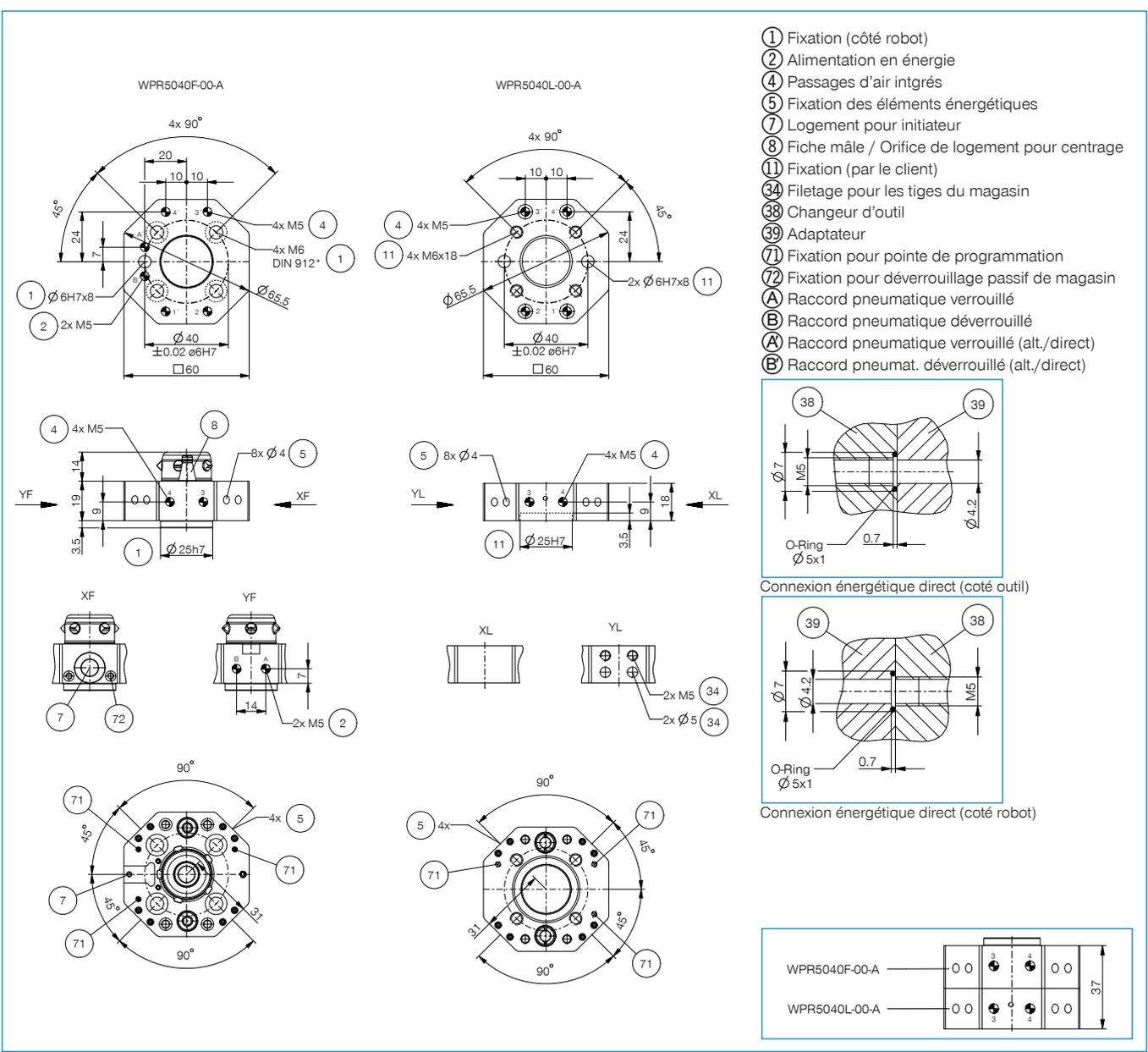


ZUB189694
Pointe de programmation



ZUB192291
Cliquet de déverrouillage

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	WPR5040F-00-A	WPR5040L-00-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Type d'entraînement	pneumatique	pneumatique
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Débit par transmetteur [l/min]	275	275
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	1.5	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Force de serrage [N]	10	
Force de desserrage [N]	10	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.5	1.5
Pression de service [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	6	
Moment d'inertie [kgcm²]	0.84	0.72
Poids [kg]	0.21	0.13



CHANGEURS D'OUTILS

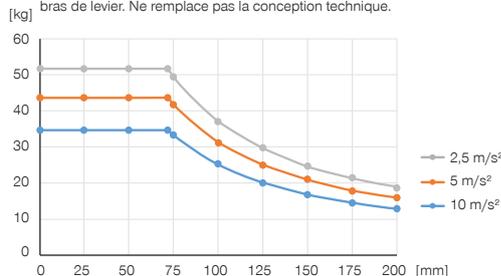
TAILLE DE FABRICATION WPR5050

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



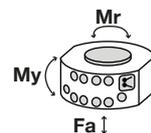
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



4 [pièce]
Joint torique
COR0040150

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X4
Raccord pneumatique droit



GVM5
Raccord pneumatique droit



WV1-8X4
Raccord orientable



WVM5
Raccord orientable



CAPTEURS



ZUB190816
Détection pos. piston



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AWPR5050-00-A
Magasins



AWPR5050-10-A
Magasins



ZUB189694
Pointe de programmation



ZUB192291
Cliquet de déverrouillage

CHANGEURS D'OUTILS

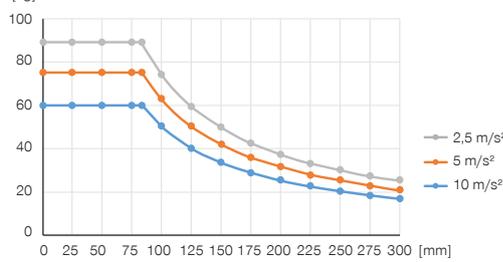
TAILLE DE FABRICATION WPR5063

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



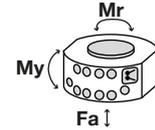
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

FOURNI



6 [pièce]
Joint torique
COR0090150

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X6
Raccord pneumatique droit



GVM5
Raccord pneumatique droit



WV1-8X6
Raccord orientable



WVM5
Raccord orientable



CAPTEURS



ZUB190817
Détection pos. piston



NJR04-E2SK
Décteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AWPR5063-00-A
Magasins



AWPR5063-10-A
Magasins



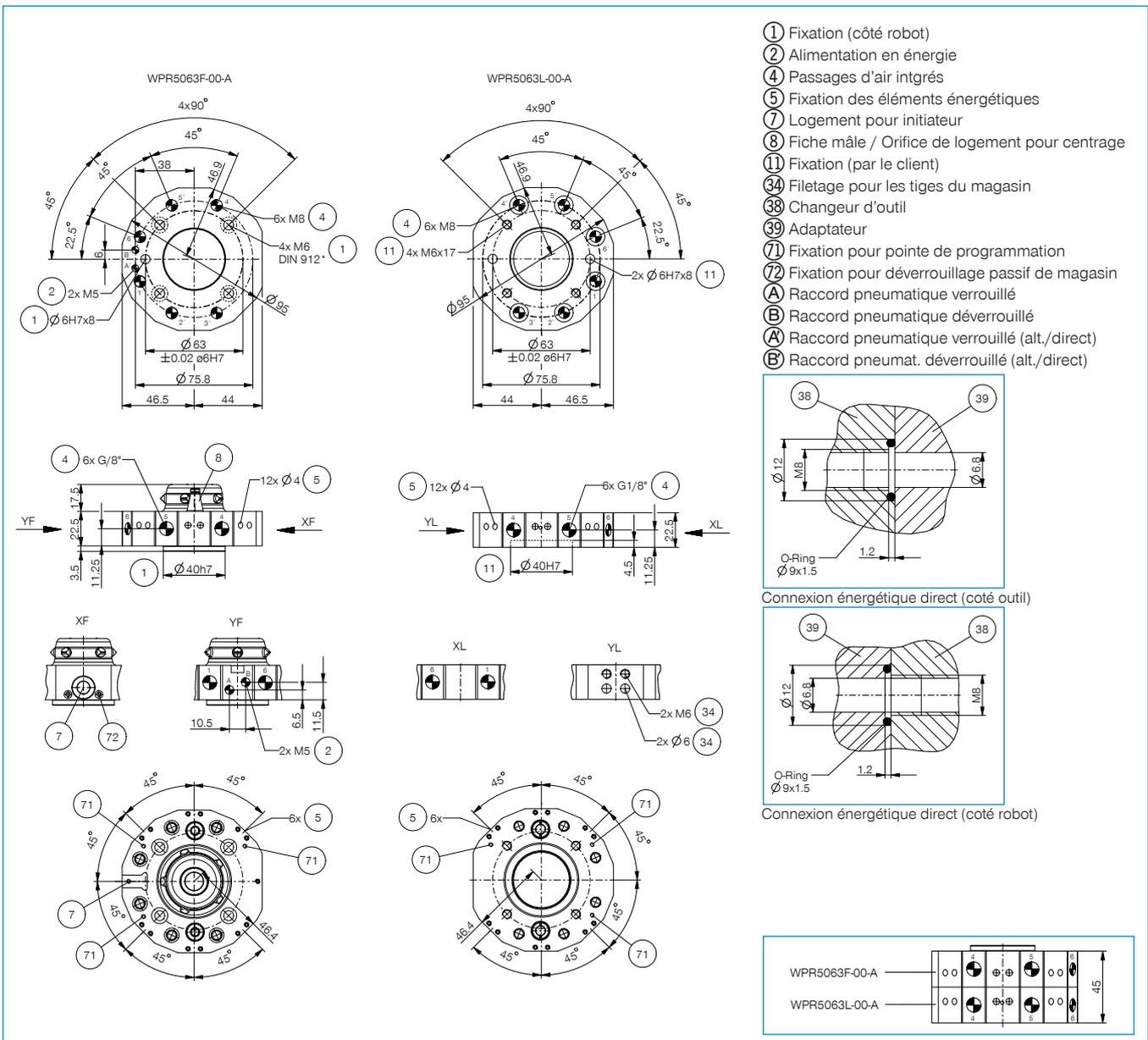
ZUB189694
Pointe de programmation



ZUB192299
Cliquet de déverrouillage

► **Caractéristiques techniques**

N° de commande	WPR5063F-00-A	WPR5063L-00-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Type d'entraînement	pneumatique	pneumatique
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	6	6
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Débit par transmetteur [l/min]	700	700
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	2	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Force de serrage [N]	10	
Force de desserrage [N]	10	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.0	2.0
Pression de service [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pression de service nominale [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	23	
Moment d'inertie [kgcm²]	4.97	4.43
Poids [kg]	0.58	0.36



CHANGEURS D'OUTILS

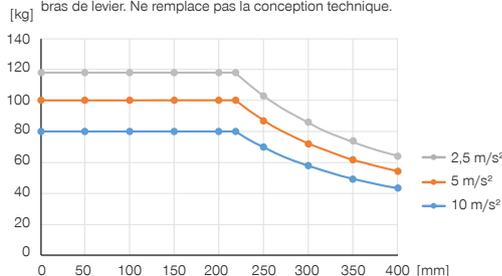
TAILLE DE FABRICATION WPR5080

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



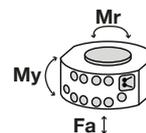
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

FOURNI



6 [pièce]
Joint torique
COR0090150

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X6
Raccord pneumatique droit



GVM5
Raccord pneumatique droit



WV1-8X6
Raccord orientable



WVM5
Raccord orientable



CAPTEURS



ZUB190818
Détection pos. piston



NJR04-E2SK
Décteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AWPR5080-00-A
Magasins



AWPR5080-10-A
Magasins

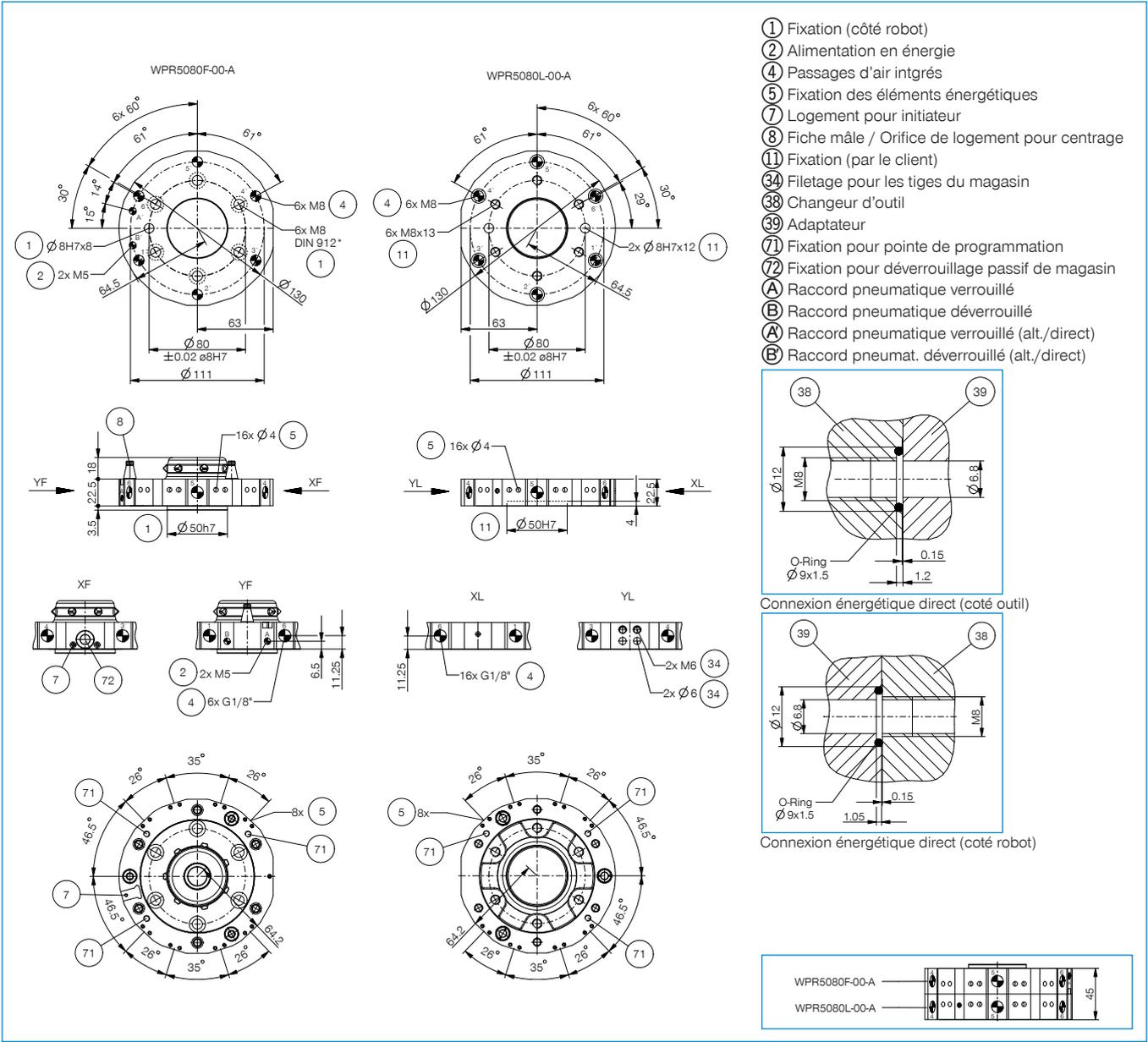


ZUB189694
Pointe de programmation



ZUB192299
Cliquet de déverrouillage

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	WPR5080F-00-A	WPR5080L-00-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Type d'entraînement	pneumatique	pneumatique
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	6	6
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Débit par transmetteur [l/min]	700	700
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	2	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Force de serrage [N]	10	
Force de desserrage [N]	10	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.0	2.0
Pression de service [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	37	
Moment d'inertie [kgcm²]	20.2	18.3
Poids [kg]	1.2	0.93



CHANGEURS D'OUTILS

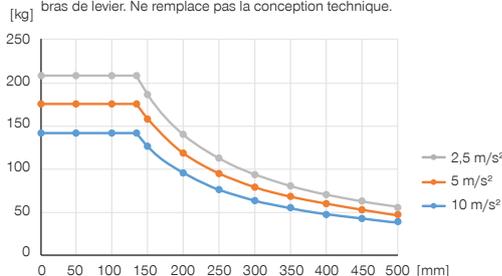
TAILLE DE FABRICATION WPR5100

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



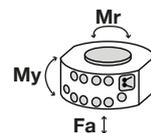
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



8 [pièce]
Joint torique
COR0090150

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-4X8
Raccord pneumatique droit



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-4X8
Raccord orientable



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



ZUB190819
Détection pos. piston



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AWPR5100-00-A
Magasins



AWPR5100-10-A
Magasins



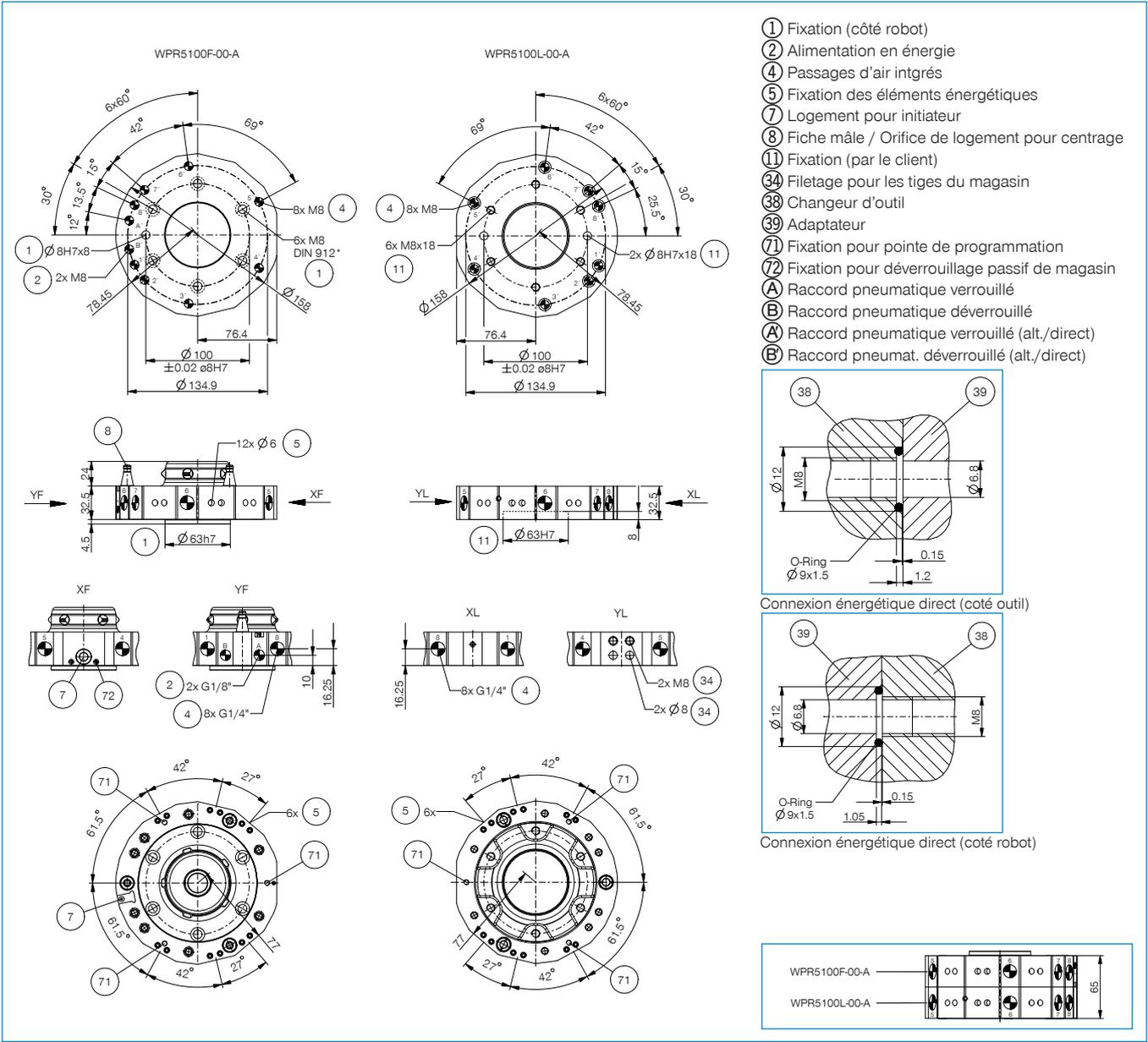
ZUB190938
Pointe de programmation



ZUB192304
Cliquet de déverrouillage

► **Caractéristiques techniques**

N° de commande	WPR5100F-00-A	WPR5100L-00-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Type d'entraînement	pneumatique	pneumatique
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	8	8
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Débit par transmetteur [l/min]	900	900
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	2.5	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Force de serrage [N]	10	
Force de desserrage [N]	10	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.0	2.0
Pression de service [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	85	
Moment d'inertie [kgcm²]	61.1	53.8
Poids [kg]	2.6	1.9



CHANGEURS D'OUTILS

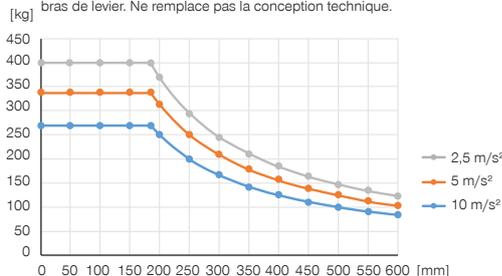
TAILLE DE FABRICATION WPR5125

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



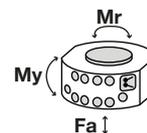
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

FOURNI



10 [pièce]
Joint torique
COR0090150

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-4X8
Raccord pneumatique droit



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-4X8
Raccord orientable



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



ZUB190820
Détection pos. piston



NJR04-E2SK
Décteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AWPR5125-00-A
Magasins



AWPR5125-10-A
Magasins

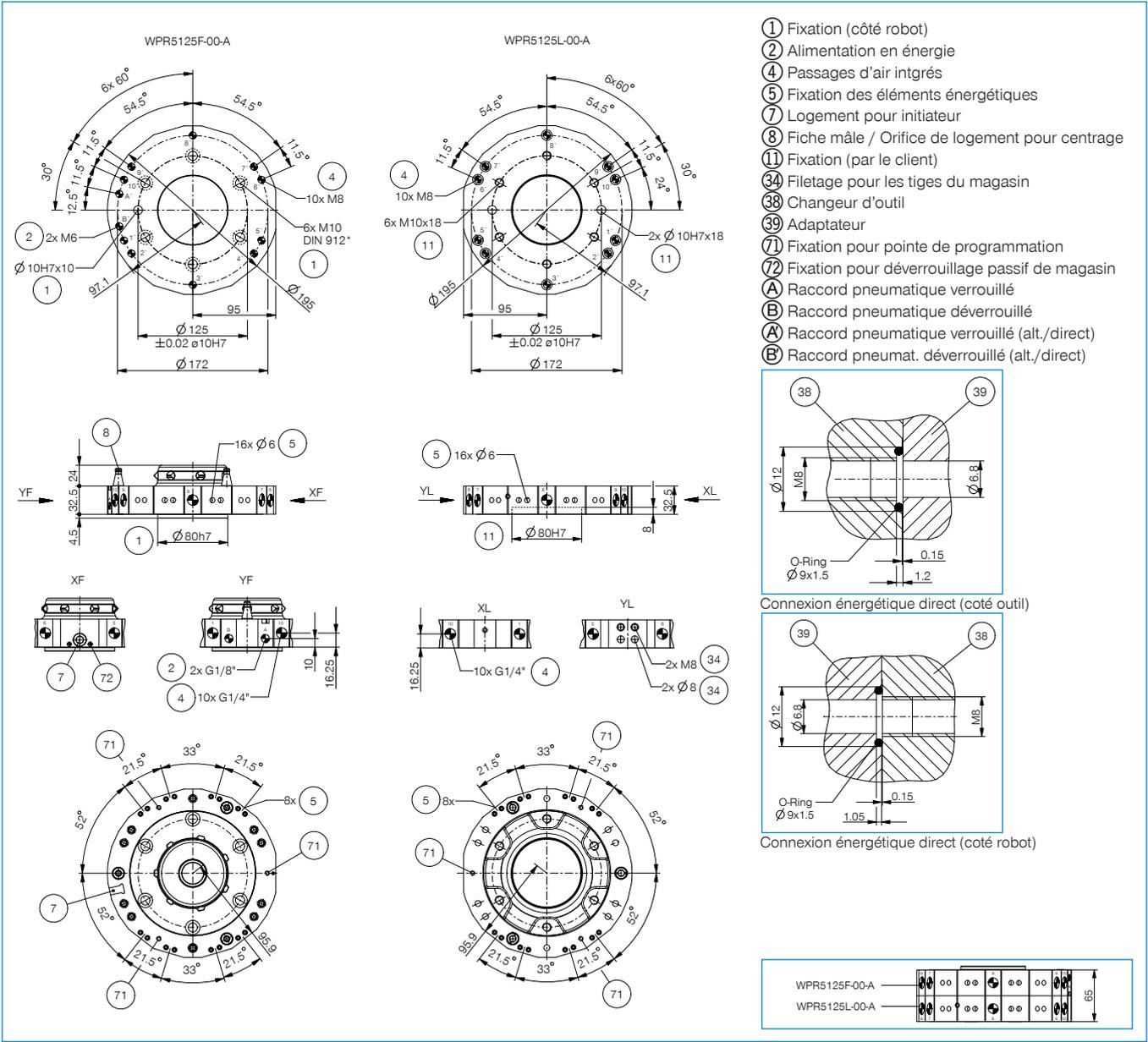


ZUB190938
Pointe de programmation



ZUB192304
Cliquet de déverrouillage

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	WPR5125F-00-A	WPR5125L-00-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Type d'entraînement	pneumatique	pneumatique
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	10	10
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Débit par transmetteur [l/min]	900	900
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	2.5	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Force de serrage [N]	10	
Force de desserrage [N]	10	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.5	2.5
Pression de service [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	130	
Moment d'inertie [kgcm²]	146	142
Poids [kg]	4	2.9



CHANGEURS D'OUTILS

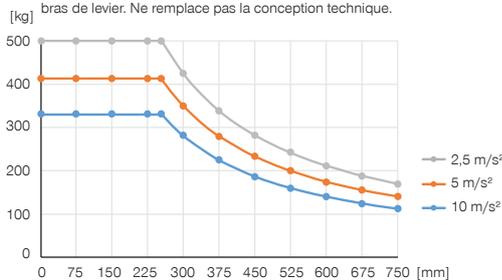
TAILLE DE FABRICATION WPR5160

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



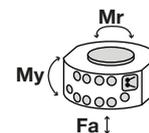
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



10 [pièce]
Joint torique
COR0130150

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



GV3-8X131D
Raccord pneumatique



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



ZUB190821
Détection pos. piston



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AWPR5160-00-A
Magasins



AWPR5160-10-A
Magasins

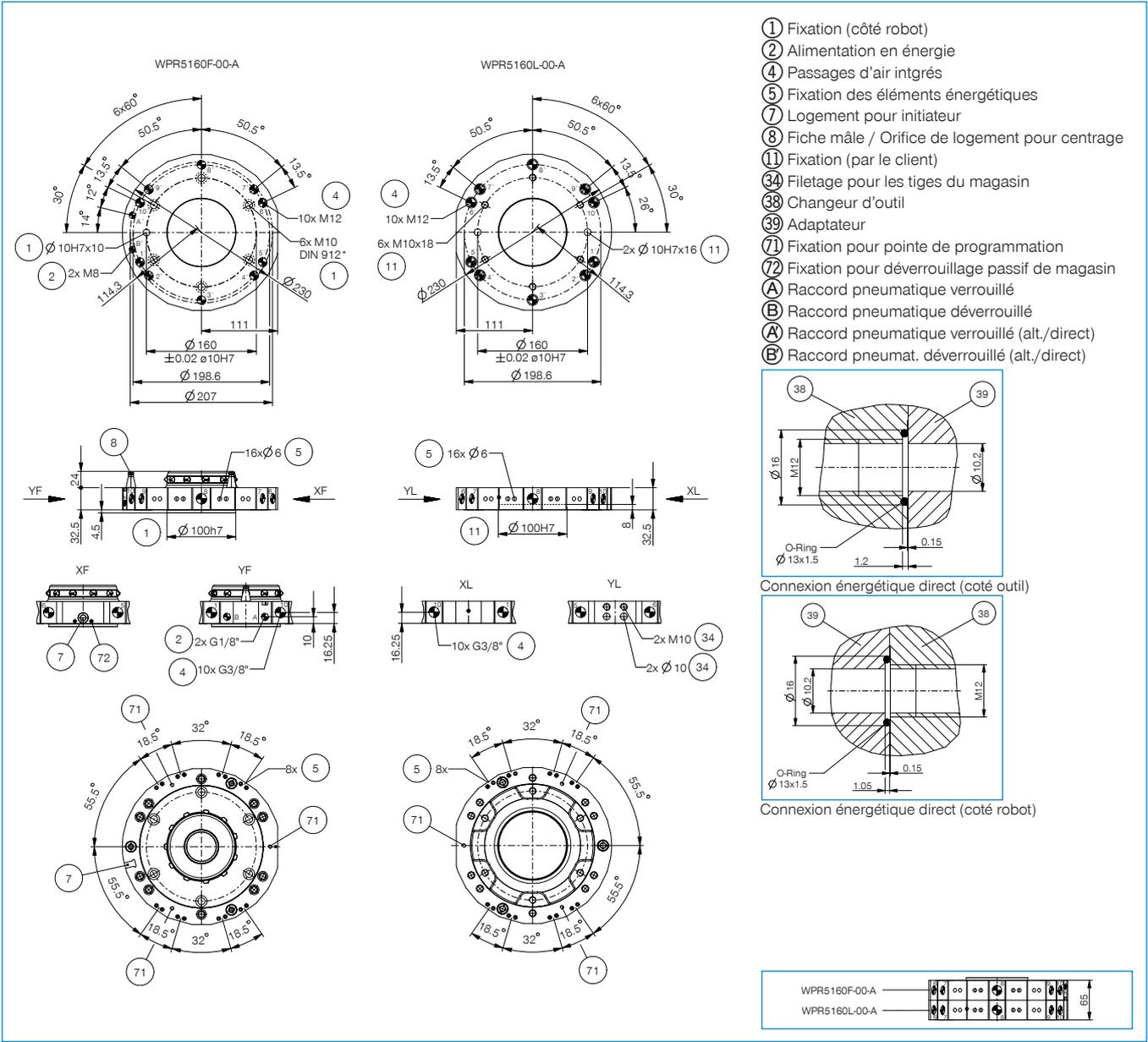


ZUB190938
Pointe de programmation



ZUB192664
Cliquet de déverrouillage

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	WPR5160F-00-A	WPR5160L-00-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Type d'entraînement	pneumatique	pneumatique
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	10	10
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Débit par transmetteur [l/min]	1400	1400
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	2.5	
Précision de répétition en Z [mm]	0.01	0.01
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.02	0.02
Force de serrage [N]	10	
Force de desserrage [N]	10	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.5	2.5
Pression de service [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	204	
Moment d'inertie [kgcm²]	298	269
Poids [kg]	5.8	4.3



CHANGEURS D'OUTILS

SÉRIE WWR1000

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Un arrêt sécurisé en cas de chute de pression

La combinaison du ressort amortisseur et de la démultiplication mécanique de la force assure un maintien sûr de l'outil, même en cas de perte soudaine de pression dans le système.

▶ Des capacités de charge élevées pour de grands défis

Avec des capacités de charge de plus de 1.000 kg, le changeur d'outils est idéal pour une utilisation sur des robots lourds et permet des processus de changement stables et automatisés, même dans les conditions les plus exigeantes.

▶ Une infinie diversité de dispositifs de transfert de fluides

Qu'il s'agisse de pneumatique, de vide, d'hydraulique, de réfrigérant, de signaux électriques ou de charge, notre système modulaire permet d'intégrer les supports de fluides les plus divers - avec une grande flexibilité d'adaptation aux exigences de processus les plus variées.

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION

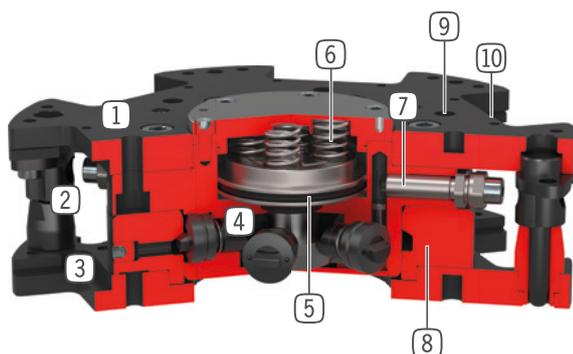


▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies. Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Partie fixe**
- Partie fixe au robot
- ② **Goupille de centrage**
- Anti-rotation et centrage de la partie coté outil
- ③ **Partie mobile**
- Pour le montage de l'outil
- ④ **Bille de verrouillage**
- adapte à la douille de verrouillage
- ⑤ **Entraînement**
- vérin pneumatique à double effet
- ⑥ **Ressort intégré**
- auto maintien en cas de coupure d'énergie
- ⑦ **Détection du piston**
- Par détecteur inductif de proximité
- ⑧ **Anneau de verrouillage**
- ⑨ **Bride de connexion au robot**
- diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ⑩ **Fixation élément énergétique**

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Transfert électrique de l'énergie	Transfert fluide de l'énergie
Taille de fabrication			
WWR1160	TK 160	en option	en option
WWR1200	TK 200	en option	en option

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

CHANGEURS D'OUTILS

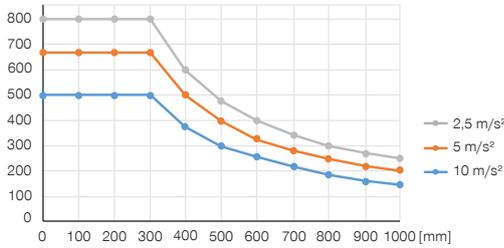
TAILLE DE FABRICATION WWR1160

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



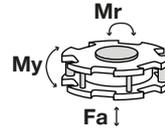
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil à l'état verrouillé.



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

FOURNI



2 [pièce]
Support pour capteur
ZUB0014

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



CAPTEURS



NJ8-E2S-17
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8

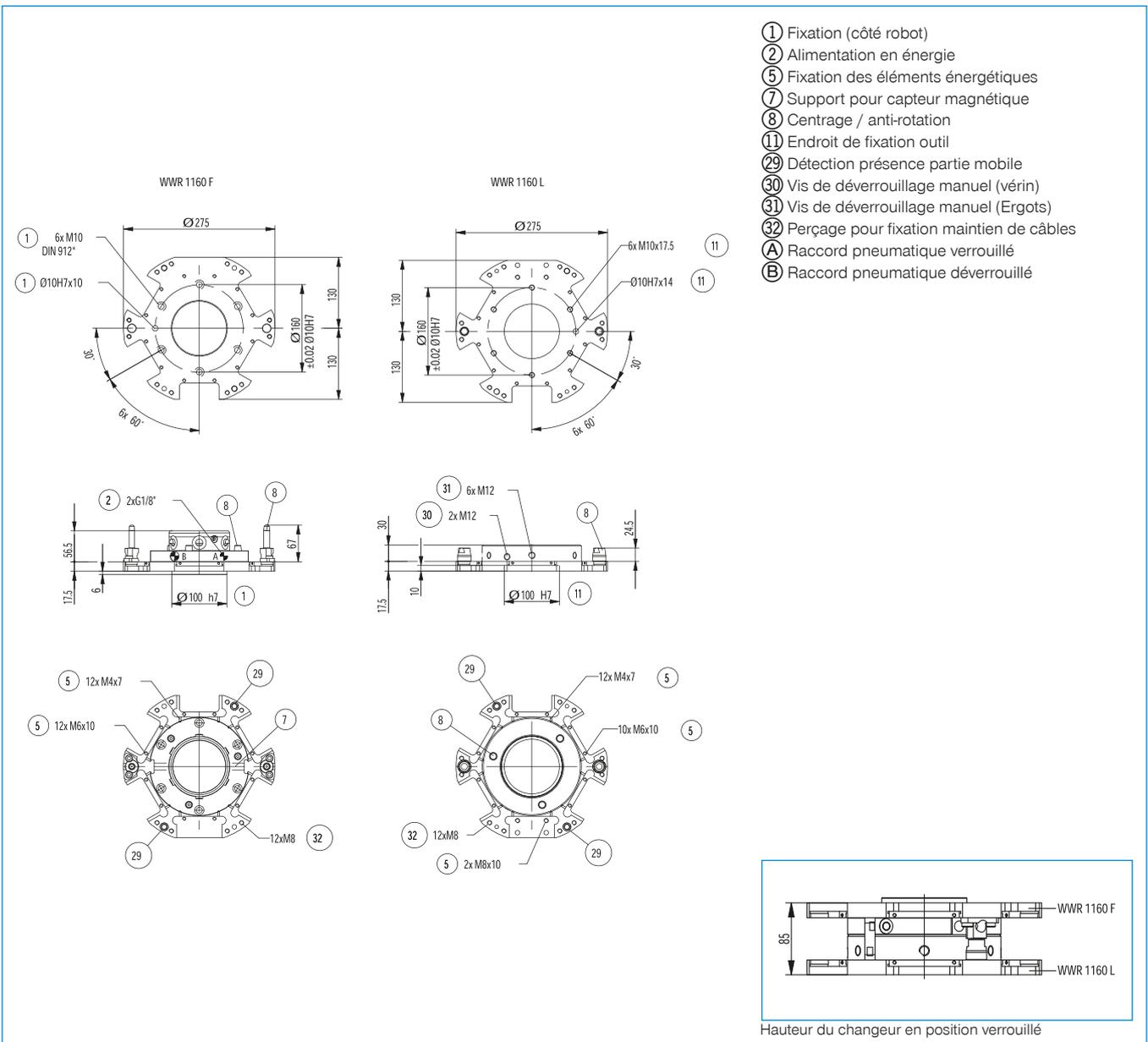


ZUB0022
Pointes de programmation



ALSR1-1200
Magasins

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	WWR1160F	WWR1160L
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Transfert fluide de l'énergie	en option	en option
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	1	
Précision de répétition +/- [mm]	0.02	0.02
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	3.0	3.0
Pression de service [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	48	
Poids [kg]	8.7	5.3



CHANGEURS D'OUTILS

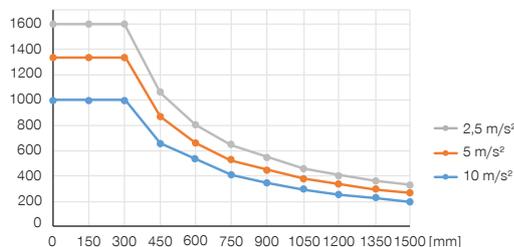
TAILLE DE FABRICATION WWR1200

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



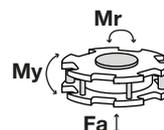
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.
[kg]



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil à l'état verrouillé.



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

► FOURNI



2 [pièce]
Support pour capteur
ZUB0014

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



CAPTEURS



NJ8-E2S-17
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8

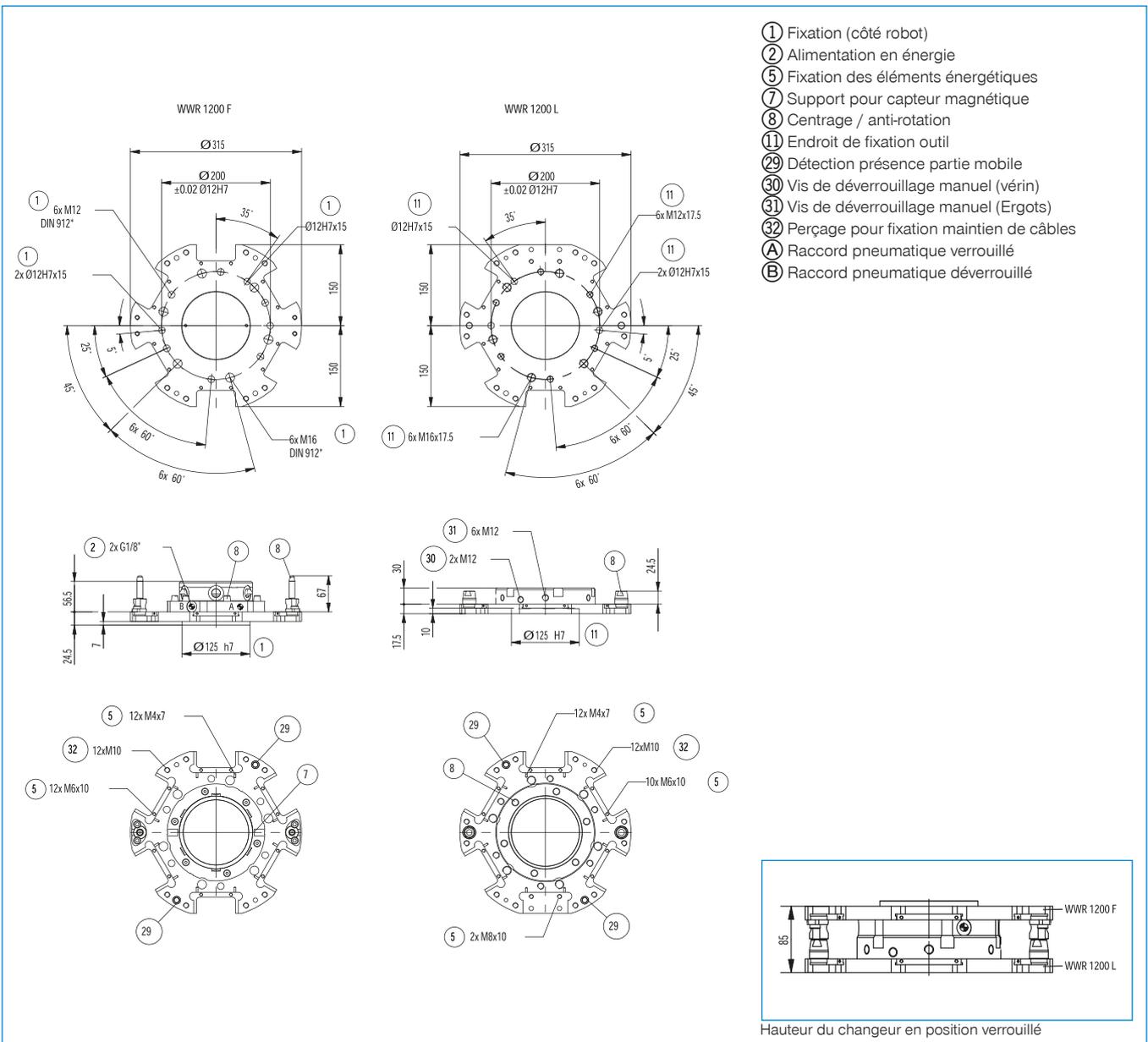


ZUB0022
Pointes de programmation



ALSR1-1200
Magasins

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	WWR1200F	WWR1200L
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 200	TK 200
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Transfert fluide de l'énergie	en option	en option
Auto-maintien lors du verrouillage	mécanique	mécanique
Course de verrouillage [mm]	1	
Précision de répétition +/- [mm]	0.02	0.02
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	3.0	3.0
Pression de service [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6	6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	83	
Poids [kg]	15	8.6





CHANGEURS D'OUTIL AUTOMATIQUE

APERÇU DES SÉRIES



3

Aperçu des séries / Changeurs d'outil automatique

3 CHANGEURS D'OUTILS AUTOMATIQUE

48 - 59



Série FWR

50

CHANGEURS D'OUTILS

SÉRIE FWR

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ **Changement d'outil automatisé sans commande externe**

Par interaction avec le magasin, le changeur est actionné mécaniquement lors de l'insertion, de sorte qu'aucune alimentation supplémentaire en énergie n'est nécessaire pour le changement d'outil.

▶ **Changement d'outil manuel**

Les tailles FWR40 et FWR50 peuvent être ouvertes d'une seule main. Si cette manipulation n'est pas souhaitée, vous pouvez verrouiller l'actionnement manuel.

▶ **Transfert de supports en option**

Adaptez le changeur d'outils à votre application. Avec les éléments d'énergie de la série WER1500, vous pouvez transmettre différents fluides avec des raccords standard !

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



▶ **Nos produits aiment les défis !**

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies. Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Partie fixe**
 - Partie fixe au robot
- ② **Bride de raccordement**
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ③ **Détection partie mobile disponible**
 - Par détecteur inductif de proximité
- ④ **Fixation élément énergétique**
 - Connexion directe, sans plaques d'adaptation
- ⑤ **Partie mobile**
 - Pour le montage de l'outil
- ⑥ **Verrouillage**
 - Activation manuelle
 - Activation automatique via le magasin
- ⑦ **Verrouillage pour l'activation manuelle (si souhaité)**
 - Sécurité contre un desserrement intempestif
- ⑧ **Passages d'air intgrés**
 - Conduite / vide d'air
 - Sans tuyaux

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Poids de manutention max.*	Poids max. d'outil**	Transfert pneumatique de l'énergie
		[kg]	[kg]	[Nombre]
FWR40	TK 40	13	5	4
FWR50	TK 50	16	7	4
FWR63	TK 63	20	10	4
FWR80	TK 80	29	12	4

* Le **poids de manipulation** est le poids maximal qui peut se trouver sur le changeur d'outils.

Poids de manipulation = effecteur final + pièce à usiner

** Le **poids de l'outil** est le poids maximal de l'effecteur final qui peut se trouver dans la station de dépose (sans pièce à usiner).

Poids de l'outil = effecteur final + pièce détachée

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

CHANGEURS D'OUTILS

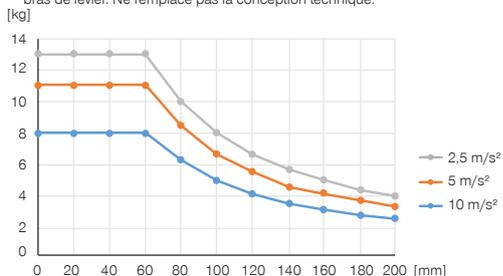
TAILLE DE FABRICATION FWR40

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



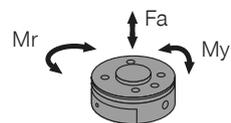
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



4 [pièce]
Joint torique
COR0050100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



CAPTEURS



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



AFWR1-40-A
Magasins

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS

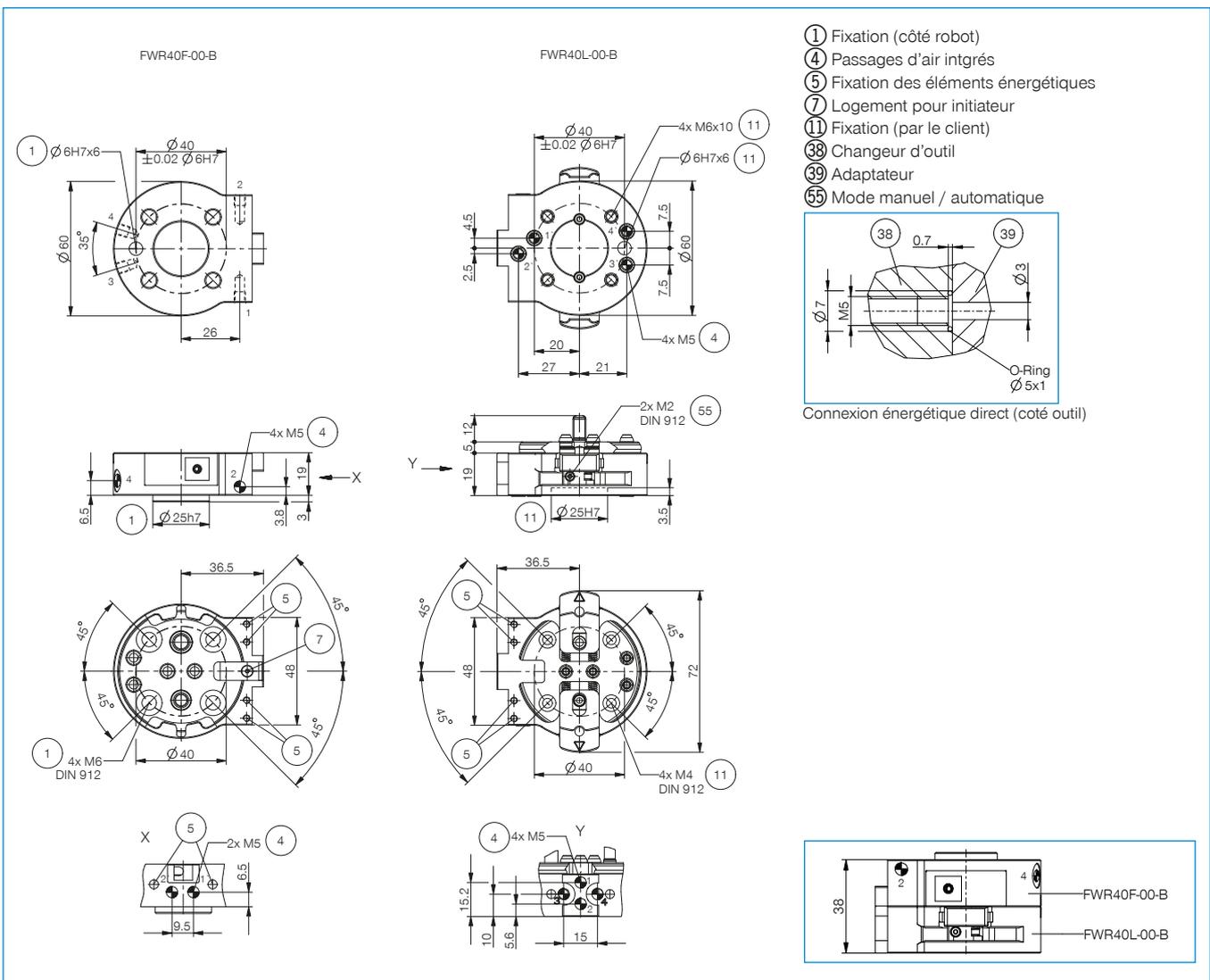


NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	FWR40F-00-B	FWR40L-00-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Poids de manutention max. [kg]	13	13
Poids max. d'outil [kg]	5	5
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Débit par transmetteur M5 [l/min]	170	170
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Course de verrouillage [mm]	0.6	
Précision de répétition en Z [mm]	0.02	
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.03	
Force de serrage [N]	0	0
Force de desserrage [N]	0	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.8	1.8
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [°]	1.3	1.3
Force de serrage [N]*	50	
Couple de serrage [Nm]*	3	
Pression de service pour transfert d'énergie [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	0.95	1.19
Protection de IEC 60529	IP44**	IP44**
Poids [kg]	0.14	0.21

* Respecter la force de serrage des éléments énergétiques !

** uniquement dans l'état couplé



CHANGEURS D'OUTILS

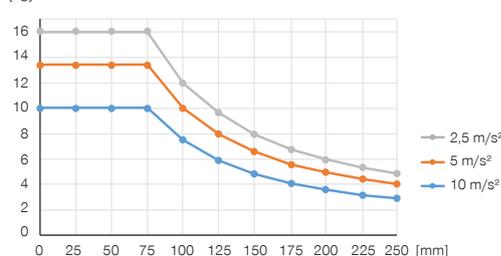
TAILLE DE FABRICATION FWR50

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



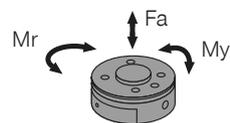
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



2 [pièce]
Joint torique
COR0060100



2 [pièce]
Joint torique
COR0100100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AFWR1-50-A
Magasins



CAPTEURS



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS

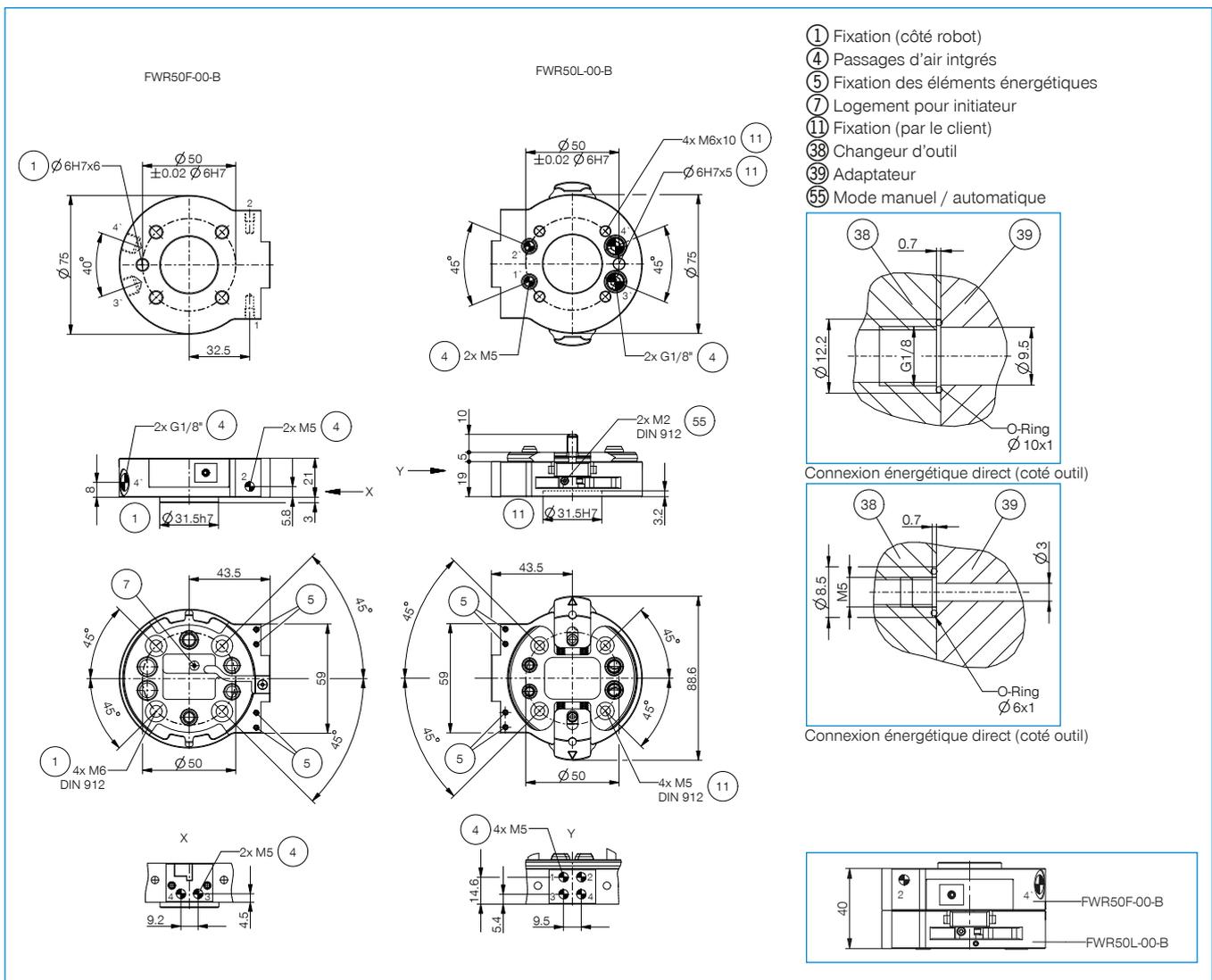


NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	FWR50F-00-B	FWR50L-00-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	16	16
Poids max. d'outil [kg]	7	7
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Débit par transmetteur M5 [l/min]	170	170
Débit par transmetteur G1/8" [l/min]	650	650
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Course de verrouillage [mm]	0.6	
Précision de répétition en Z [mm]	0.02	
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.03	
Force de serrage [N]	0	0
Force de desserrage [N]	0	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.0	2.0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [°]	1.5	1.5
Force de serrage [N]*	70	
Couple de serrage [Nm]*	4	
Pression de service pour transfert d'énergie [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	2.41	2.67
Protection de IEC 60529	IP44**	IP44**
Poids [kg]	0.25	0.32

*Respecter la force de serrage des éléments énergétiques !

**uniquement dans l'état couplé



CHANGEURS D'OUTILS

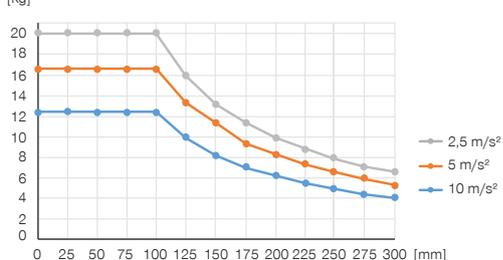
TAILLE DE FABRICATION FWR63

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



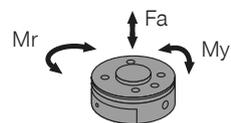
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



2 [pièce]
Joint torique
COR0060100



2 [pièce]
Joint torique
COR0120100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AFWR1-63-A
Magasins



CAPTEURS



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS

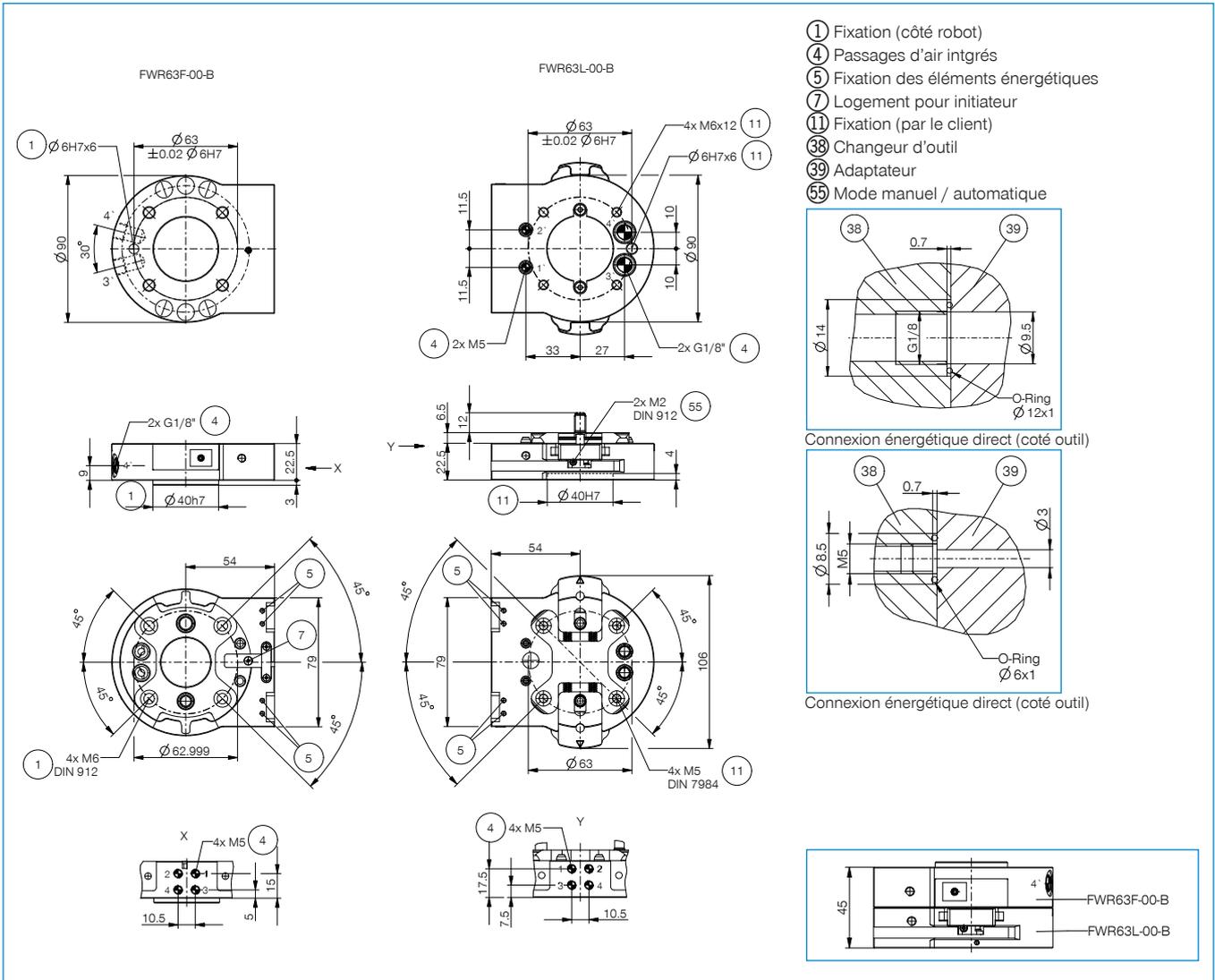


NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	FWR63F-00-B	FWR63L-00-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Poids de manutention max. [kg]	20	20
Poids max. d'outil [kg]	10	10
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Débit par transmetteur M5 [l/min]	170	170
Débit par transmetteur G1/8" [l/min]	650	650
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Course de verrouillage [mm]	1	
Précision de répétition en Z [mm]	0.02	
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.03	
Force de serrage [N]	0	0
Force de desserrage [N]	0	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.2	2.2
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [°]	1.5	1.5
Force de serrage [N]*	100	
Couple de serrage [Nm]*	5	
Pression de service pour transfert d'énergie [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	5.98	7.25
Protection de IEC 60529	IP44**	IP44**
Poids [kg]	0.42	0.56

* Respecter la force de serrage des éléments énergétiques !

** uniquement dans l'état couplé



CHANGEURS D'OUTILS

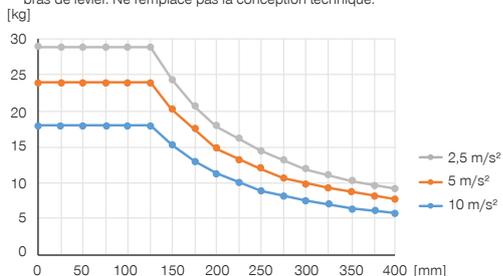
TAILLE DE FABRICATION FWR80

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



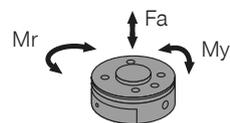
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



2 [pièce]
Joint torique
COR0060100



2 [pièce]
Joint torique
COR0120100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



Vous trouverez des éléments énergétiques et accessoires pour changeurs d'outils à partir de la page 70



AFWR1-80-A
Magasins



CAPTEURS



NJR04-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS

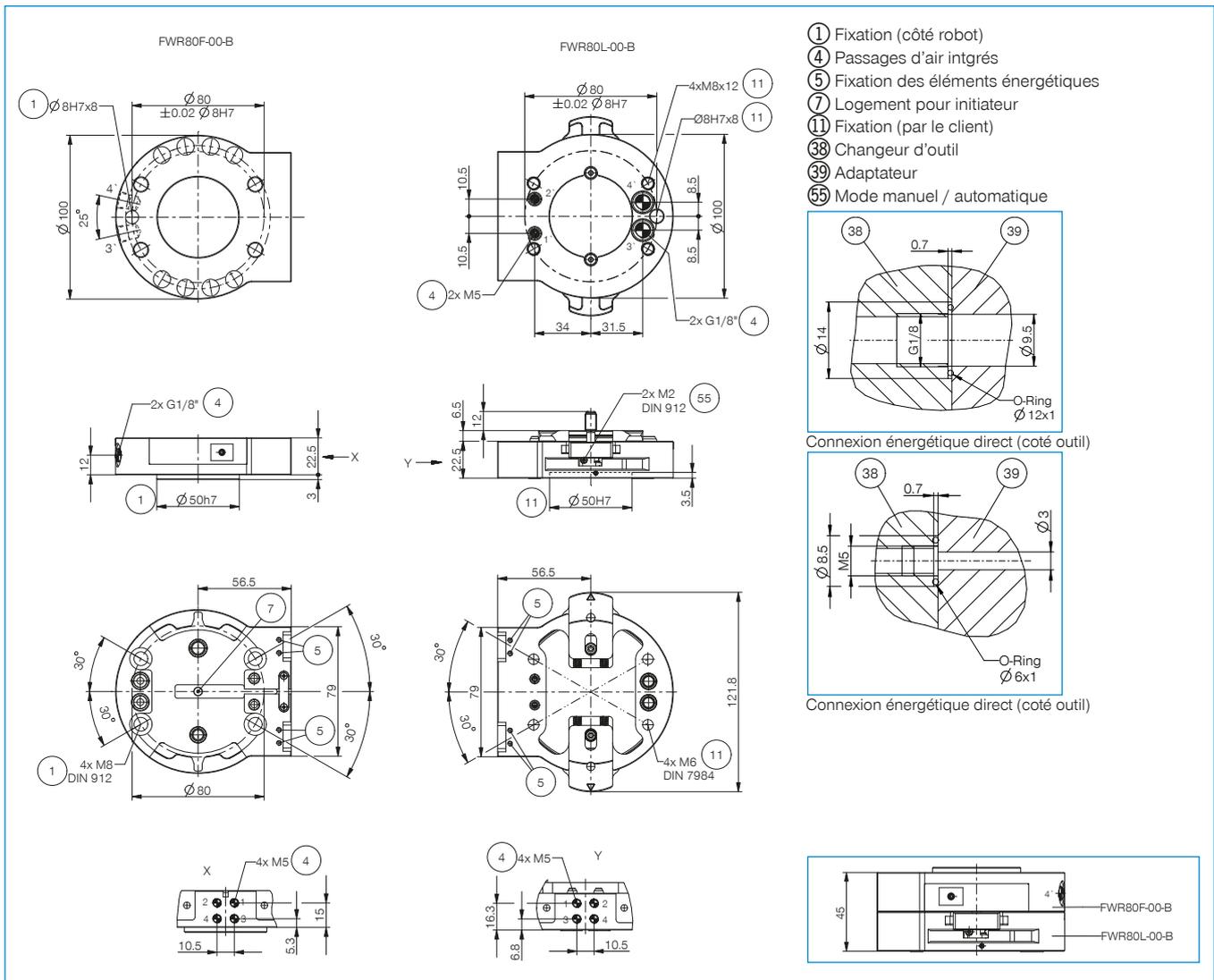


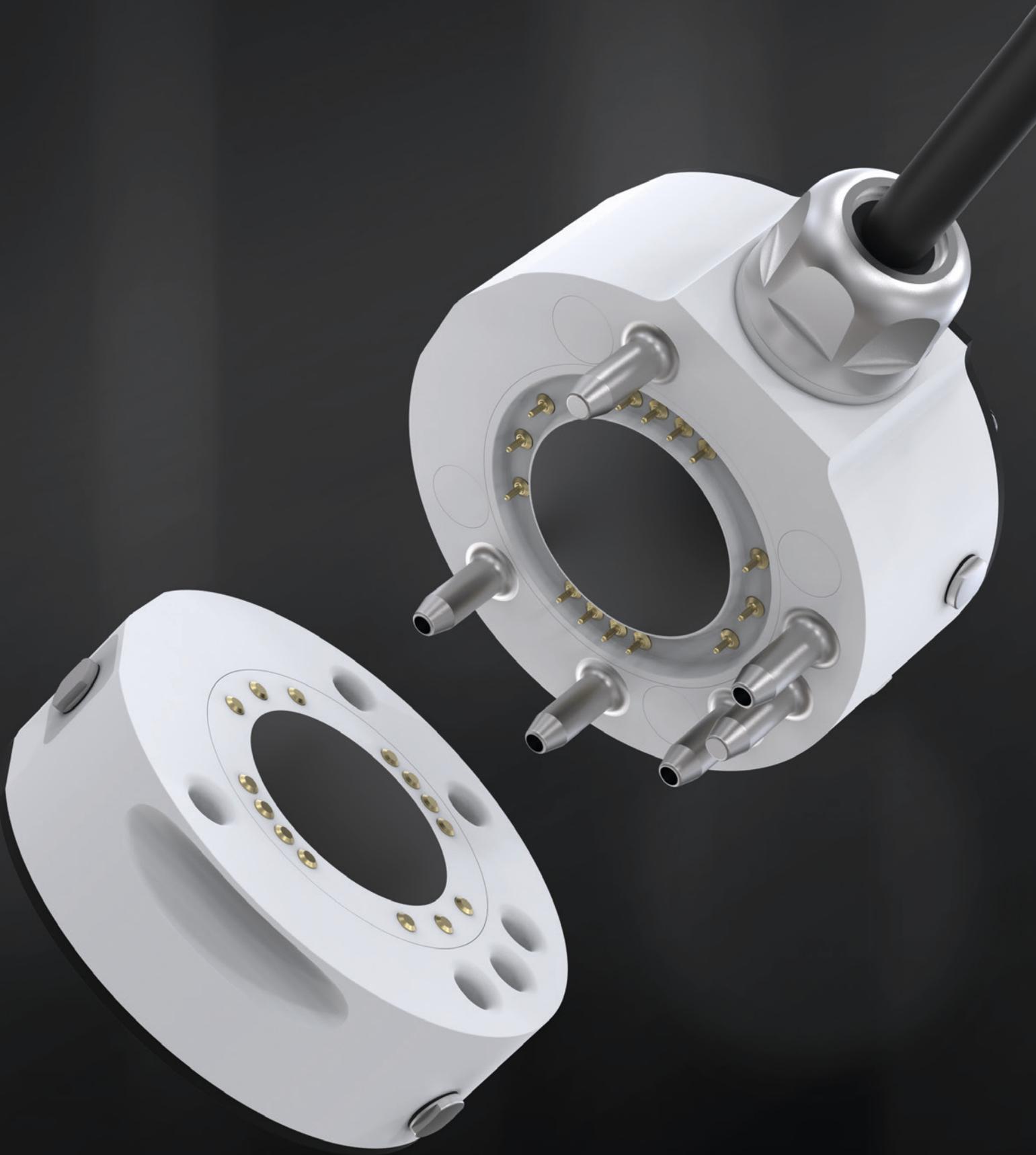
NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	FWR80F-00-B	FWR80L-00-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Poids de manutention max. [kg]	29	29
Poids max. d'outil [kg]	12	12
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Débit par transmetteur M5 [l/min]	170	170
Débit par transmetteur G1/8" [l/min]	650	650
Transfert électrique de l'énergie	en option	en option
Course de verrouillage [mm]	1	
Précision de répétition en Z [mm]	0.02	
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.03	
Force de serrage [N]	0	0
Force de desserrage [N]	0	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	2.2	2.2
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [°]	1.5	1.5
Force de serrage [N]*	120	
Couple de serrage [Nm]*	6	
Pression de service pour transfert d'énergie [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	8.38	9.97
Protection de IEC 60529	IP44**	IP44**
Poids [kg]	0.51	0.67

* Respecter la force de serrage des éléments énergétiques !

** uniquement dans l'état couplé





CHANGEURS D'OUTIL MAGNÉTIQUE

APERÇU DES SÉRIES



4

Aperçu des séries / Changeurs d'outil magnétique

4 CHANGEURS D'OUTILS MAGNÉTIQUE

60 - 67



Série WMR2000

62

CHANGEURS D'OUTILS

SÉRIE WMR2000

▶ AVANTAGES PRODUIT



IO-Link

▶ Électroaimant permanent

L'électroaimant permanent en version NC garantit un maintien sûr, même en cas de panne de courant.

▶ Transfert de fluides intégré

Jusqu'à quatre transmetteurs d'air comprimé/vidé intégrés possibles. En outre, la transmission sûre du signal est assurée par des contacts à ressort et à broche spéciaux et étanches.

▶ Matériaux résistants

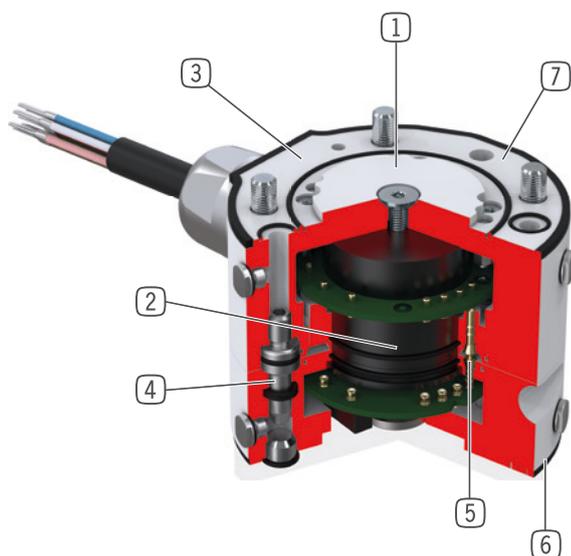
Le changeur d'outil a été conçu selon les GMP (Good Manufacturing Practice) et conformément à la norme ISO 14644 et fait exclusivement appel à des matériaux conformes FDA, ce qui garantit une émission réduite de particules. Les surfaces et les matériaux résistants garantissent une résistance aux nettoyants agressifs comme le peroxyde d'hydrogène (H₂O₂) et bien d'autres.



▶ CARACTÉRISTIQUES DE LA SÉRIE

Taille de fabrication	Variantes	
	WMR20XX	F-00-A
IO-Link	•	•
Digital I/O	•	•
Matériaux conformes FDA	•	•
Matériaux résistants au H ₂ O ₂	•	•
Protection contre la corrosion	•	•
Certifiée salle blanche	•	•
IP68	•	•

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Certifications**
 - Développé et construit selon les GMP, classe A
 - Matériaux résistants au H₂O₂
 - Classe salle blanche certifiée TÜV
- ② **Entraînement**
 - Electroaimant permanent (version NC)
 - Maintien sûr même en cas de panne de courant
- ③ **Bride de connexion au robot**
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ④ **Passages d'air intgrés**
 - Conduite / vide d'air
 - Sans tuyaux
- ⑤ **Transfert de courant et de signaux intégré**
 - Contacts à ressort étanches conformes FDA
 - Codage intégré de la partie mobile
- ⑥ **Partie mobile**
 - Pour le montage de l'outil
 - Bride étanche
- ⑦ **Partie fixe**
 - Partie fixe au robot
 - Bride étanche

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Transfert pneumatique de l'énergie	Transfert électrique de l'énergie
		[Nombre]	[Nombre]
WMR2063	TK 63	4	10

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE

CHANGEURS D'OUTILS

TAILLE DE FABRICATION WMR2063

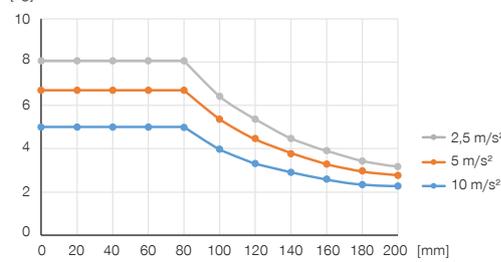
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

IO-Link



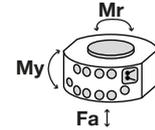
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le changeur d'outil.



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

► FOURNI



4 [pièce]
Cache plastique pour les vis
173835

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



CPNEU02498
Raccord droit



CPNEU02497
Raccord coudé



RACCORDS / AUTRES



AWMR2063-00-A
Magasins

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

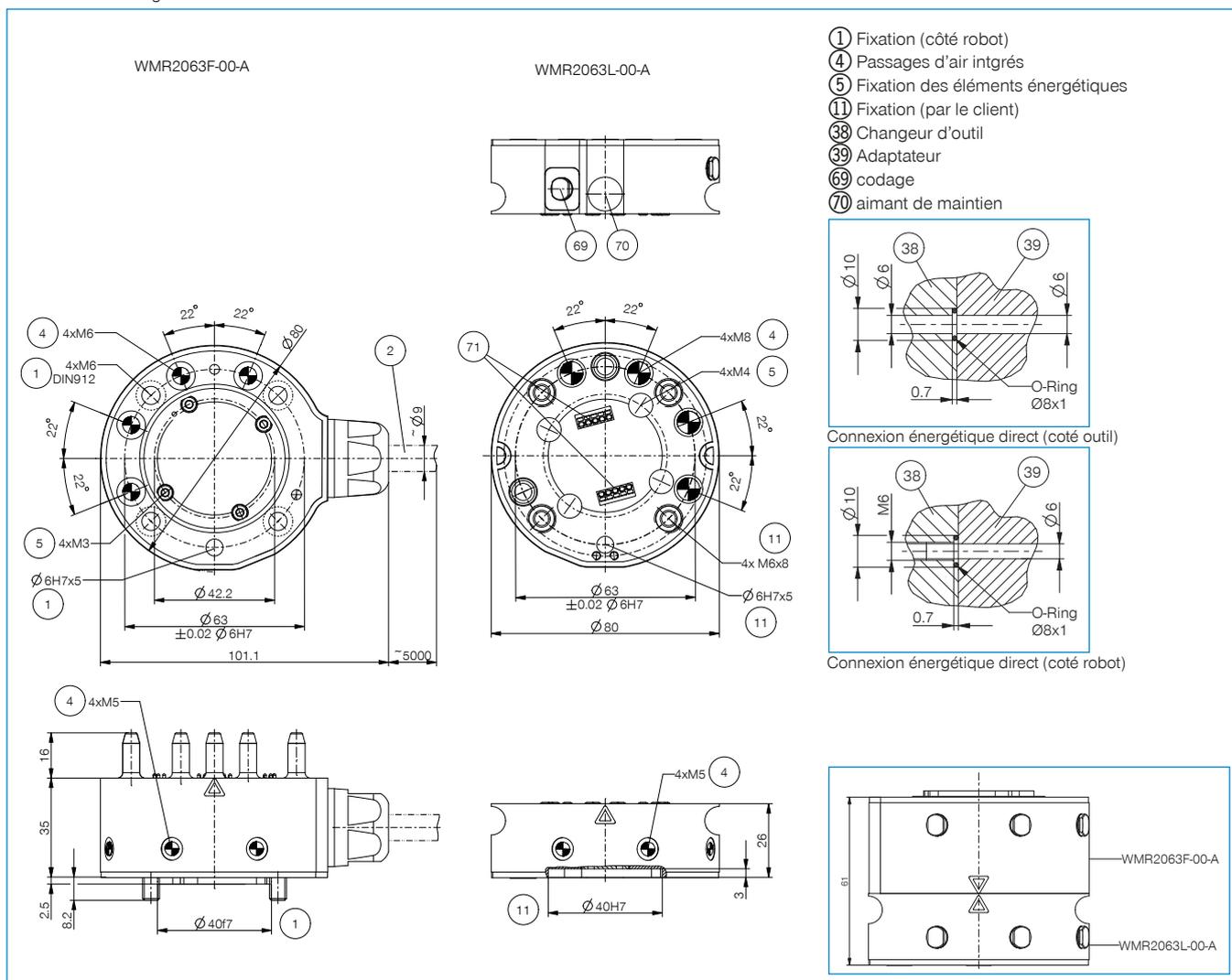
► **Caractéristiques techniques**

N° de commande	WMR2063F-00-A	WMR2063L-00-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Type d'entraînement	magnétique	magnétique
Tension de service [V]*	24	
Courant nominal [A]*	1.5	
Durée de mise en service **	10 % ED S3 5min	
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	4	4
Transfert électrique de l'énergie [Nombre]	10	10
Débit par transmetteur [l/min]	360	360
Tension de service de l'élément énergétique [V]	24	24
Courant nominal de l'élément énergétique [A]	5	5
Transfert de données	Digital I/O, IO-Link	Digital I/O, IO-Link
Force de maintien [N]	265	
Force de serrage [N]	60	60
Force de desserrage [N]	120	120
Précision de répétition en Z [mm]	0.1	0.1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.1	0.1
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60	5 ... +60
Moment d'inertie [kgcm ²]	4.3	1.6
Classe de salle propre selon DIN EN ISO 14644-1	2	2
Protection de IEC 60529	IP68***	IP68***
Poids [kg]	0.5	0.21

*Utilisé uniquement pour le desserrage.

** Se réfère à l'électroaimant permanent (pour le desserrage).

*** En cas de vissage sur toute la surface.



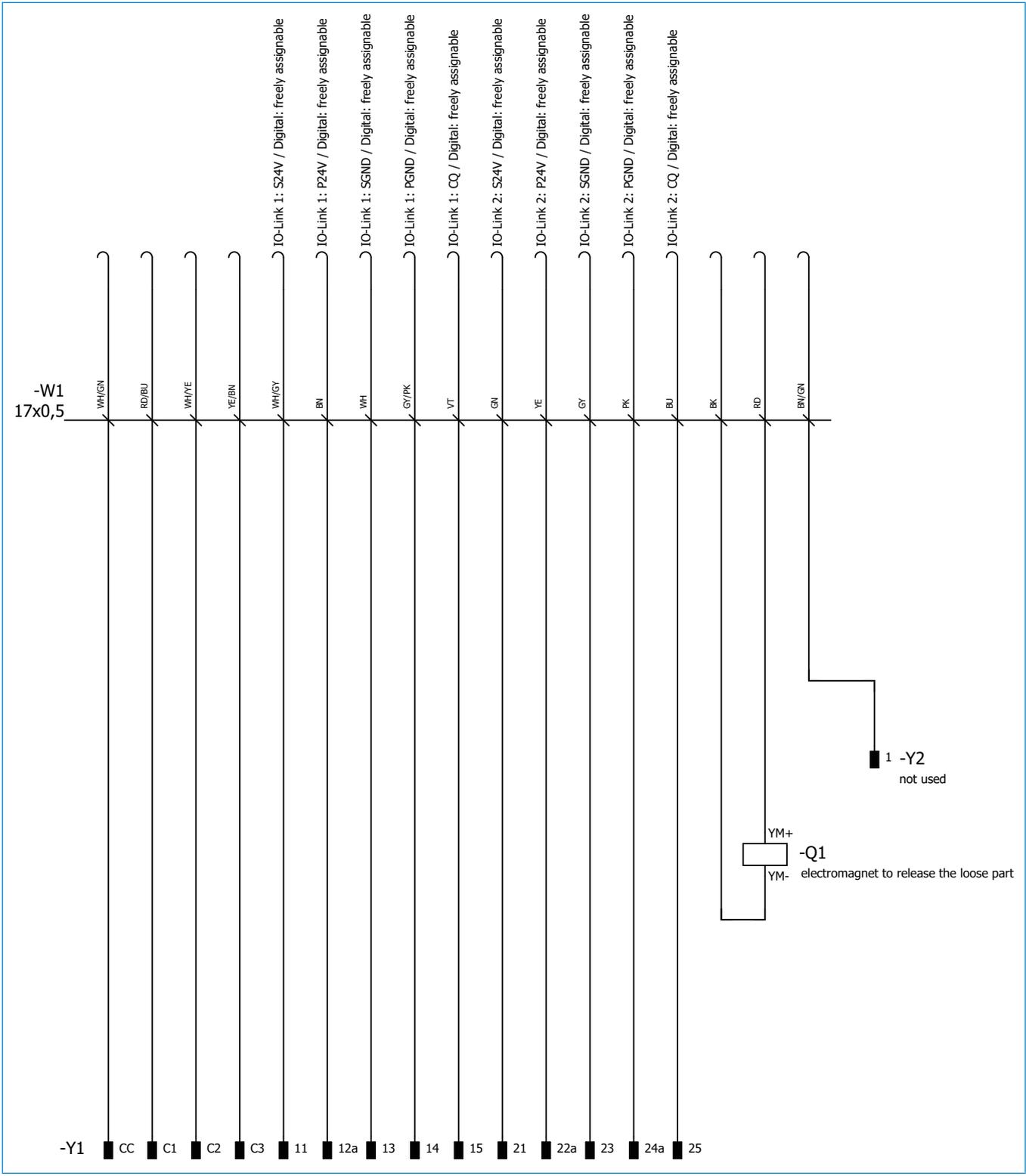
SCHÉMAS ÉLECTRIQUES

WMR2063

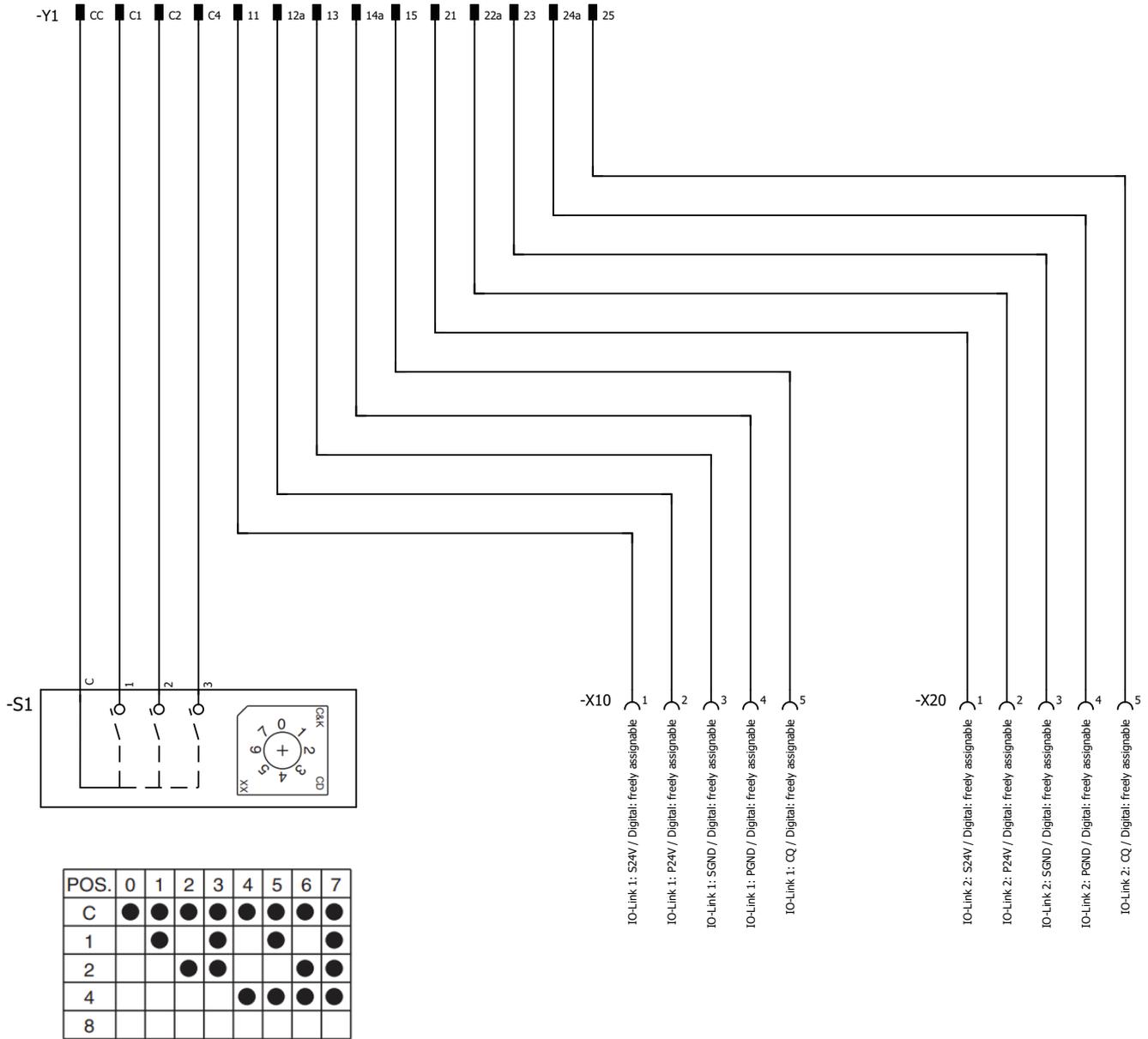
► WMR2063F-00-A

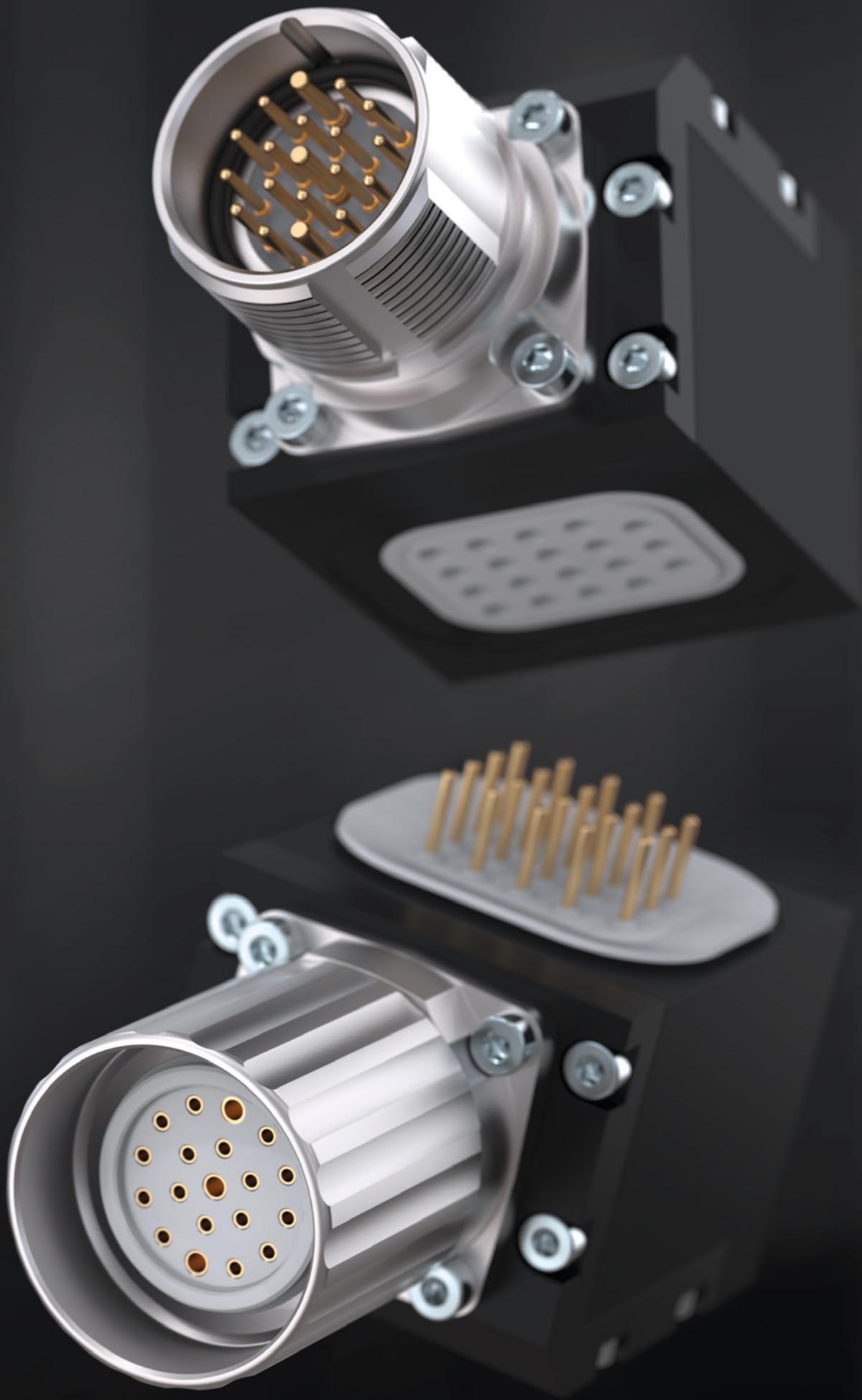
4

Taille de fabrication WMR2063 / Changeurs d'outils / magnétique / Accessoires pour robots



▶ WMR2063L-00-A





ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS



5

ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS

68 - 79



Éléments énergétiques et accessoires pour changeur d'outil

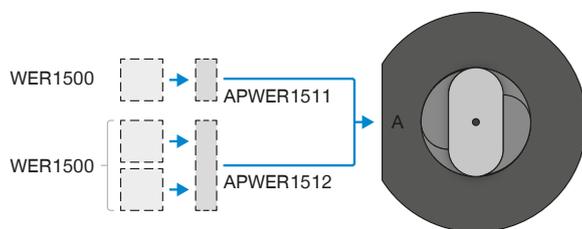
70

5

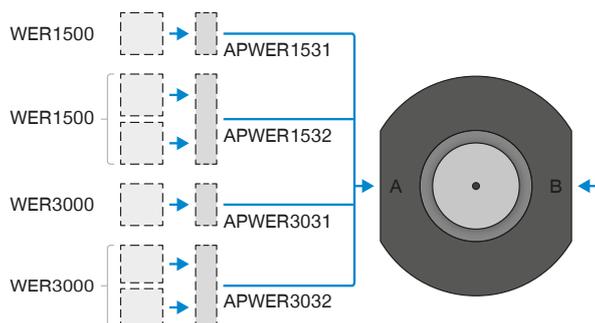
Éléments énergétiques et accessoires pour changeur d'outils

ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS

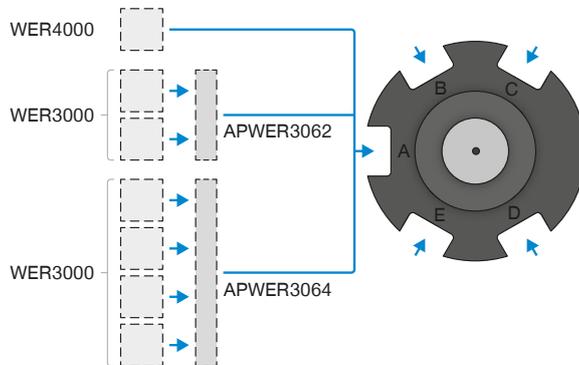
► SCHÉMA DE CONNEXION HWR2031 / HWR2040 / HWR2050



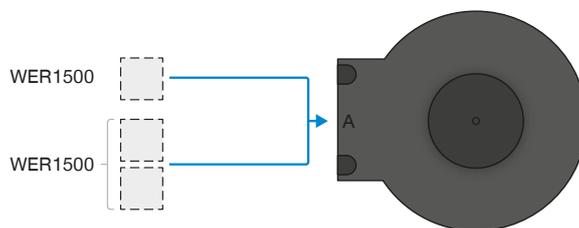
► SCHÉMA DE CONNEXION HWR63 / HWR80



► SCHÉMA DE CONNEXION WWR1160 / WWR1200



► SCHÉMA DE CONNEXION FWR



Exception : impossible d'utiliser WER1500FSI36-05-A et WER1500LSI36-05-A !

ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS

► WER1500 – ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES

► Caractéristiques techniques - Pneumatique

N° de commande	WER1500FPL01-03-A	WER1500LPL01-03-A	WER1500FPL01-06-A	WER1500LPL01-06-A	WER1500FPL02-12-A	WER1500LPL02-12-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de raccords pour fluides	1	1	2	2	2	2
Raccord fileté	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Pression de service [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Débit par transmetteur [l/min]	500	500	500	500	150	150
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

► Caractéristiques techniques - Courant de signal

N° de commande	WER1500FSI04-00-A	WER1500LSI04-00-A	WER1500FSI08-00-A	WER1500LSI08-00-A	WER1500FSI12-00-A	WER1500LSI12-00-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	4	4	8	8	12	12
Type de connecteur	Contacts à ressort					
Courant nominal [A]	3	3	2	2	1.5	1.5
Tension de service [V]	60	60	30	30	30	30
Raccord fileté	M8	M8	M12	M12	M12	M12
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde					
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

N° de commande	WER1500FSI24-05-A	WER1500LSI24-05-A	WER1500FSI36-05-A	WER1500LSI36-05-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	24	24	36	36
Type de connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	3	3	3	3
Tension de service [V]	60	60	60	60
Raccord fileté				
Type de raccordement	À confectionner	À confectionner	À confectionner	À confectionner
Type de raccordement	Extrémité de toron libre			
Protection de IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40

► Caractéristiques techniques - Courant de signal avec connexion de capteur côté outil

N° de commande	WER1500LSI04-15-A
Pour	Partie mobile
Nombre de contacts	2x4
Type de connecteur	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	3
Tension de service [V]	60
Raccord fileté	M8
Type de raccordement	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde
Protection de IEC 60529	IP54

► Caractéristiques techniques - Courant de signal avec connexion directe à UR

N° de commande	WER1500FSI08-10-A	WER1500LSI08-10-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	8	8
Type de connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	1.5	1.5
Tension de service [V]	30	30
Raccord fileté	M8	M8
Type de raccordement	Douille	Fiche mâle
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde
Protection de IEC 60529	IP54	IP54

N° de commande	► Caractéristiques techniques - Connexion à chaud			
	WER1500FSI04-19-A	WER1500LSI04-19-A	WER1500FSI08-19-A	WER1500LSI08-19-A
Pour	Partie fixe	Partie fixe	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	4	4	8	8
Type de connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	2	2	2	2
Tension de service [V]	30	30	30	30
Raccord fileté	M8	M8	M8	M8
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Douille	Fiche mâle
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

N° de commande	► Caractéristiques techniques - Communication			
	WER1500FIL01-00-A	WER1500LIL01-00-A	WER1500FIL01-19-A	WER1500LIL01-19-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Transfert de données	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Type de connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Raccord fileté	M12	M12	M12	M12
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

N° de commande	► Caractéristiques techniques - Protection de la partie fixe	
	WER1500LLN00-00-A	WER1500LLN00-19-A
Pour	Partie mobile	Partie mobile
Protection de IEC 60529	IP54	IP54

► WER1500 – PLAQUES D'ADAPTATION

N° de commande	► Caractéristiques techniques			
	APWER1511F	APWER1511L	APWER1512F	APWER1512L
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Côté raccordement 1	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050
Côté raccordement 2	WER1500	WER1500	WER1500	WER1500
Nombre d'éléments énergétiques	1	1	2	2
Poids [kg]	0.006	0.006	0.013	0.012

N° de commande	APWER1531	APWER1532
	Pour	Partie fixe / Partie libre
Côté raccordement 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Côté raccordement 2	WER1500	WER1500
Nombre d'éléments énergétiques	1	2
Poids [kg]	0.01	0.035

ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS

► WER1500 – CÂBLE POUR PARTIE FIXE

N° de commande	► Caractéristiques techniques			
	KAG500B4	CSTE01757	KAW500B4	CSTE01758
Nombre de contacts	4	8	4	8
Raccord fileté	M8	M8	M8	M8
Type de raccordement	Douille	Fiche mâle / extrémité du câble	Douille	Fiche mâle / extrémité du câble
Modèle	Droit	Droit	Coudé	Coudé
Longueur de câble [m]	5	5	5	5
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

N° de commande	► Caractéristiques techniques				
	KAG500IL	CSTE01751	CSTE01752	CSTE01753	CSTE01754
Nombre de contacts	5	8	12	8	12
Raccord fileté	M12-M12	M12	M12	M12	M12
Type de raccordement	Goujon / douille	Douille / extrémité du câble			
Modèle	Droit/droit	Droit	Droit	Coudé	Coudé
Longueur de câble [m]	5	5	5	5	5
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – CÂBLE POUR PARTIE MOBILE

N° de commande	► Caractéristiques techniques			
	CSTE01745	CSTE01755	CSTE01748	CSTE01756
Nombre de contacts	4	8	4	8
Raccord fileté	M8	M8	M8	M8
Type de raccordement	Fiche mâle / extrémité du câble	Douille / extrémité du câble	Fiche mâle / extrémité du câble	Douille / extrémité du câble
Modèle	Droit	Droit	Coudé	Coudé
Longueur de câble [m]	2	2	2	2
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

N° de commande	► Caractéristiques techniques				
	CSTE01746	CSTE01747	KAG500IL	CSTE01749	CSTE01750
Nombre de contacts	8	12	5	8	12
Raccord fileté	M12	M12	M12-M12	M12	M12
Type de raccordement	Fiche mâle / extrémité du câble	Fiche mâle / extrémité du câble	Goujon / douille	Fiche mâle / extrémité du câble	Fiche mâle / extrémité du câble
Modèle	Droit	Droit	Droit/droit	Coudé	Coudé
Longueur de câble [m]	2	2	5	2	2
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – RACCORD À FICHE RONDE POUR PARTIE FIXE

N° de commande	► Caractéristiques techniques			
	B8-G-4	CSTE01048	B8-W-4	CSTE01765
Nombre de contacts	4	8	4	8
Raccord fileté	M8	M12	M8	M12
Type de raccordement	Douille	Douille	Raccord à souder	Douille
Modèle	Droit	Droit	Coudé	Coudé
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – RACCORD À FICHE RONDE POUR PARTIE MOBILE

N° de commande	► Caractéristiques techniques			
	S8-G-4	S12-G-8	S8-W-4	S12-W-8
Nombre de contacts	4	8	4	8
Raccord fileté	M8	M12	M8	M12
Type de raccordement	Raccordement de coupe/serrage	Raccordement de coupe/serrage	Raccord à souder	Raccord de serrage à vis
Modèle	Droit	Droit	Coudé	Coudé
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES

► Caractéristiques techniques - Pneumatique

N° de commande	WER3000FPL01-04	WER3000LPL01-04	WER3000FPL02-03	WER3000LPL02-03	WER3000FPL04-06-A	WER3000LPL04-06-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de raccords pour fluides	1	1	2	2	4	4
Raccord fileté	G3/8"	G3/8"	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"
Pression de service [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Débit par transmetteur [l/min]	1100	1100	750	750	270	270
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

► Caractéristiques techniques - Courant de charge

N° de commande	WER3000FLA01-00-A	WER3000LLA01-00-A	WER3000FLA06-00	WER3000LLA06-00	WER3000FLA08-00	WER3000LLA08-00
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	1	1	5+PE	5+PE	(3+PE) / 4	(3+PE) / 4
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur	Connecteur	Connecteur	Connecteur	Connecteur
Courant nominal [A]	140	140	15	15	15/6	15/6
Tension de service [V]	58	58	630	630	630/125	630/125
Raccord fileté	M8	M8	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Cosse-câble	Cosse-câble	Raccord à fiche ronde			
Protection de IEC 60529			IP54	IP54	IP54	IP54

► Caractéristiques techniques - Courant de signal

N° de commande	WER3000FSI08-18-A	WER3000LSI08-18-A	WER3000FSI12-00	WER3000LSI12-00	WER3000FSI12-09-A	WER3000LSI12-09-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	8+2	8+2	12	12	12	12
Type de connecteur	sans contact	sans contact	Connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	0.2	0.2	6	6	3	3
Tension de service [V]	24	24	150	150	60	60
Raccord fileté	M12	M12	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde					
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54

N° de commande	WER3000FSI19-00	WER3000LSI19-00	WER3000FSI19-09-A	WER3000LSI19-09-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	19	19	19	19
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	6	6	3	3
Tension de service [V]	63	63	60	60
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde			
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS

5

Changeurs d'outils / manuel / Accessoires pour robots

► Caractéristiques techniques - Courant de signal avec blindage

N° de commande	WER3000FSI11-20-A	WER3000LSI11-20-A	WER3000FSI11-21-A	WER3000LSI11-21-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	11+1	11+1	11+1	11+1
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	6	6	3	3
Tension de service [V]	150	150	60	60
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde			
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

N° de commande	WER3000FSI18-20-A	WER3000LSI18-20-A	WER3000FSI18-21-A	WER3000LSI18-21-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	18+1	18+1	18+1	18+1
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	6	6	3	3
Tension de service [V]	63	63	60	60
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde			
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► Caractéristiques techniques - Courant de signal et possibilités de connexion pour les capteurs du WWR / Codage des outils

N° de commande	WER3000LSI13-11-A	WER3000LSI13-26-A	WER3000FSI14-01-A	WER3000FSI14-02-A	WER3000FSI14-16-A	WER3000FSI14-17-A
Pour	Partie mobile	Partie mobile	Partie fixe	Partie fixe	Partie fixe	Partie fixe
Nombre de contacts	13+6	13+6	14 + 5 capteurs			
Type de connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	6	3	6	6	3	3
Tension de service [V]	63	60	63	63	60	60
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Douille	Douille	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde					
Raccordement des capteurs			Gauche	Droite	Gauche	Droite
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

► Caractéristiques techniques - Courant de signal avec connexion de capteur côté outil

N° de commande	WER3000LSI04-14-A	WER3000LSI04-15-A	WER3000LSI08-14-A	WER3000LSI08-15-A
Pour	Partie mobile	Partie mobile	Partie mobile	Partie mobile
Nombre de contacts	4x3	4x3	4x4	4x4
Type de connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Connecteur	Contacts à ressort
Courant nominal [A]	3	3	3	3
Tension de service [V]	60	60	60	60
Raccord fileté	M8	M8	M8	M8
Type de raccordement	Douille	Douille	Douille	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde			
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► Caractéristiques techniques - Soudage par ultrasons

N° de commande	WER3000FLA01-27-A	WER3000LLA01-27-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	1	1
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur
Courant nominal [A]	6	6
Tension de service [V]	2000	2000
Raccord fileté		
Type de raccordement	Fiche mâle	Fiche mâle
Type de raccordement	BNC High Voltage	BNC High Voltage
Protection de IEC 60529		

N° de commande	► Caractéristiques techniques - Communication					
	WER3000FIL01-00	WER3000LIL01-00	WER3000FIL01-09-A	WER3000LIL01-09-A	WER3000FIL01-18-A	WER3000LIL01-18-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Transfert de données	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort	sans contact	sans contact
Raccord fileté	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille	Fiche mâle	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67

N° de commande	► Caractéristiques techniques - Communication					
	WER3000FPB01-00	WER3000LPB01-00	WER3000FPN01-00	WER3000LPN01-00	WER3000FPN01-09-A	WER3000LPN01-09-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Taux de transfert [Mbit/s]	12	12	100	100	100	100
Transfert de données	Profibus	Profibus	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur	Connecteur	Connecteur	Contacts à ressort	Contacts à ressort
Raccord fileté	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Type de raccordement	Fiche mâle	Douille	Douille	Douille	Douille	Douille
Type de raccordement	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde	Raccord à fiche ronde
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

N° de commande	► Caractéristiques techniques - Fluide	
	WER3000FFL01-03-A	WER3000LFL01-03-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de raccords pour fluides	1	1
Raccord fileté	G1/4"	G1/4"
Pression de service max. [bar]	150	150
Débit max. par transmetteur [l/min]	12	12
Protection de IEC 60529	IP54	IP54

N° de commande	► Caractéristiques techniques - Protection de la partie fixe
	WER3000LLN00-00-A
Pour	Partie mobile
Protection de IEC 60529	IP54

► WER3000 – PLAQUES D'ADAPTATION

N° de commande	► Caractéristiques techniques			
	APWER3031F	APWER3031L	APWER3032F	APWER3032L
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Côté raccordement 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Côté raccordement 2	WER3000	WER3000	WER3000	WER3000
Nombre d'éléments énergétiques	1	1	2	2
Poids [kg]	0.054	0.055	0.09	0.091

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	APWER3062	APWER3064
Pour	Partie fixe / Partie libre	Partie fixe / Partie libre
Côté raccordement 1	WWR1160 / WWR1200	WWR1160 / WWR1200
Côté raccordement 2	WER3000	WER3000
Nombre d'éléments énergétiques	2	4
Poids [kg]	0.15	0.42

ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES ET ACCESSOIRES POUR CHANGEUR D'OUTILS

► WER3000 – CÂBLE POUR PARTIE FIXE

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	KAG500IL
Nombre de contacts	5
Raccord fileté	M12-M12
Type de raccordement	Goujon / douille
Modèle	Droit/droit
Longueur de câble [m]	5
Protection de IEC 60529	IP67

► WER3000 – CÂBLE POUR PARTIE MOBILE

► Caractéristiques techniques			
N° de commande	CSTE01745	KAG500IL	CSTE01748
Nombre de contacts	4	5	4
Raccord fileté	M8	M12-M12	M8
Type de raccordement	Fiche mâle / extrémité du câble	Goujon / douille	Fiche mâle / extrémité du câble
Modèle	Droit	Droit/droit	Coudé
Longueur de câble [m]	2	5	2
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – RACCORD À FICHE RONDE POUR PARTIE FIXE

► Caractéristiques techniques				
N° de commande	RSTVLM23G06B-B	RSTVLM23W06B-B	RSTVLM23G08B-B	RSTVLM23W08B-B
Nombre de contacts	6	6	8	8
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Douille	Douille	Douille	Douille
Modèle	Droit	Coudé	Droit	Coudé
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► Caractéristiques techniques						
N° de commande	RSTVSM23G12B-B	RSTVSM23W12B-B	RSTVSM23G19B-B	RSTVSM23W19B-B	CSTE01156	CSTE01157
Nombre de contacts	12	12	19	19	4	4
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Type de raccordement	Douille	Douille	Douille	Douille	Fiche mâle	Fiche mâle
Modèle	Droit	Coudé	Droit	Coudé	Droit	Coudé
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – RACCORD À FICHE RONDE POUR PARTIE MOBILE

► Caractéristiques techniques				
N° de commande	RSTVLM23G06S-B	RSTVLM23W06S-B	RSTVLM23G08S-B	RSTVLM23W08S-B
Nombre de contacts	6	6	8	8
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23
Type de raccordement	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle
Modèle	Droit	Coudé	Droit	Coudé
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► Caractéristiques techniques						
N° de commande	RSTVSM23G12S-B	RSTVSM23W12S-B	RSTVSM23G19S-B	RSTVSM23W19S-B	CSTE01156	CSTE01157
Nombre de contacts	12	12	19	19	4	4
Raccord fileté	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Type de raccordement	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle	Fiche mâle
Modèle	Droit	Coudé	Droit	Coudé	Droit	Coudé
Protection de IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER4000 – ÉLÉMENTS ÉNERGÉTIQUES

► Caractéristiques techniques - Pneumatique

N° de commande	WER4000FPL06-06-A	WER4000LPL06-06-A	WER4000FPL15-12-A	WER4000LPL15-12-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de raccords pour fluides	6	6	15	15
Raccord fileté	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Pression de service [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Débit par transmetteur [l/min]	500	500	150	150
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► Caractéristiques techniques - Courant de charge

N° de commande	WER4000FLA03-05-A	WER4000LLA03-05-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de contacts	3	3
Type de connecteur	Connecteur	Connecteur
Courant nominal [A]	150	150
Tension de service [V]	630	630
Raccord fileté		
Type de raccordement	À confectionner	À confectionner
Type de raccordement	Extrémité de toron libre	Extrémité de toron libre
Protection de IEC 60529	IP65	IP65

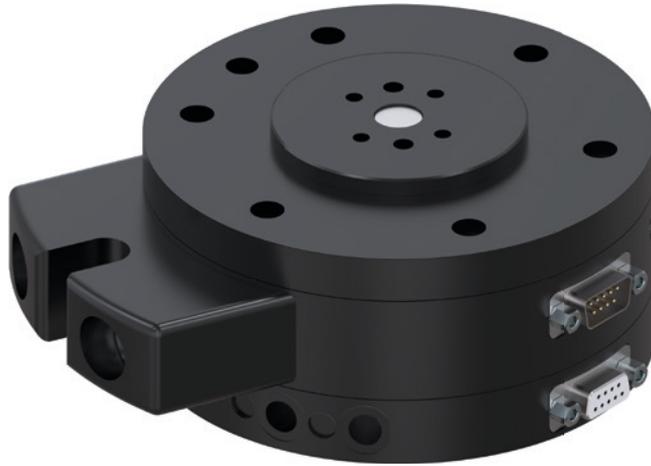
► Caractéristiques techniques - Fluide

N° de commande	WER4000FFL01-13-A	WER4000LFL01-13-A	WER4000FFL02-13-A	WER4000LFL02-13-A	WER4000FFL04-13-A	WER4000LFL04-13-A
Pour	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile	Partie fixe	Partie mobile
Nombre de raccords pour fluides	1	1	2	2	4	4
Raccord fileté	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"
Pression de service max. [bar]	250	250	250	250	250	250
Débit max. par transmetteur [l/min]	25	25	25	25	25	25
Protection de IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



JOINTS TOURNANTS

APERÇU DES SÉRIES



6

Aperçu des séries / Joints tournants

6	JOINT TOURNANT	80 - 101
	Série DVR	82
	Série DVR1000	100

JOINT TOURNANT SÉRIE DVR

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Dispositif de transfert de fluides compact

Ce dispositif de transfert de fluides évite toute rupture de câble et les irrégularités du contour via les conduits d'alimentation

▶ Construction plate

Ce type de construction réduit au minimum la charge de couple pour votre robot et permet l'utilisation d'outils de plus petite taille et moins chers

▶ Contacts dorés

Vous pouvez transférer de manière sûre et flexible tout type de courant : des courants très faibles aux courants allant jusqu'à 250 volts et 6 ampères

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



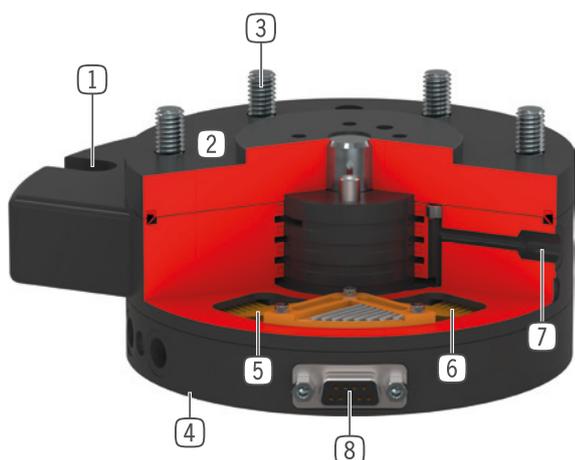
▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies.

Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Etayage du couple de rotation**
- etayage par le robot pendant la rotation
- ② **Boîtier robuste et léger**
- Alliage aluminium anodisé
- acier nitruré
- ③ **Bride de connexion au robot**
- diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ④ **Connexion pneumatique directe**
- pour la version WWR
- ⑤ **Système de contact à ressort**
- en double contact à partir du modèle DVR63
- ⑥ **Anneau de friction**
- OR dur plaqué
- très bonne conductibilité
- ⑦ **Jusqu'à 8 passages pneumatique intégrés**
- pour un montage sans conduite d'air
- Le faisceau de tuyaux ne doit pas être nécessairement pivoté lui aussi
- ⑧ **Transmission énergétique jusqu'à 12 canaux**
- pour les transmissions énergétique sans câbles
- pas de câbles sous torsion

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Transfert pneumatique de l'énergie	Transfert électrique de l'énergie
		[Nombre]	
DVR40	TK 40	4	4 pôles
DVR50	TK 50	4	4 pôles
DVR63	TK 63	6	6 pôles
DVR80	TK 80	6	6 pôles
DVR100	TK 100	4 / 8	8 pôles
DVR125	TK 125	4 / 8	12 pôles
DVR160	TK 160	4 / 8	12 pôles

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

JOINT TOURNANT

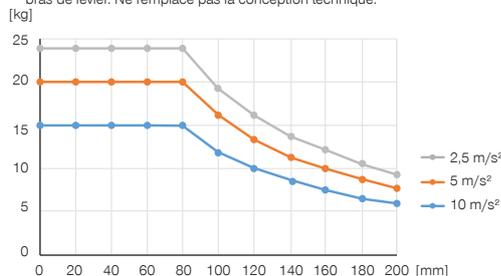
TAILLE DE FABRICATION DVR40

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



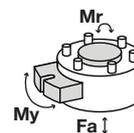
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060129



4 [pièce]
Joint torique
COR0025100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500S4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Fiche M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8



KAW500S4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Fiche M8



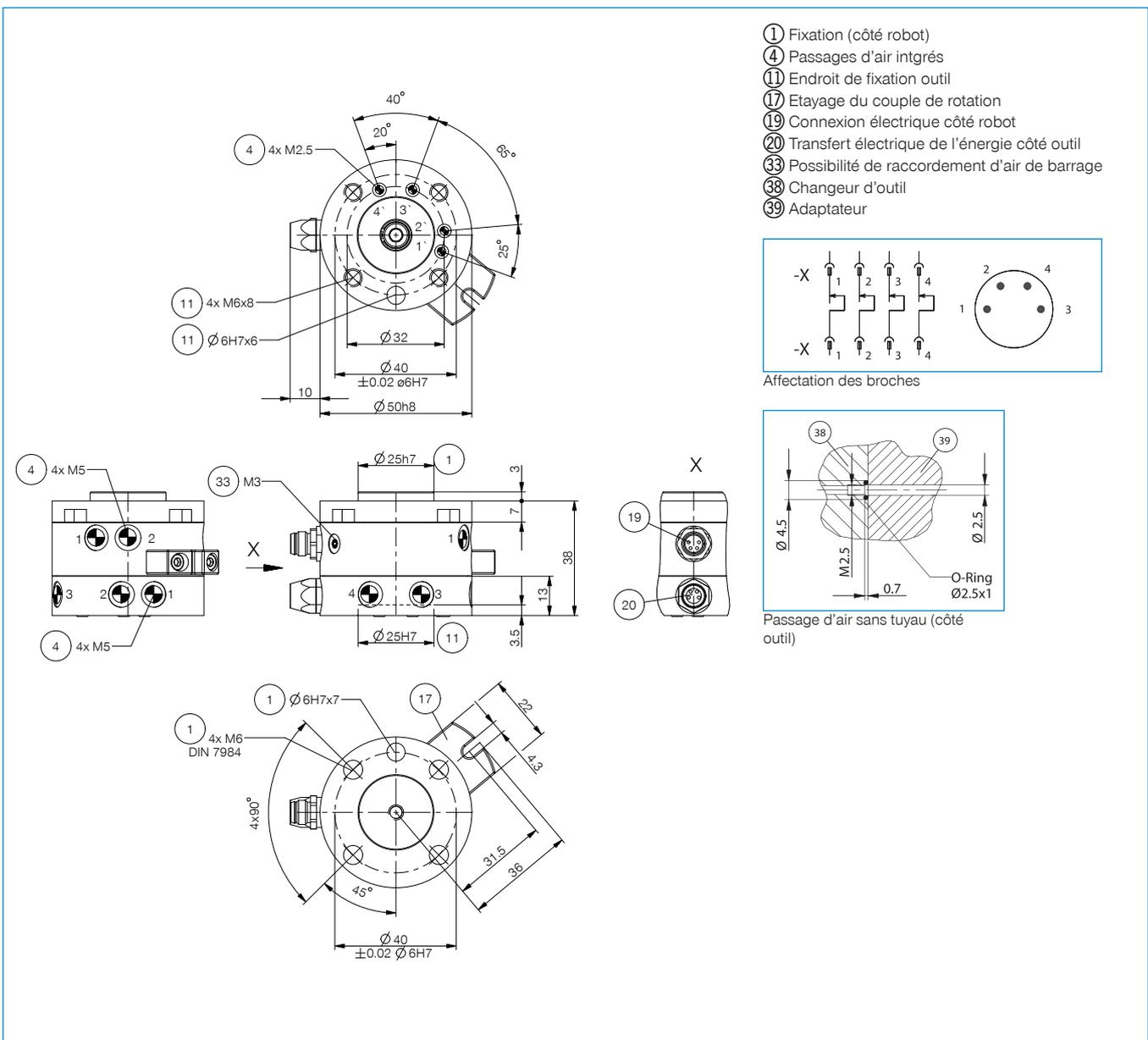
RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	DVR40I4
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]*	4
Transfert électrique de l'énergie	4 pôles
Intensité électrique max. [A]	3
Tension max. [V]	24
Accélération max. [m/s ²]	22
Vitesse de rotation maximale	120
Vitesse de rotation max. [°/s]	720
Battement radial +/- [mm]	0.02
Battement axial +/- [mm]	0.02
Couple continu [Nm]	1
Couple de dévissage [Nm]	1.5
Pression de service max. [bar]	10
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	0.7
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.39

*Vide possible



JOINT TOURNANT

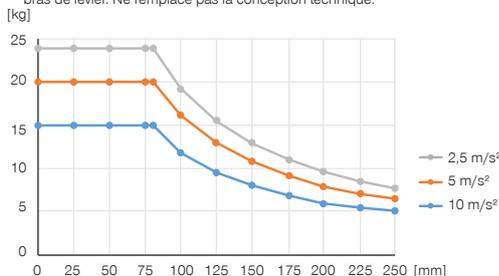
TAILLE DE FABRICATION DVR50

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



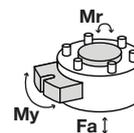
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060129



4 [pièce]
Joint torique
COR0025100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500S4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Fiche M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8



KAW500S4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Fiche M8



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8

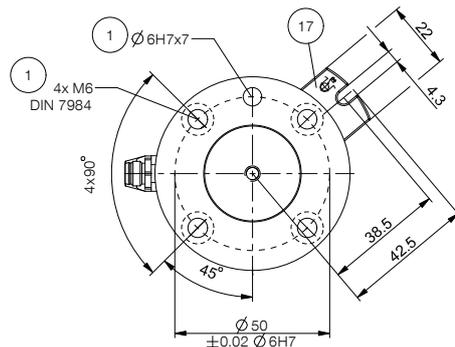
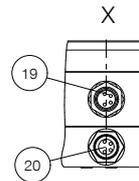
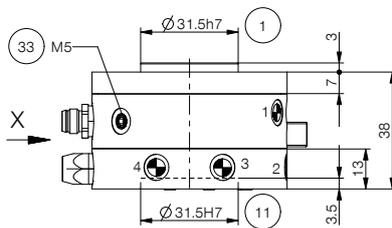
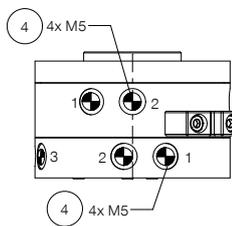
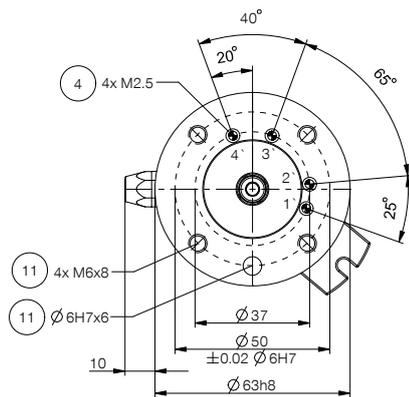
► Caractéristiques techniques

N° de commande

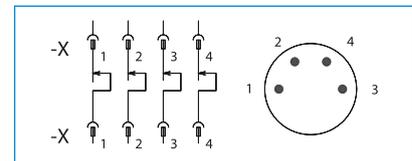
DVR50I4

Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]*	4
Transfert électrique de l'énergie	4 pôles
Intensité électrique max. [A]	3
Tension max. [V]	24
Accélération max. [m/s ²]	22
Vitesse de rotation maximale	120
Vitesse de rotation max. [°/s]	720
Battement radial +/- [mm]	0.02
Battement axial +/- [mm]	0.02
Couple continu [Nm]	1
Couple de dévissage [Nm]	1.5
Pression de service max. [bar]	10
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	8.1
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.62

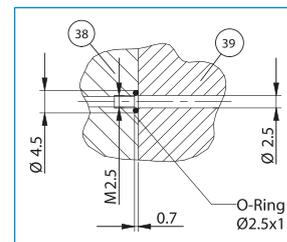
*Vide possible



- ① Fixation (côté robot)
- ④ Passages d'air intgrés
- ⑪ Endroit de fixation outil
- ⑰ Etayage du couple de rotation
- ⑲ Connexion électrique côté robot
- ⑳ Transfert électrique de l'énergie côté outil
- ⑳ Possibilité de raccordement d'air de barrage
- ⑳ Changeur d'outil
- ⑳ Adaptateur



Affectation des broches



Passage d'air sans tuyau (côté outil)



JOINT TOURNANT

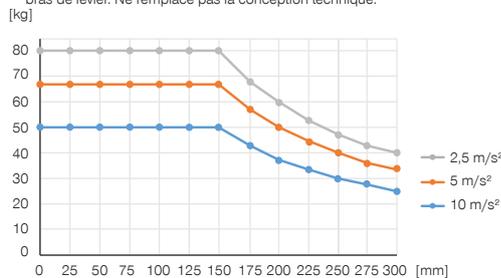
TAILLE DE FABRICATION DVR63

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



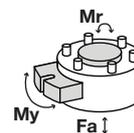
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060129



6 [pièce]
Joint torique
COR0030100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccorder pneumatique droit



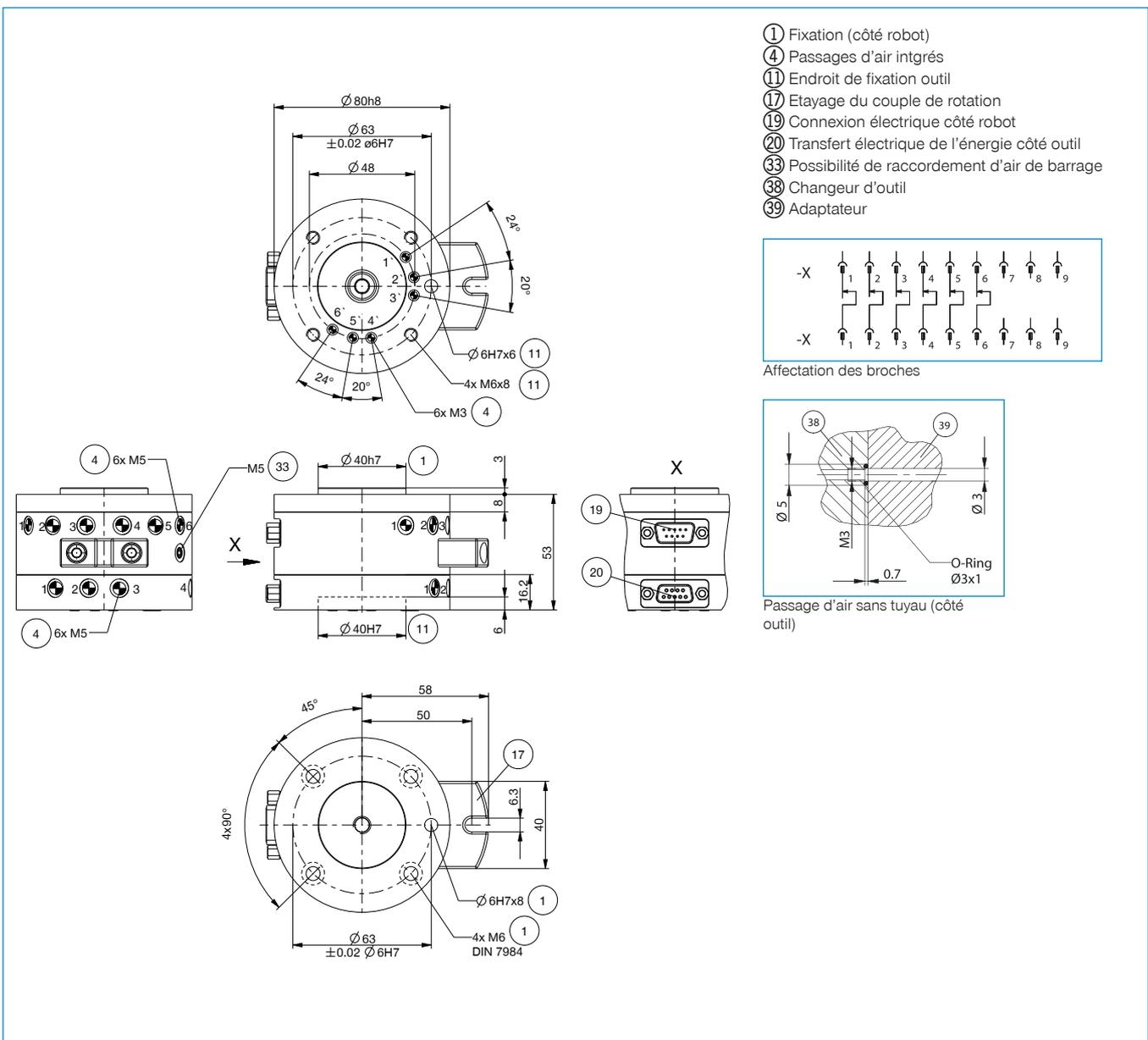
ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WVM5
Raccorder orientable

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	DVR6316
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]*	6
Transfert électrique de l'énergie	6 pôles
Intensité électrique max. [A]	6
Tension max. [V]	250
Accélération max. [m/s ²]	22
Vitesse de rotation maximale	120
Vitesse de rotation max. [°/s]	720
Battement radial +/- [mm]	0.03
Battement axial +/- [mm]	0.03
Couple continu [Nm]	2
Couple de dévissage [Nm]	3
Pression de service max. [bar]	10
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	10.5
Protection de IEC 60529	IP64
Poids [kg]	1.3

*Vide possible



JOINT TOURNANT

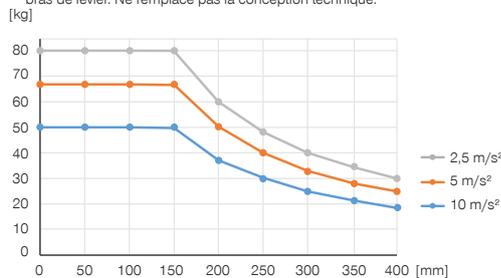
TAILLE DE FABRICATION DVR80

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



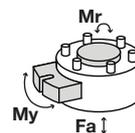
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984080169



6 [pièce]
Joint torique
COR0030100

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WVM5
Raccord orientable

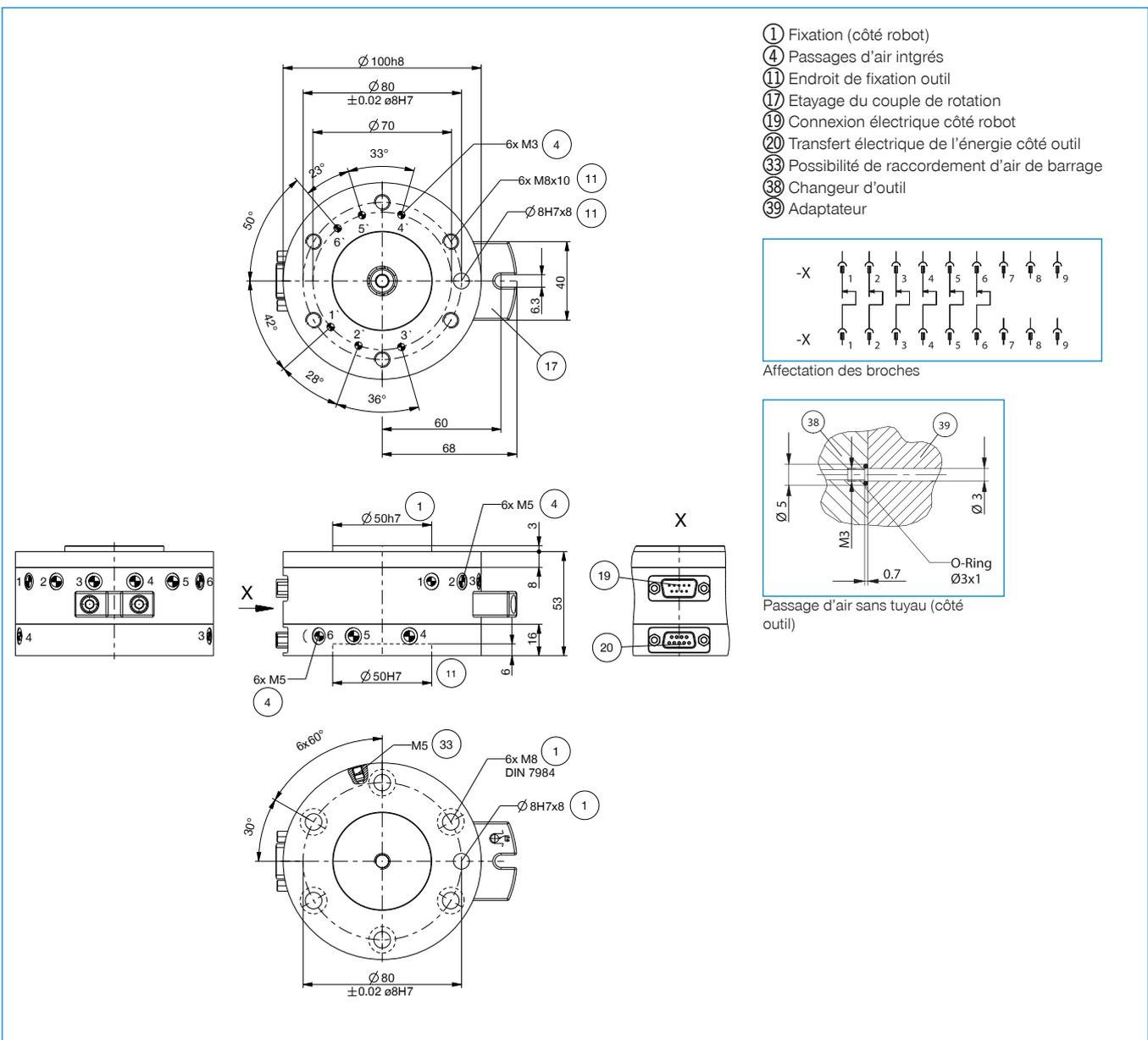
► Caractéristiques techniques

N° de commande

DVR8016

Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]*	6
Transfert électrique de l'énergie	6 pôles
Intensité électrique max. [A]	6
Tension max. [V]	250
Accélération max. [m/s ²]	22
Vitesse de rotation maximale	120
Vitesse de rotation max. [°/s]	720
Battement radial +/- [mm]	0.03
Battement axial +/- [mm]	0.03
Couple continu [Nm]	2
Couple de dévissage [Nm]	3
Pression de service max. [bar]	10
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	27
Protection de IEC 60529	IP64
Poids [kg]	2

*Vide possible



JOINT TOURNANT

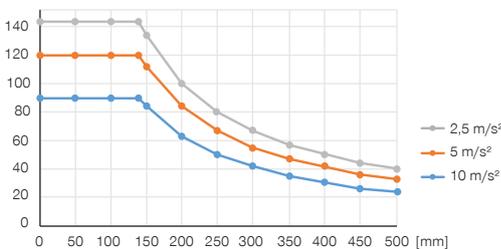
TAILLE DE FABRICATION DVR100

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



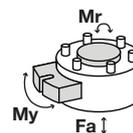
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912080169



4 [pièce]
Joint torique
COR0070150

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



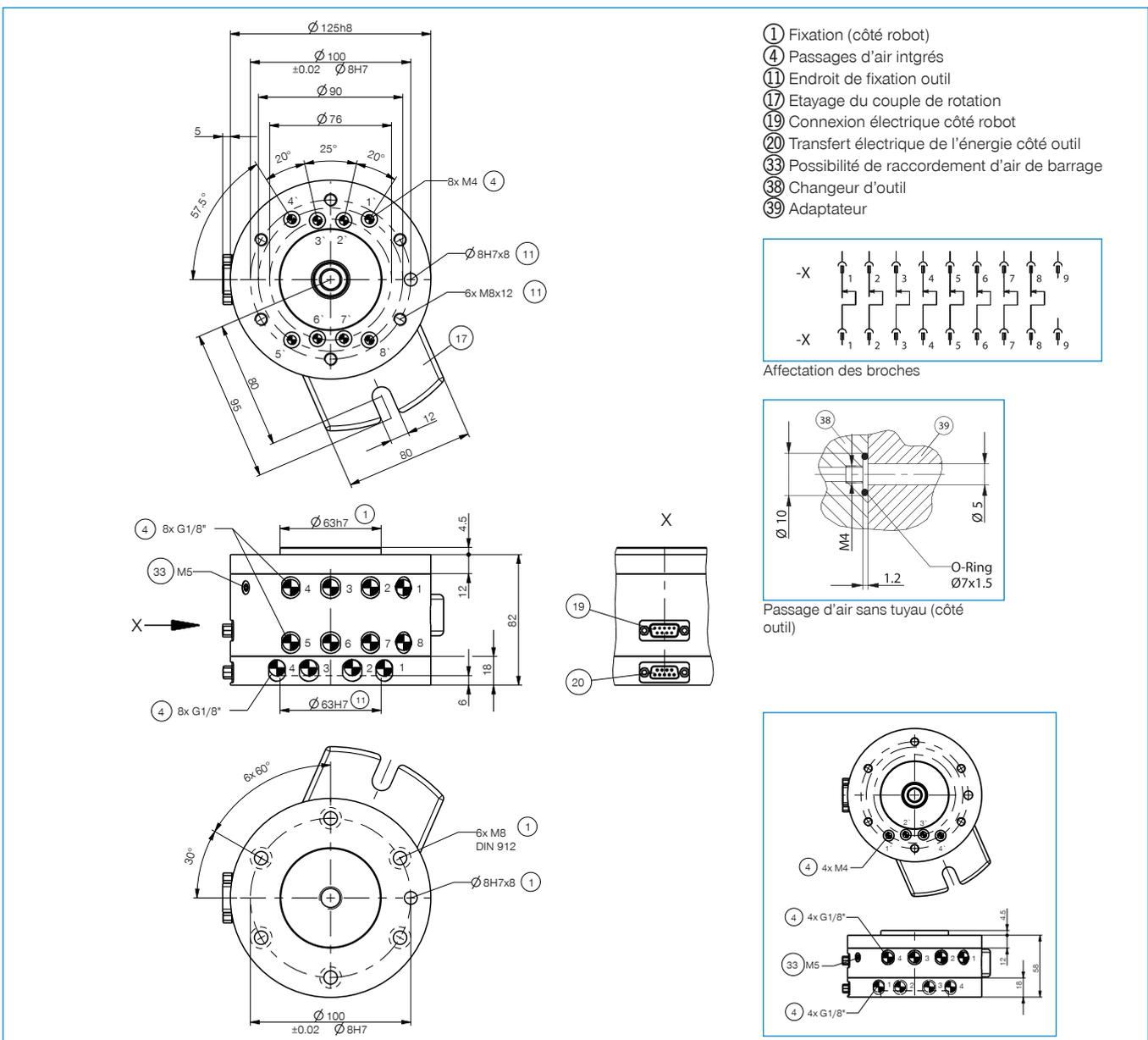
ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WV1-8X8
Raccord orientable

N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	DVR100I4	DVR100I8
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]*	4	8
Transfert électrique de l'énergie	8 pôles	8 pôles
Intensité électrique max. [A]	6	6
Tension max. [V]	250	250
Accélération max. [m/s ²]	20	20
Vitesse de rotation maximale	100	100
Vitesse de rotation max. [°/s]	600	600
Battement radial +/- [mm]	0.04	0.04
Battement axial +/- [mm]	0.04	0.04
Couple continu [Nm]	2	4
Couple de dévissage [Nm]	4	6
Pression de service max. [bar]	10	10
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	86	100
Protection de IEC 60529	IP64	IP64
Poids [kg]	3.8	4.5

*Vide possible



JOINT TOURNANT

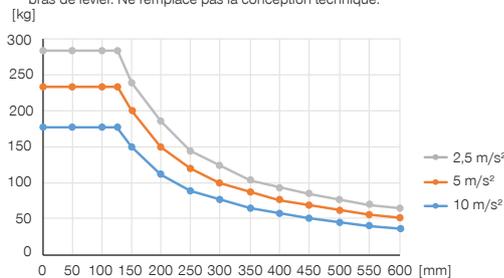
TAILLE DE FABRICATION DVR125

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



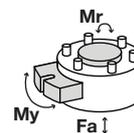
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984100209



4 [pièce]
Joint torique
COR0070150

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



ALIMENTATION EN ÉNERGIE

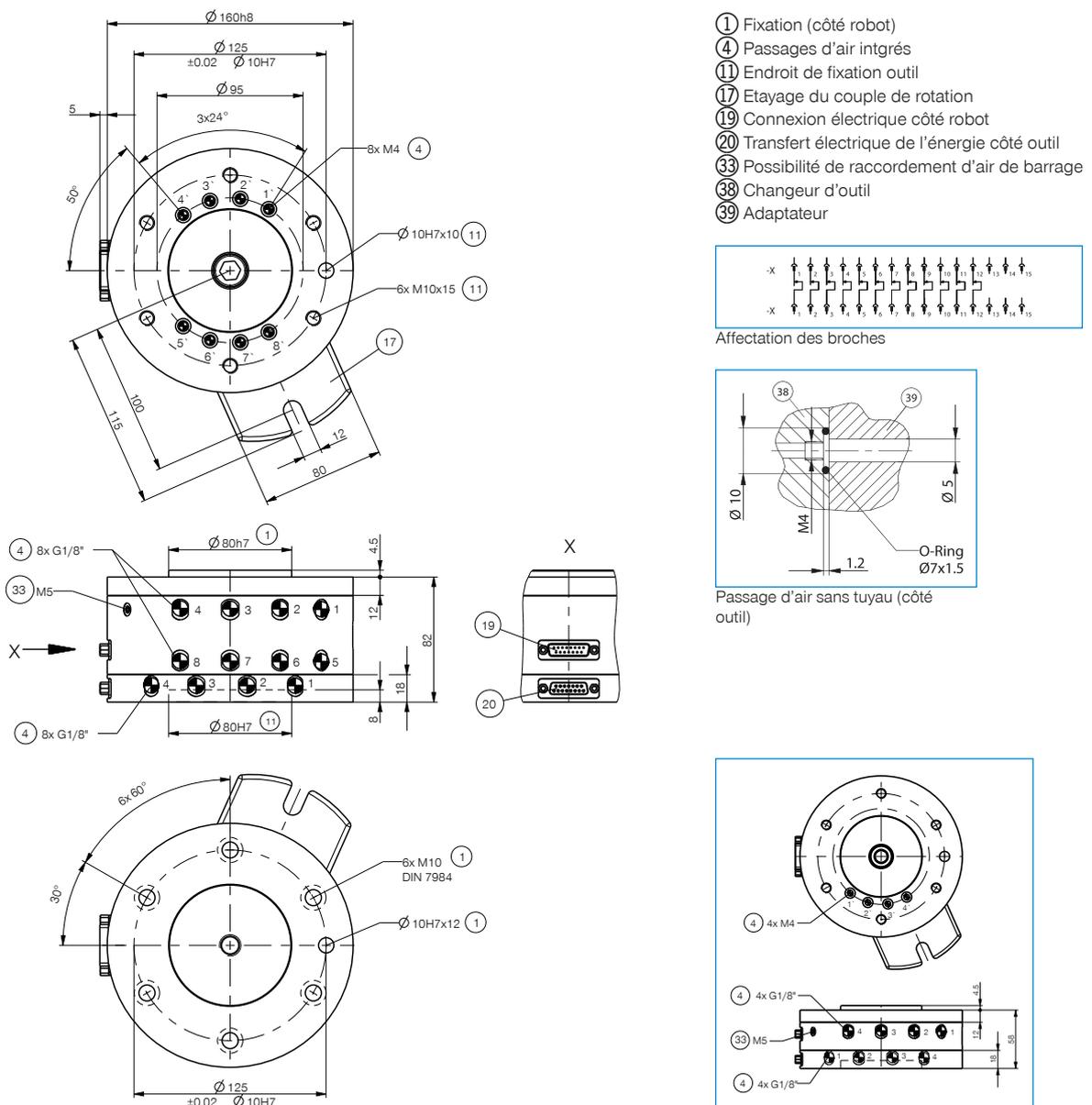


WV1-8X8
Raccord orientable

► Caractéristiques techniques

N° de commande	DVR125I4	DVR125I8
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]*	4	8
Transfert électrique de l'énergie	12 pôles	12 pôles
Intensité électrique max. [A]	6	6
Tension max. [V]	250	250
Accélération max. [m/s ²]	20	20
Vitesse de rotation maximale	100	100
Vitesse de rotation max. [°/s]	600	600
Battement radial +/- [mm]	0.05	0.05
Battement axial +/- [mm]	0.05	0.05
Couple continu [Nm]	4	5
Couple de dévissage [Nm]	5	6
Pression de service max. [bar]	10	10
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	220	225
Protection de IEC 60529	IP64	IP64
Poids [kg]	5.9	7.1

*Vide possible



JOINT TOURNANT

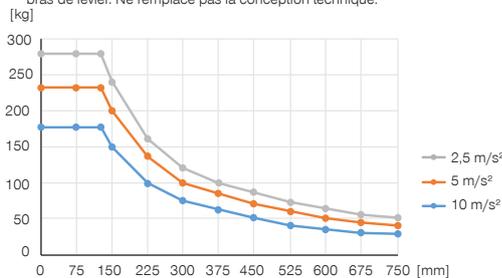
TAILLE DE FABRICATION DVR160

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



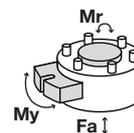
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984100209



4 [pièce]
Joint torique
COR0070150

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



ALIMENTATION EN ÉNERGIE

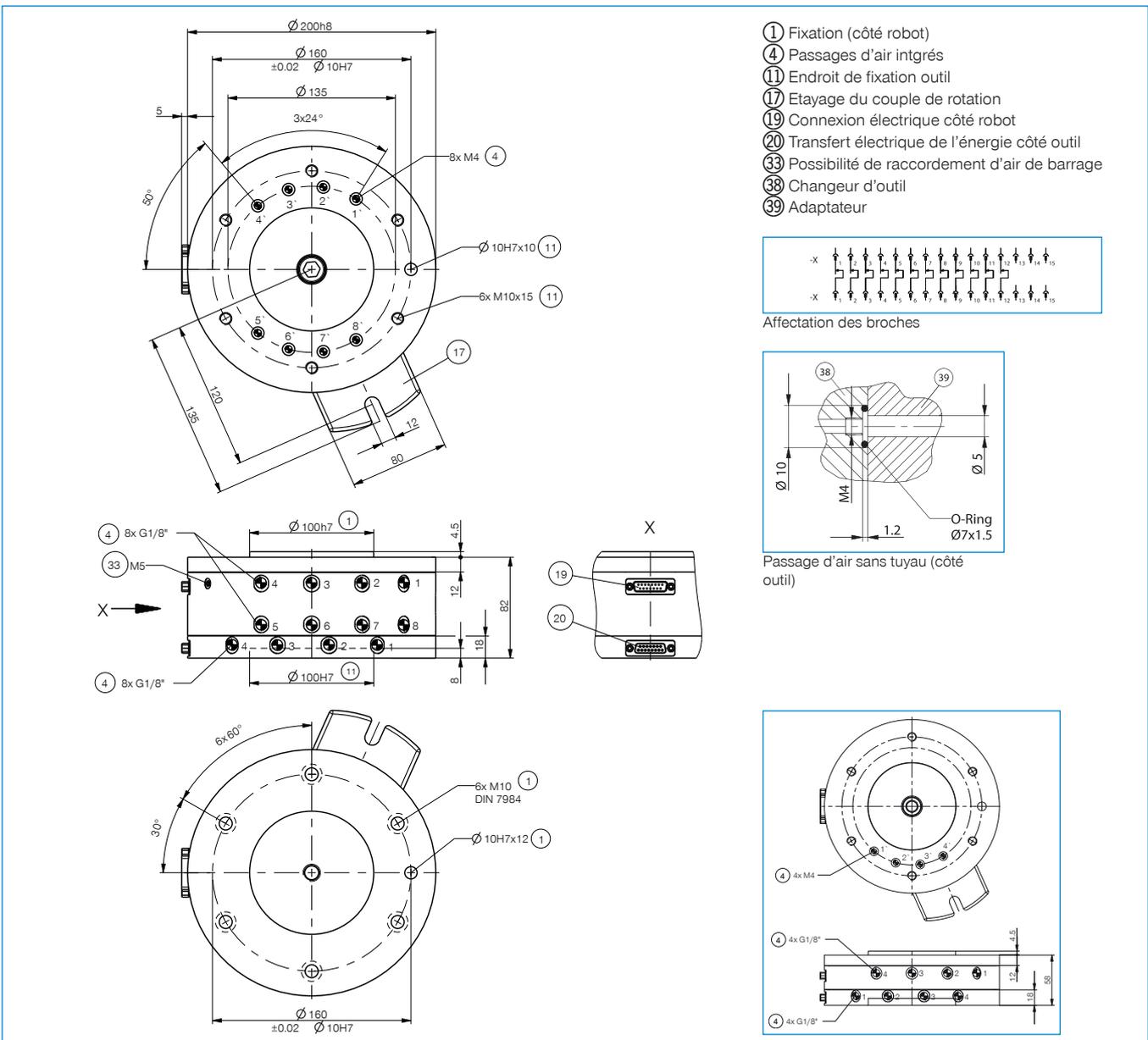


WV1-8X8
Raccord orientable

► Caractéristiques techniques

N° de commande	DVR160I4	DVR160I8
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]*	4	8
Transfert électrique de l'énergie	12 pôles	12 pôles
Intensité électrique max. [A]	6	6
Tension max. [V]	250	250
Accélération max. [m/s ²]	20	20
Vitesse de rotation maximale	100	100
Vitesse de rotation max. [°/s]	600	600
Battement radial +/- [mm]	0.05	0.05
Battement axial +/- [mm]	0.05	0.05
Couple continu [Nm]	4	5
Couple de dévissage [Nm]	5	6
Pression de service max. [bar]	10	10
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	480	580
Protection de IEC 60529	IP64	IP64
Poids [kg]	9.1	11

*Vide possible



JOINT TOURNANT

SÉRIE DVR1000

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Joint tournant avec Industrial Ethernet

L'anneau de friction intégré vous permet de transférer, pour la première fois et de manière sûre, le standard Industrial Ethernet d'avenir à votre machine

▶ Passage d'air intégré à 8 niveaux

Réduisez l'usure au minimum et éliminez les irrégularités du contour de votre faisceau de tuyaux afin d'optimiser l'utilisation de l'espace de construction de votre machine

▶ Montage sur 2 paliers

Les paliers à rouleaux intégrés garantissent une rigidité importante et vous permettent d'utiliser votre robot avec une dynamique maximale et ainsi d'augmenter vos cadences de travail

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



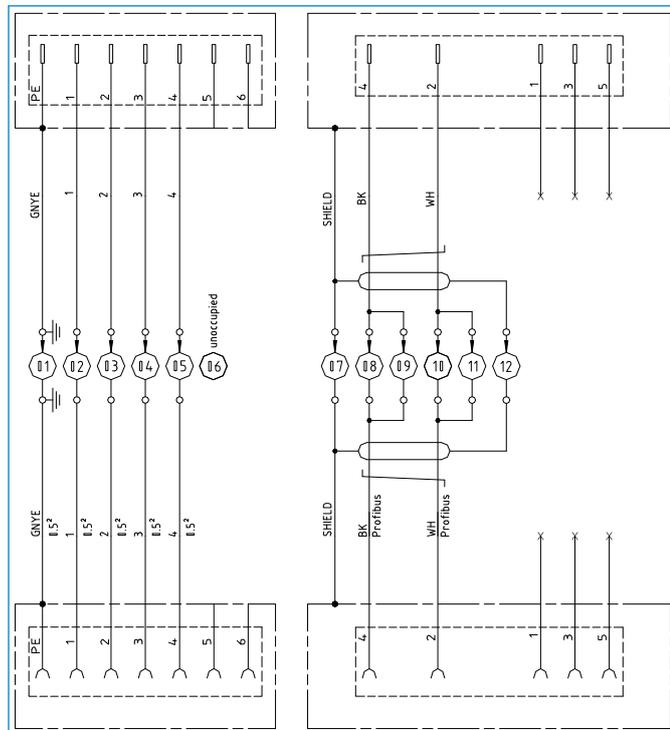
▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies. Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

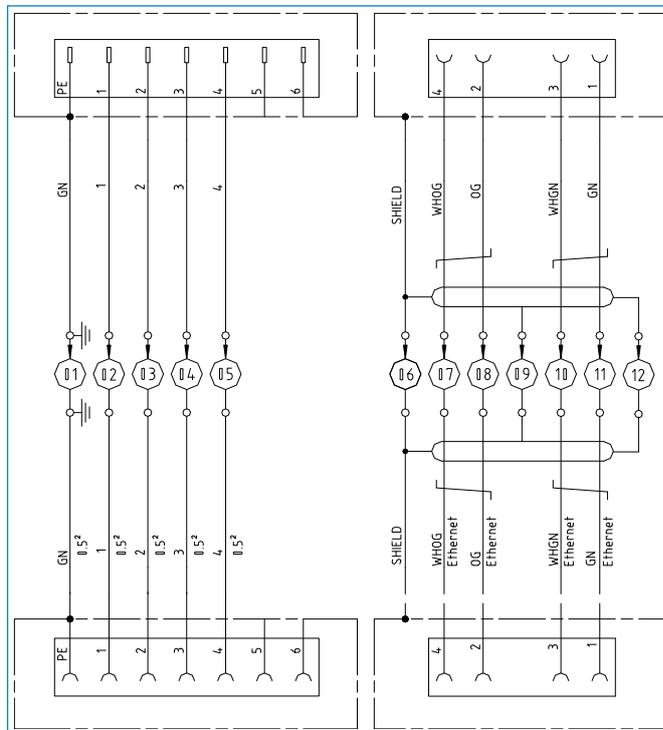
www.zimmer-group.com

SCHÉMA DE RACCORDEMENT

DVR1125PB



DVR1125PN



CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication DVR1125	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Transfert pneumatique de l'énergie	Transfert électrique de l'énergie
	TK 125	[Nombre] 8	4 pôles + PE

AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

JOINT TOURNANT

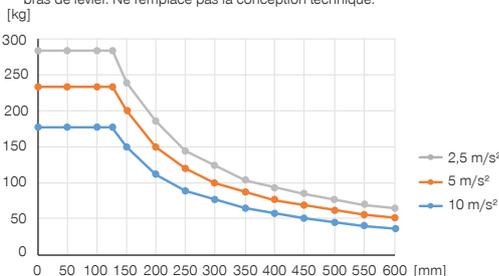
TAILLE DE FABRICATION DVR1125

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



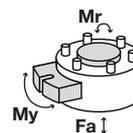
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur le joint tournant.



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

► FOURNI

6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984100209

8 [pièce]
Joint torique
COR0070150

1 [pièce]
Joint torique 145 x 2,5
COR1450250

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS

ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit

ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WV1-8X8
Raccord orientable

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS DVR1125PB

RACCORDS / AUTRES



RSTVLM17G07B-B
Connecteur rond droit - douille M17



RACCORDS / AUTRES



RSTVLM17G07S-B
Connecteur rond droit - mâle M17



► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS DVR1125PN

RACCORDS / AUTRES



CSTE01156
Connecteur droit - mâle M12



RACCORDS / AUTRES



RSTVLM17G07B-B
Connecteur rond droit - douille M17



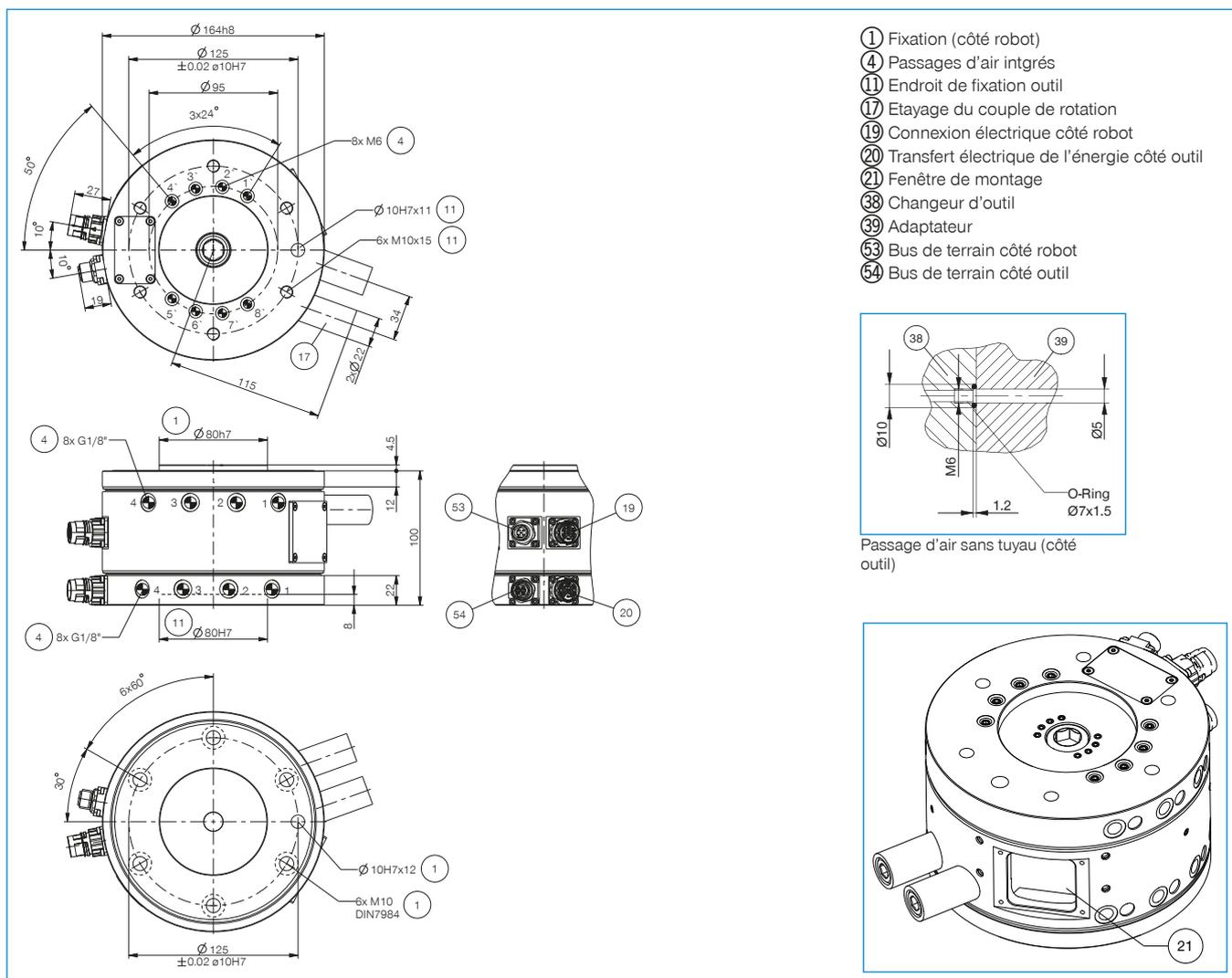
CSTE01157
Connecteur équerre - mâle M12

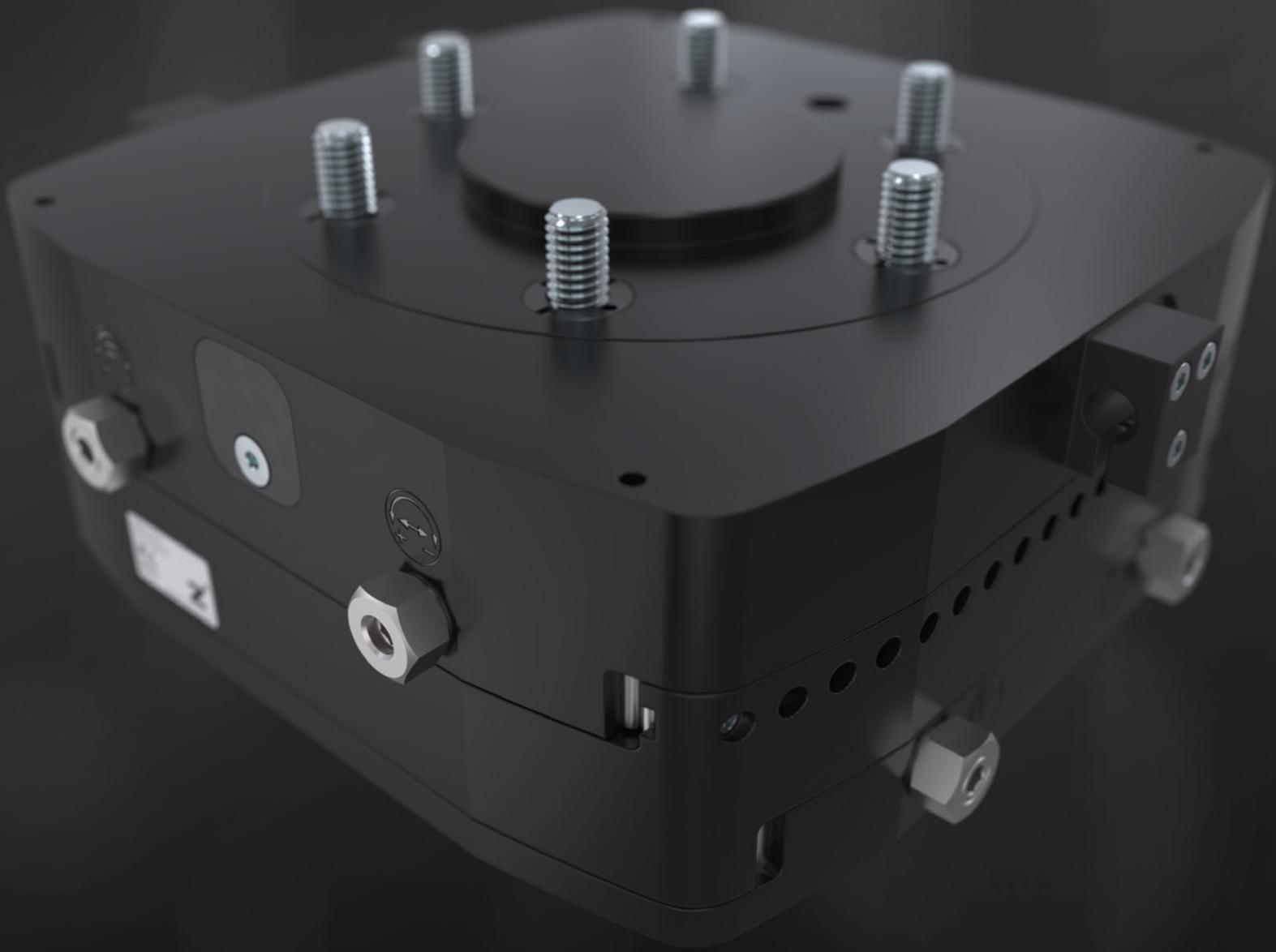


RSTVLM17G07S-B
Connecteur rond droit - mâle M17



N° de commande	► Caractéristiques techniques	
	DVR1125PB	DVR1125PN
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Transfert pneumatique de l'énergie [Nombre]	8	8
Débit par transmetteur [l/min]	290	290
Protocole de bus	Profibus	Industrial Ethernet
Taux de transfert [Mbit/s]	12	100
Raccordement du bus de terrain 53	mâle, M12, 5 broches, codage B	Prise femelle, M12, 4 pôles, codage D
Raccordement du bus de terrain 54	Prise femelle, M12, 5 pôles, codage B	Prise femelle, M12, 4 pôles, codage D
Transfert électrique de l'énergie	4 pôles + PE	4 pôles + PE
Raccordement de l'alimentation en énergie 19	mâle, M17, 7 pôles	mâle, M17, 7 pôles
Raccordement de l'alimentation en énergie 20	Douille, M17, 7 pôles	Douille, M17, 7 pôles
Intensité électrique max. [A]	9	9
Tension max. [V]	250	250
Accélération max. [m/s ²]	20	20
Vitesse de rotation maximale	100	100
Vitesse de rotation max. [°/s]	600	600
Batteement radial +/- [mm]	0.05	0.05
Batteement axial +/- [mm]	0.05	0.05
Couple continu [Nm]	4	4
Couple de dévissage [Nm]	5	5
Pression de service max. [bar]	10	10
Température de service [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	370	370
Protection de IEC 60529	IP64	IP64
Poids [kg]	8.5	8.5





ÉQUILIBRAGES D'AXE

APERÇU DES SÉRIES



7

ÉQUILIBRAGES D'AXE

102 - 161

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

7

Aperçu des séries / Équilibrages d'axe

ÉQUILIBRAGES D'AXE

SÉRIE FGR

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ **Processus d'assemblage flexible**

Exécutez des processus d'assemblage très délicats en très peu de temps et de manière flexible

▶ **Vérin pneumatique à simple effet**

Pour une commande simple et des frais de raccordement réduits

▶ **Fixation centrée et excentrée possible**

Pour un déroulement optimal du processus, vous pouvez, selon les exigences, bloquer ou verrouiller de manière centralisée la position d'équilibrage

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



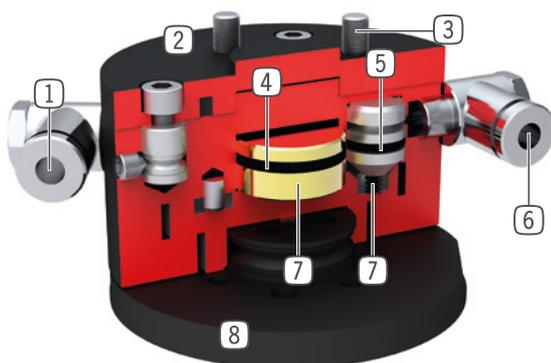
▶ **Nos produits aiment les défis !**

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies.

Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Alimentation d'énergie**
- Centrale
- ② **Boîtier robuste et léger**
- Alliage aluminium anodisé
- ③ **Bride de connexion au robot**
- diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ④ **Entraînement du bridage excentrique**
- vérin pneumatique simple effet avec rondelle de frottement
- ⑤ **Entraînement centrage**
- Par trois vérins pneumatiques coniques disposés à 120°
- ⑥ **Alimentation d'énergie**
- bridage excentrique
- ⑦ **Transmission de force**
- direct et précis par cône et rondelle de frottement
- ⑧ **Compliance**
- compensation des alignements d'axes sans efforts mécaniques
- accepte jusqu'à +/- 4m/m de déport en X- et Y

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Force de maintien centrée	Force de maintien excentrée
		[N]	[N]
FGR1040	TK 40	120	50
FGR1050	TK 50	250	140

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

ÉQUILIBRAGES D'AXE

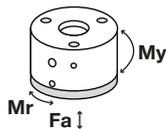
TAILLE DE FABRICATION FGR1040

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



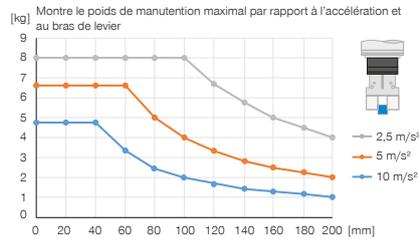
► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques

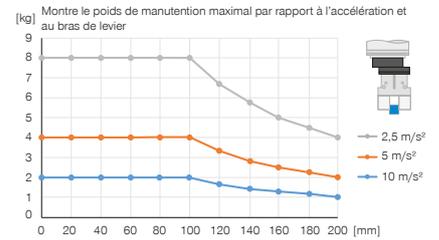


Mr [Nm]	5
My [Nm]	10
Fa [N]	1000

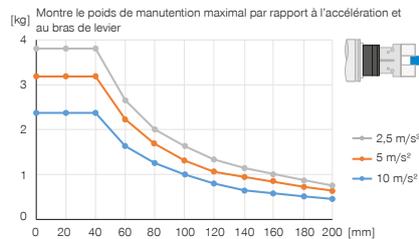
► Structure verticale avec force de maintien centrée



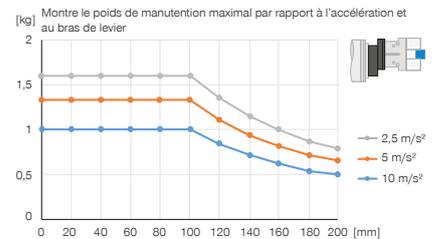
► Structure verticale avec force de maintien décentrée



► Structure horizontale avec force de maintien centrée



► Structure horizontale avec force de maintien décentrée



► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060129

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit

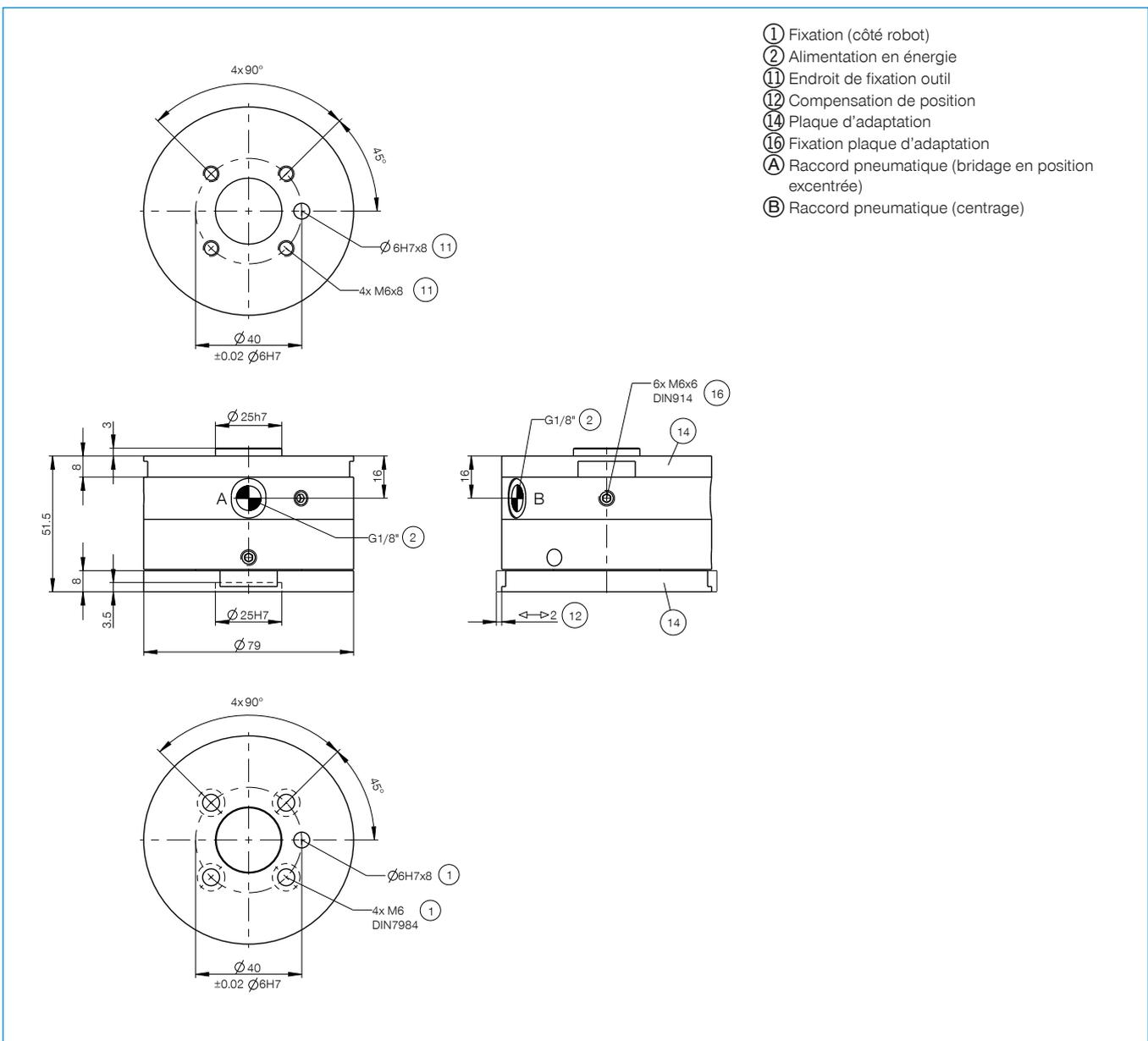


ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WV1-8X8
Raccord orientable

N° de commande	Caractéristiques techniques
	FGR1040
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Déviation horizontale +/- [mm]	2
Angle de torsion max. [°]	12
Force de maintien centrée [N]	120
Force de maintien excentrée [N]	50
Pression de service [bar]	4 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	0.84



ÉQUILIBRAGES D'AXE

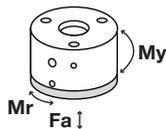
TAILLE DE FABRICATION FGR1050

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



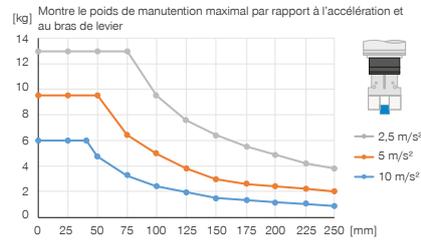
► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques

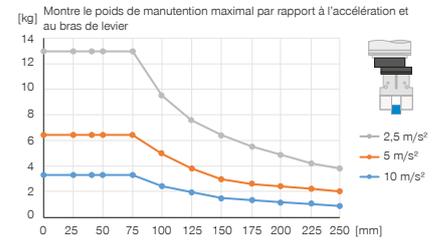


Mr [Nm]	6
My [Nm]	13
Fa [N]	1000

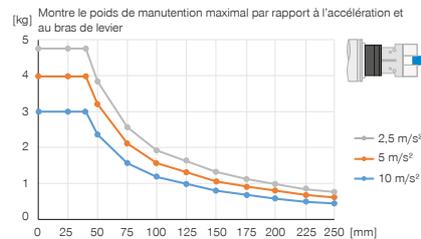
► Structure verticale avec force de maintien centrée



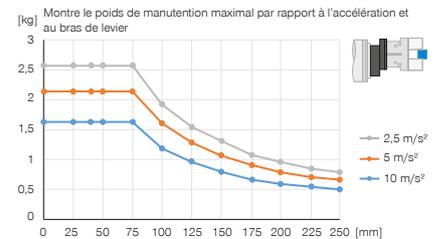
► Structure verticale avec force de maintien décentrée



► Structure horizontale avec force de maintien centrée



► Structure horizontale avec force de maintien décentrée



► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912060149

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit

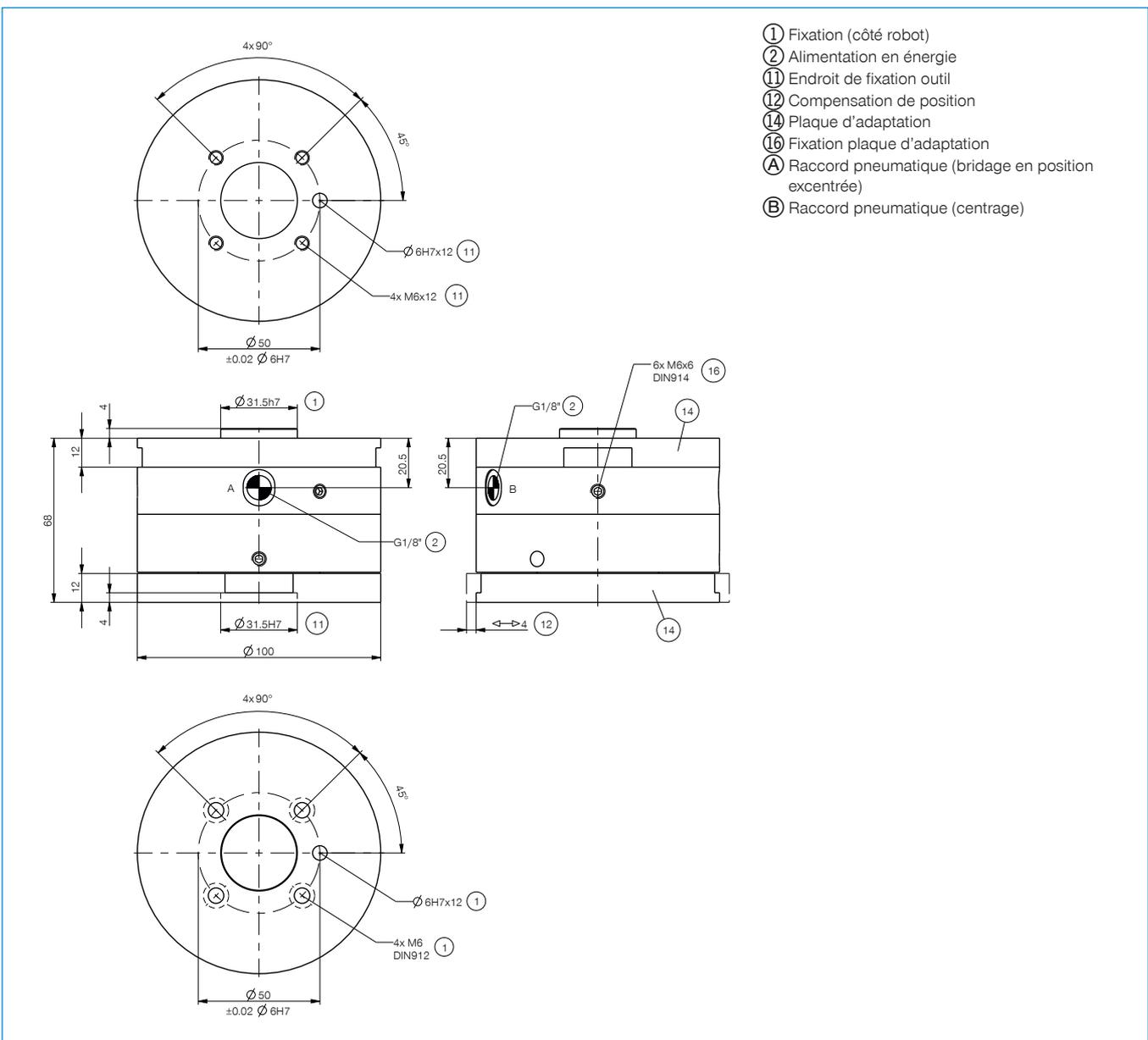


ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WV1-8X8
Raccord orientable

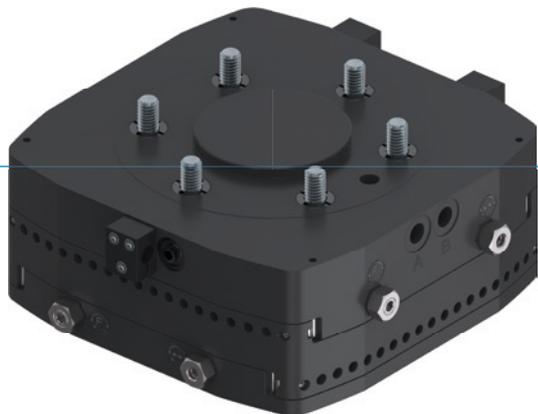
N° de commande	Caractéristiques techniques
	FGR1050
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Déviation horizontale +/- [mm]	4
Angle de torsion max. [°]	9
Force de maintien centrée [N]	250
Force de maintien excentrée [N]	140
Pression de service [bar]	4 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	1.8



ÉQUILIBRAGES D'AXE

SÉRIE XYR1000

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Force de compensation et course réglables

Les vis de réglage vous permettent d'ajuster de manière très rapide et optimale les propriétés du dispositif d'équilibrage à votre application

▶ Construction plate

Ce type de construction réduit au minimum la charge de couple pour votre robot et permet l'utilisation d'outils de plus petite taille et moins chers

▶ Fixation centrée et excentrée possible

Selon les exigences, vous pouvez bloquer ou verrouiller de manière centralisée la position d'équilibrage. Une aide pour des processus optimaux

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION

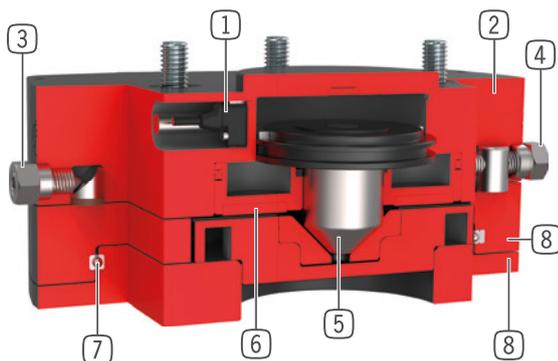


▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies. Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Détection du piston**
 - par capteur magnétique
 - disponible en accessoire
- ② **Boîtier robuste et léger**
 - Alliage aluminium anodisé
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
 - gconstruction compacte
- ③ **Force d'équilibrage**
 - réglage par vis de réglage
- ④ **Réglage de la course**
 - réglable en continu (taille de fabrication 1063)
- ⑤ **Verrouillage**
 - central par piston conique
- ⑥ **Verrouillage excentré**
 - par piston pneumatique et surface de friction
- ⑦ **Guidage linéaire**
 - pour la reprise des forces et moments
- ⑧ **Plaque d'équilibrage**
 - pour l'équilibrage des positions sur X et Y

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Course plan X/Y +/-	Force de maintien centrée	Force de maintien excentrée
		[mm]	[N]	[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

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

ÉQUILIBRAGES D'AXE

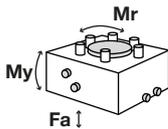
TAILLE DE FABRICATION XYR1040

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



► Forces et couples

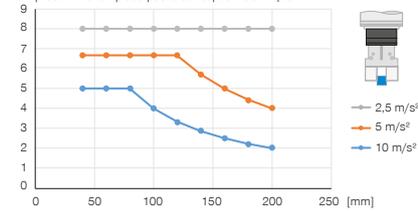
Affichage des forces et couples statiques



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

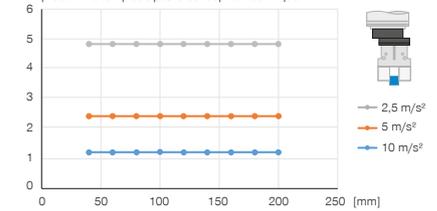
► Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



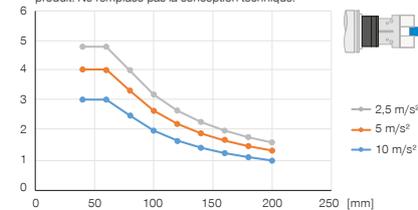
► Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



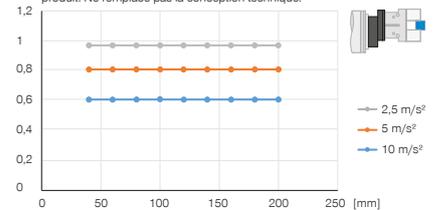
► Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



► Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060149

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable

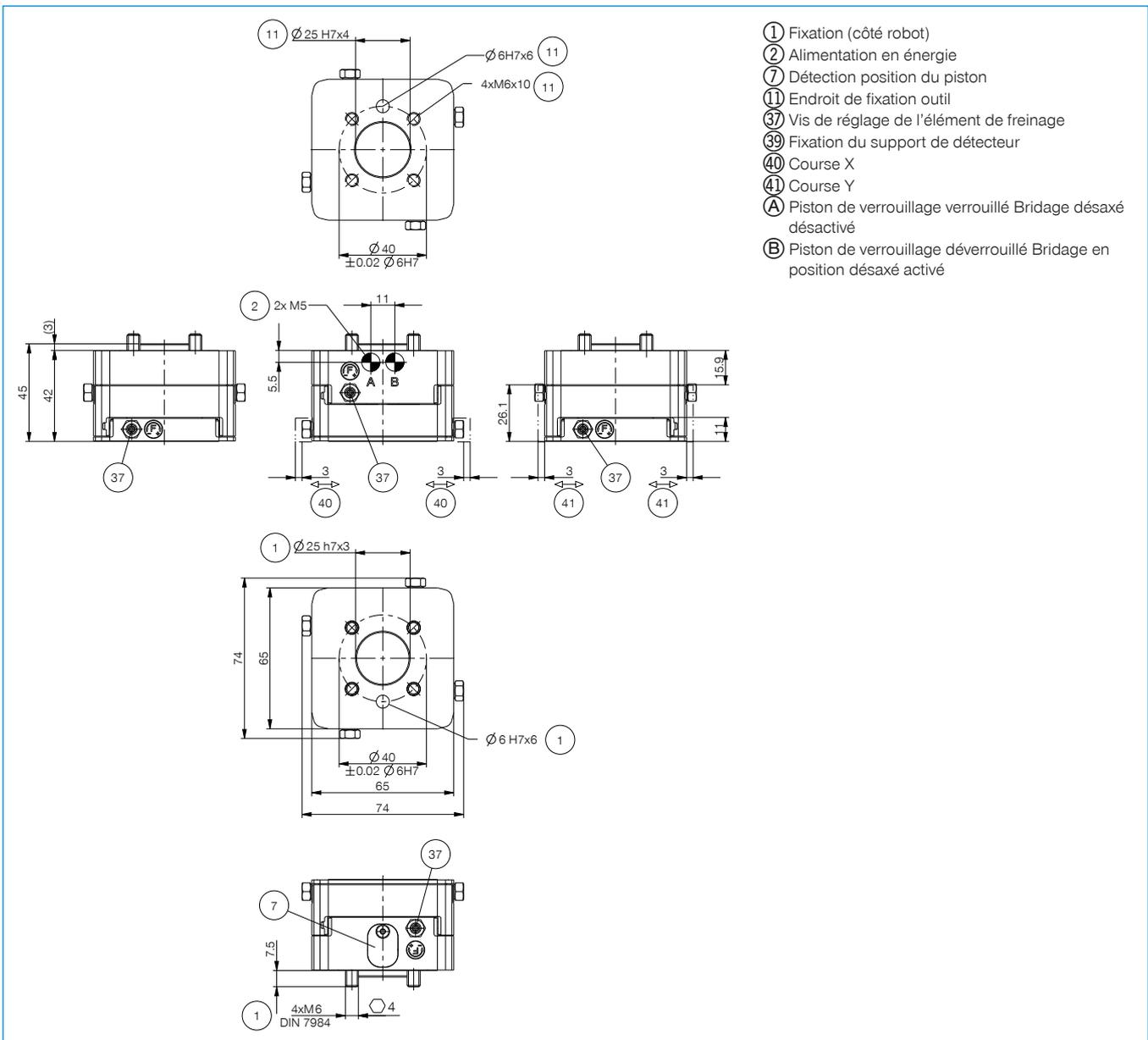


CAPTEURS



ZUB109817
Détection pos. piston

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1040-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Course plan X/Y +/- [mm]	3
Force de maintien centrée [N]	150
Force de maintien excentrée [N]	30
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	6
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	3
Moment d'inertie [kgcm²]	3.4
Poids [kg]	0.5



ÉQUILIBRAGES D'AXE

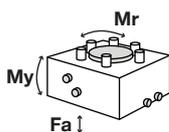
TAILLE DE FABRICATION XYR1050

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Forces et couples

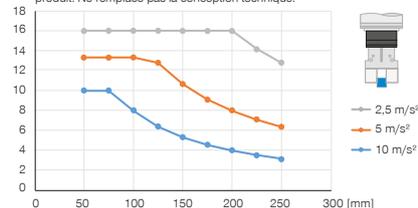
Affichage des forces et couples statiques



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

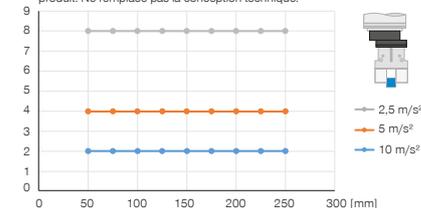
Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



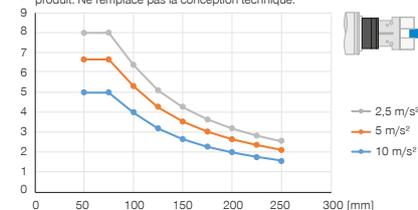
Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



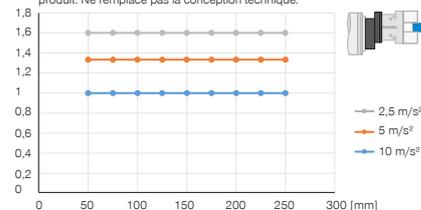
Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060149

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable

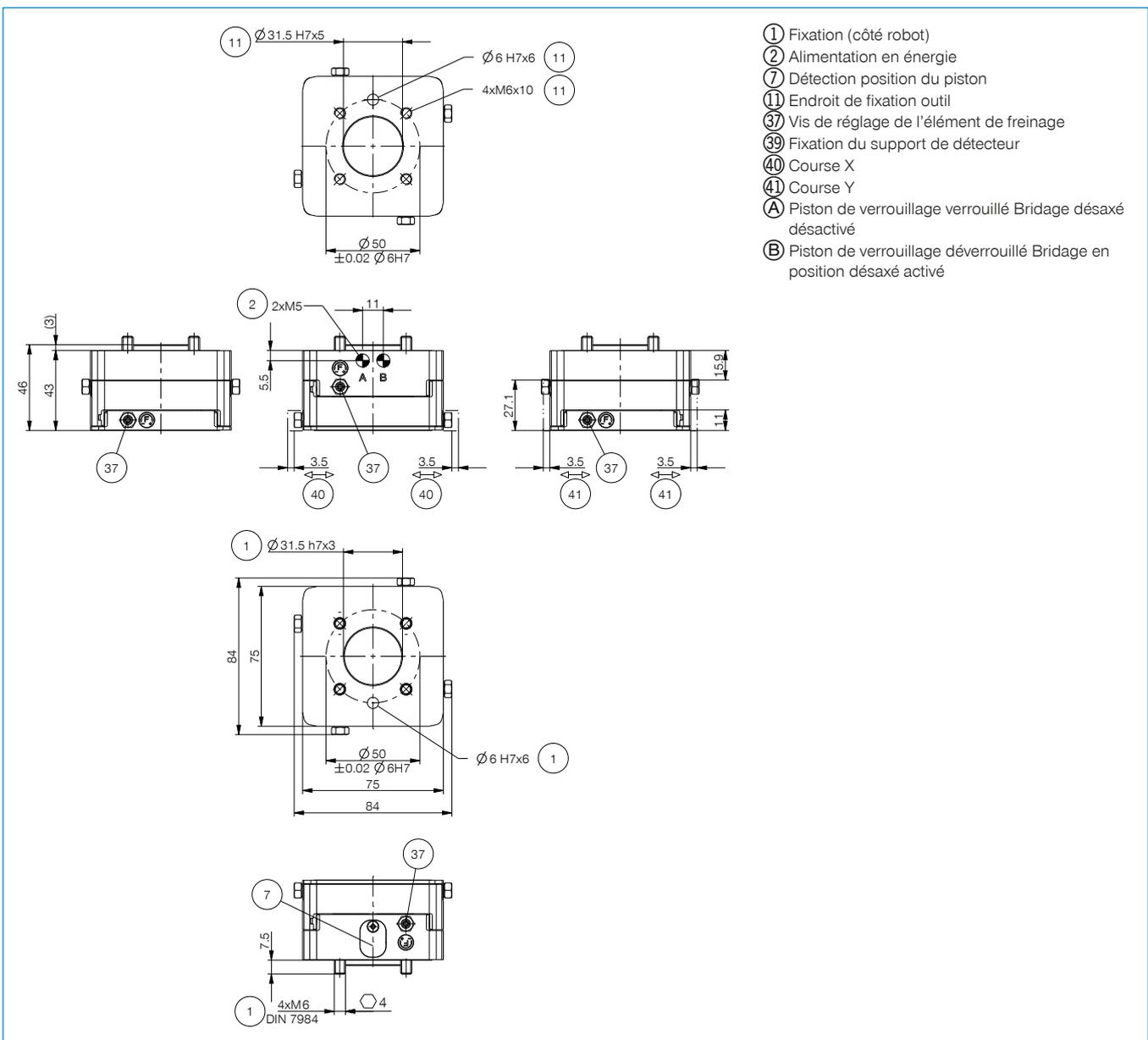


CAPTEURS



ZUB109835
Détection pos. piston

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1050-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Course plan X/Y +/- [mm]	3.5
Force de maintien centrée [N]	250
Force de maintien excentrée [N]	50
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	8
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	4
Moment d'inertie [kgcm²]	6.2
Poids [kg]	0.66



ÉQUILIBRAGES D'AXE

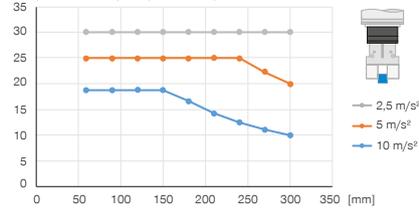
TAILLE DE FABRICATION XYR1063

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



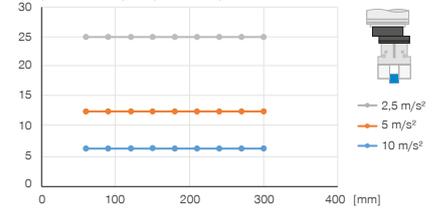
Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



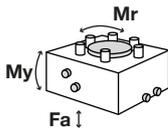
Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

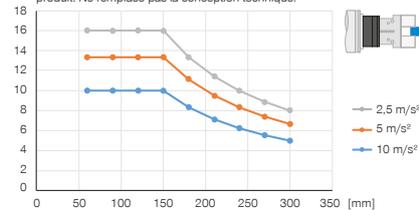
Affichage des forces et couples statiques



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

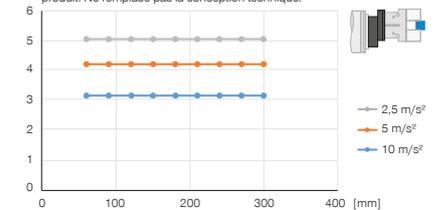
Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



FOURNI



3 [pièce]
Support détecteur
KB8K



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060149

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



CAPTEURS



NJ8-E2
Détecteur de proximité inductif - Câble 5 m



NJ8-E2S
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



CAPTEURS

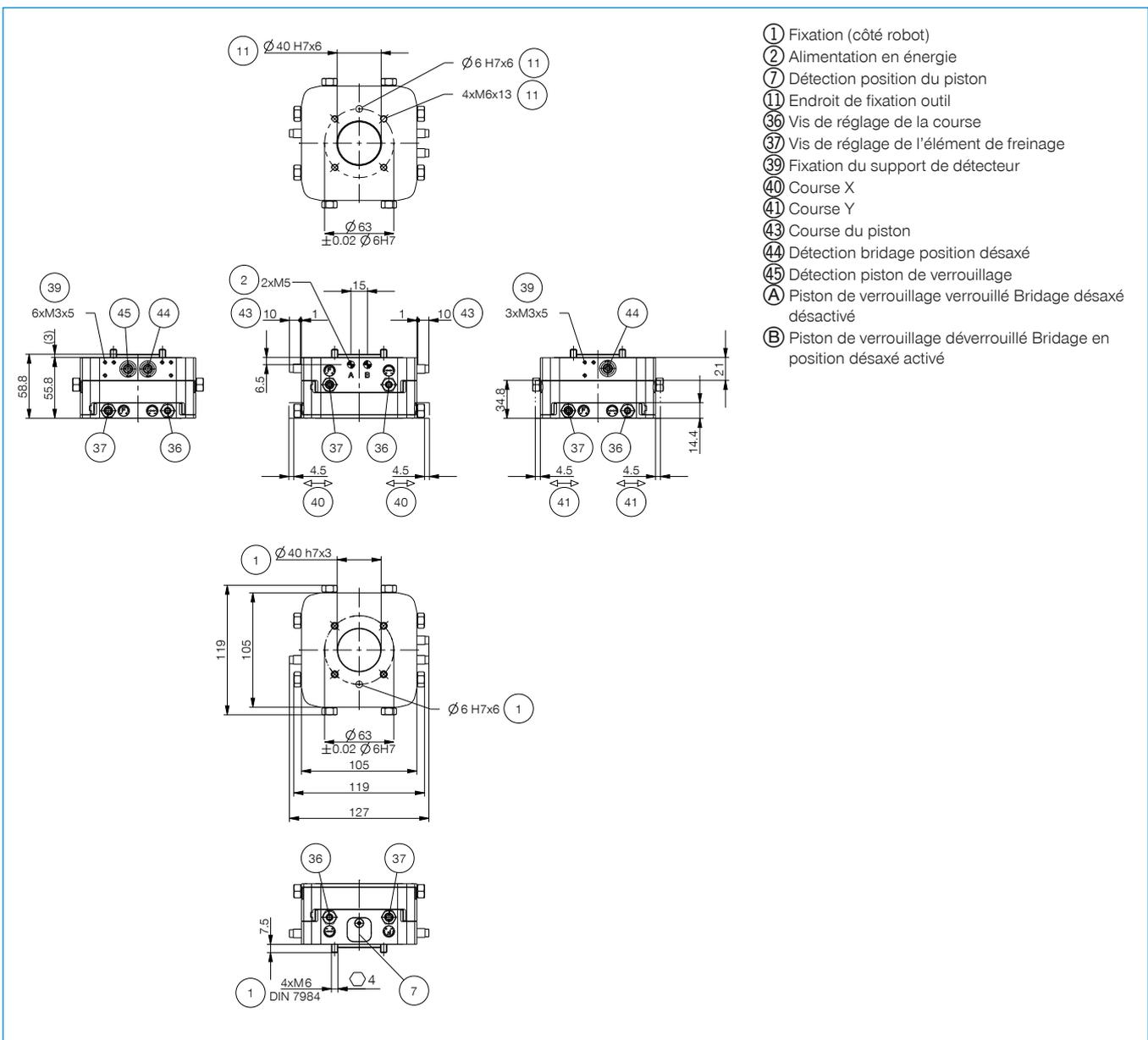


KHA1000-8
Variante de détection



ZUB109833
Détection pos. piston

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1063-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63
Course plan X/Y +/- [mm]	4.5
Force de maintien centrée [N]	400
Force de maintien excentrée [N]	125
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	16
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	9
Moment d'inertie [kgcm²]	32.8
Poids [kg]	1.7



ÉQUILIBRAGES D'AXE

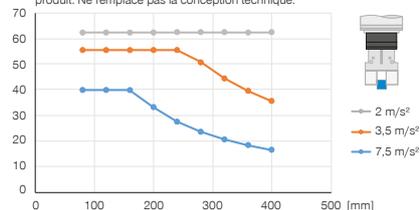
TAILLE DE FABRICATION XYR1080

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



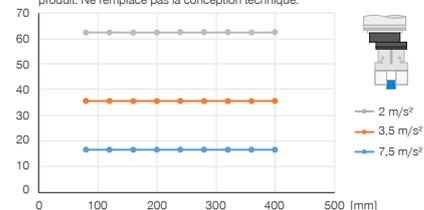
Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



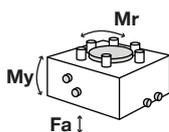
Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

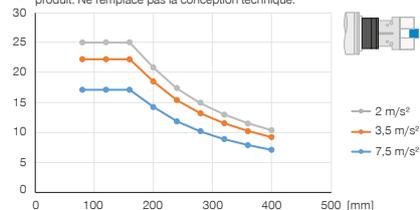
Affichage des forces et couples statiques



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

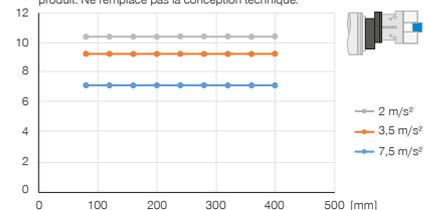
Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



FOURNI



3 [pièce]
Support détecteur
KB8K



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984080229

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



NJ8-E2
Détecteur de proximité inductif - Câble 5 m



NJ8-E2S
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



CAPTEURS

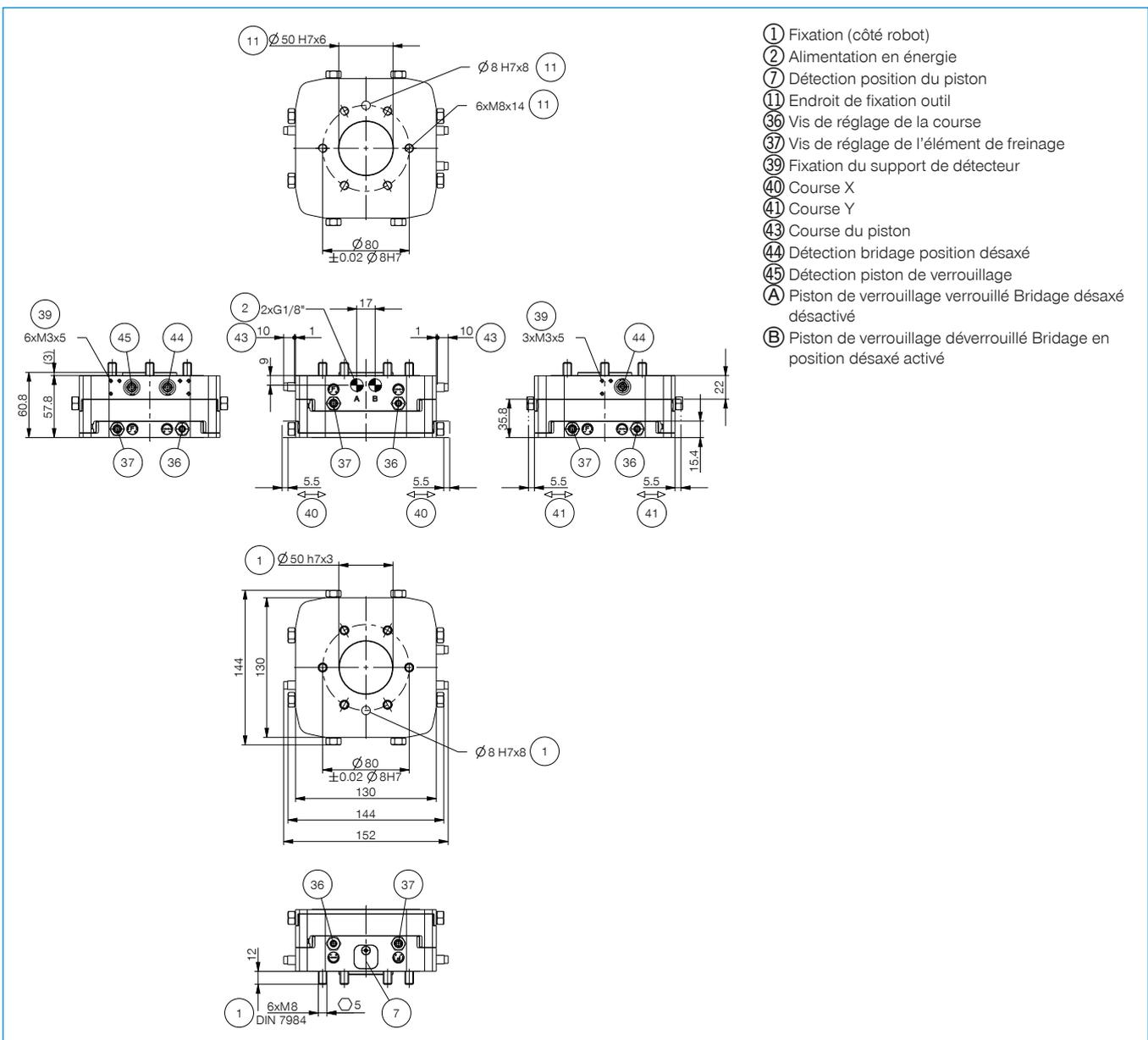


KHA1000-8
Variante de détection



ZUB109831
Détection pos. piston

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1080-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80
Course plan X/Y +/- [mm]	5.5
Force de maintien centrée [N]	600
Force de maintien excentrée [N]	250
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	36
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	21
Moment d'inertie [kgcm²]	73.9
Poids [kg]	2.7



ÉQUILIBRAGES D'AXE

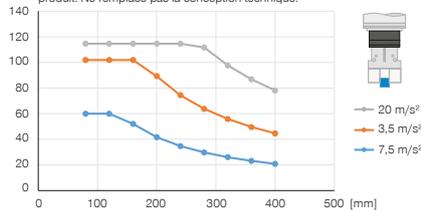
TAILLE DE FABRICATION XYR1100

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



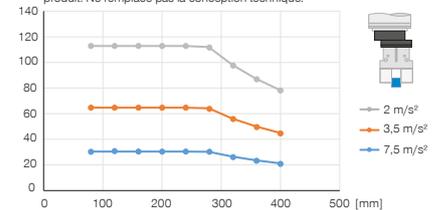
Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



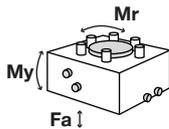
Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

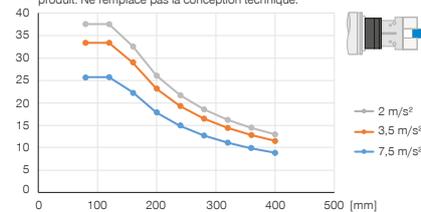
Affichage des forces et couples statiques



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

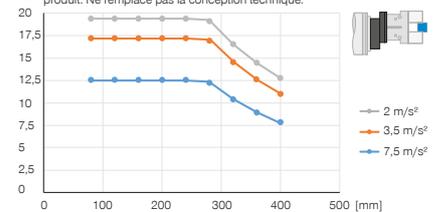
Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



FOURNI



3 [pièce]
Support détecteur
KB8K



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984080229

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



NJ8-E2
Détecteur de proximité inductif - Câble 5 m



NJ8-E2S
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



CAPTEURS

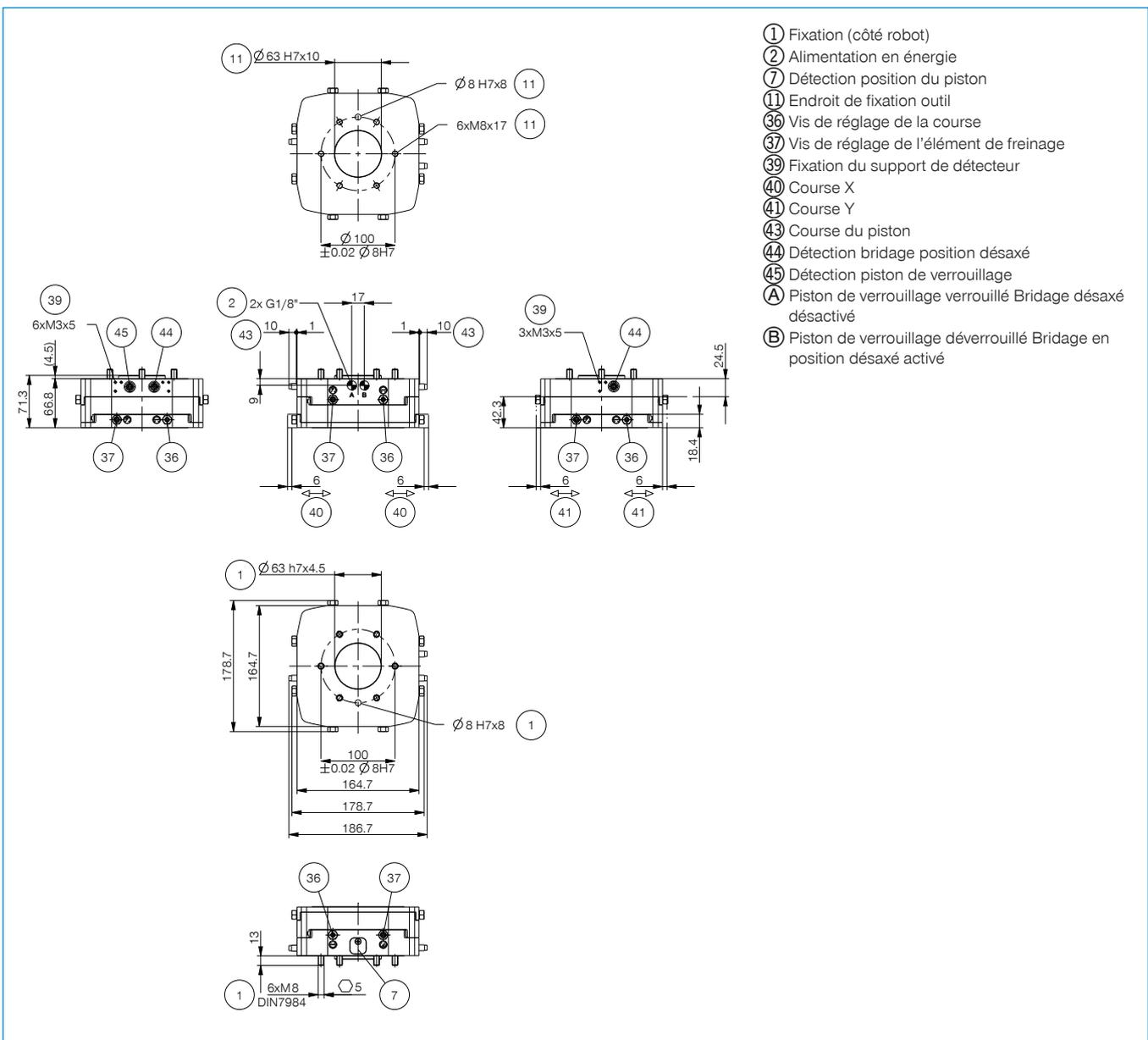


KHA1000-8
Variante de détection



ZUB109829
Détection pos. piston

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1100-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 100
Course plan X/Y +/- [mm]	6.0
Force de maintien centrée [N]	900
Force de maintien excentrée [N]	450
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	65
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	42
Moment d'inertie [kgcm²]	204.0
Poids [kg]	4.6



ÉQUILIBRAGES D'AXE

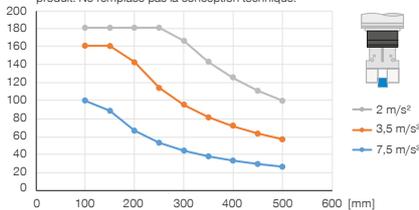
TAILLE DE FABRICATION XYR1125

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



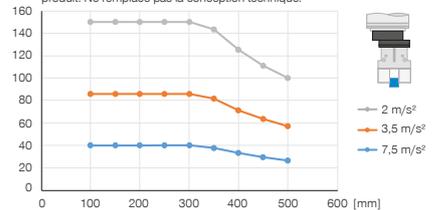
Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



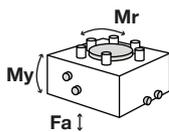
Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

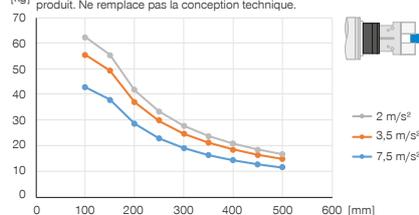
Affichage des forces et couples statiques



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

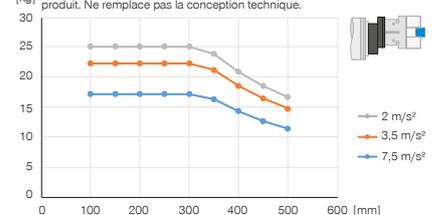
Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



FOURNI



3 [pièce]
Support détecteur
KB8K



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984100309

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



NJ8-E2
Détecteur de proximité inductif - Câble 5 m



NJ8-E2S
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



CAPTEURS

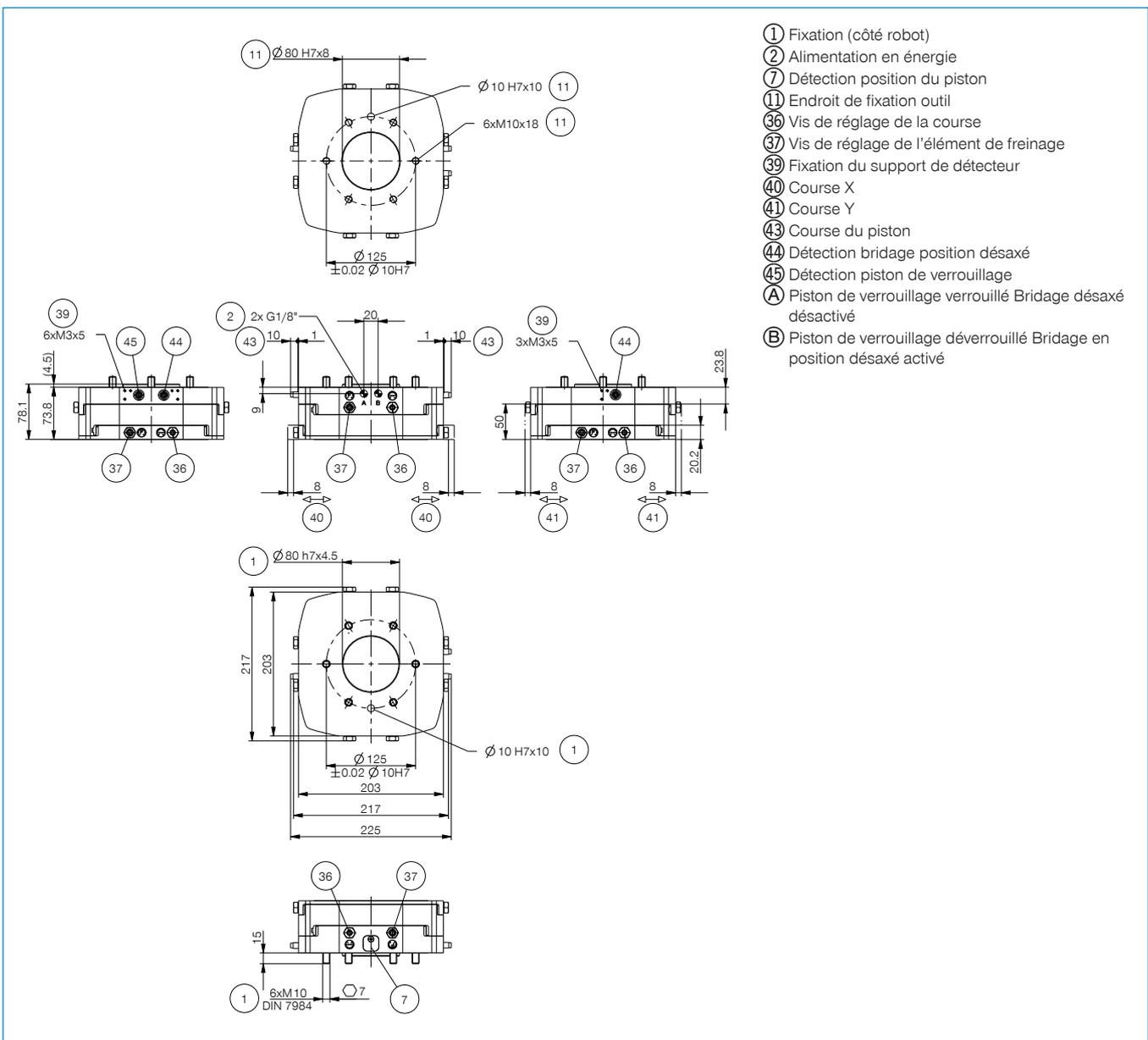


KHA1000-8
Variante de détection



ZUB109826
Détection pos. piston

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1125-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 125
Course plan X/Y +/- [mm]	8.0
Force de maintien centrée [N]	1500
Force de maintien excentrée [N]	600
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	113
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	64
Moment d'inertie [kgcm²]	506.0
Poids [kg]	7.9



ÉQUILIBRAGES D'AXE

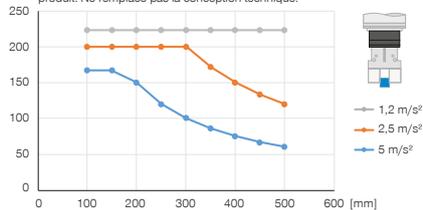
TAILLE DE FABRICATION XYR1160

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



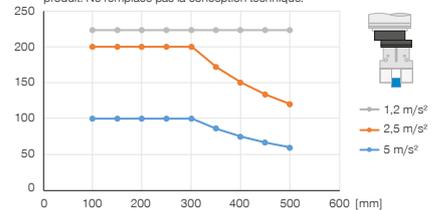
Structure verticale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



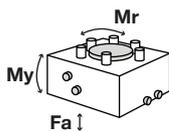
Structure verticale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

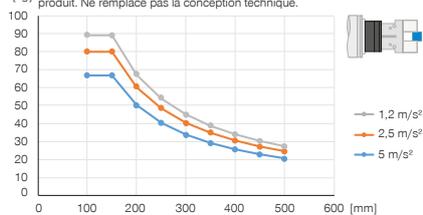
Affichage des forces et couples statiques



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

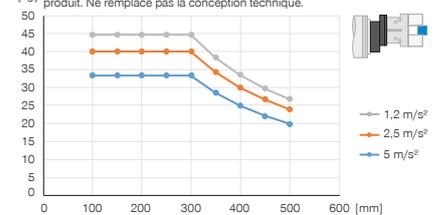
Structure horizontale avec force de maintien centrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



Structure horizontale avec force de maintien décentrée

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et du bras de levier en cas de montage centré sous le produit. Ne remplace pas la conception technique.



FOURNI



3 [pièce]
Support détecteur
KB8K



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984100309

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



NJ8-E2
Détecteur de proximité inductif - Câble 5 m



NJ8-E2S
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



CAPTEURS

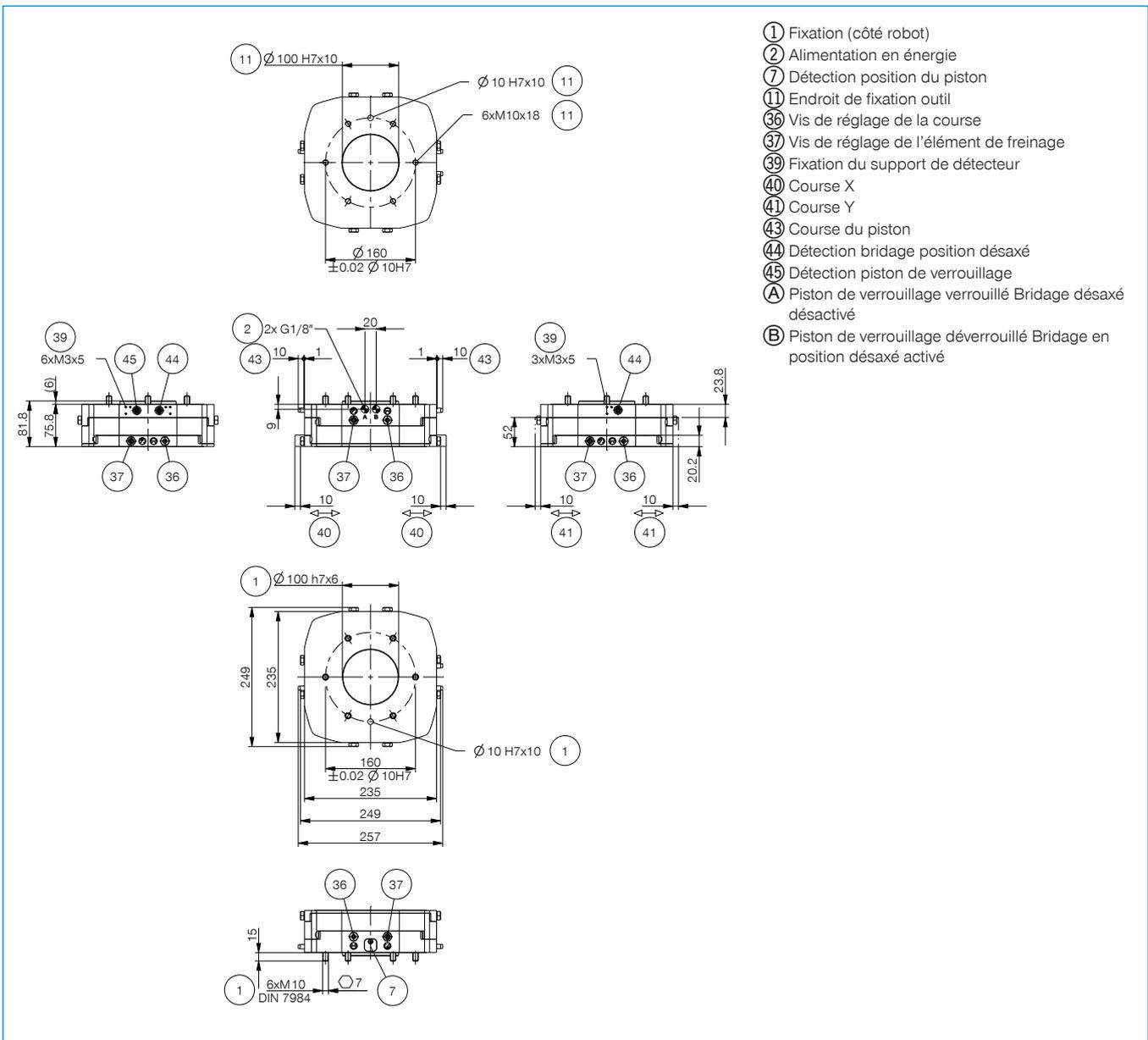


KHA1000-8
Variante de détection



ZUB109824
Détection pos. piston

Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1160-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 160
Course plan X/Y +/- [mm]	10.0
Force de maintien centrée [N]	2000
Force de maintien excentrée [N]	1000
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	189
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	111
Moment d'inertie [kgcm²]	891.0
Poids [kg]	10



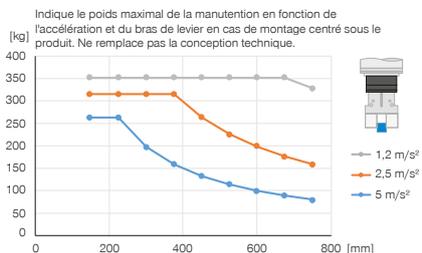
ÉQUILIBRAGES D'AXE

TAILLE DE FABRICATION XYR1200

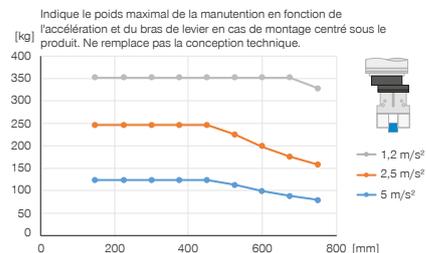
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Structure verticale avec force de maintien centrée

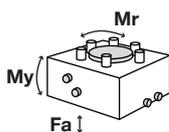


Structure verticale avec force de maintien décentrée



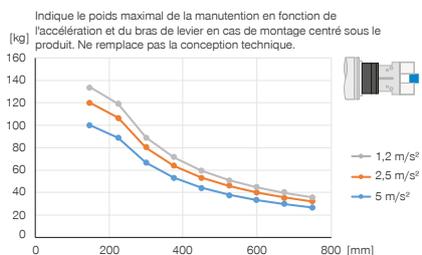
Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques

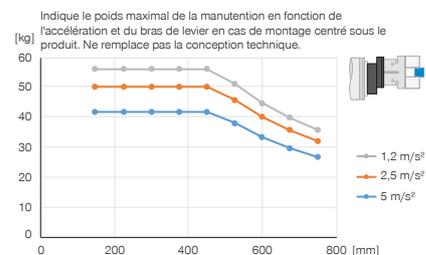


Mr [Nm]	600
My [Nm]	600
Fa [N]	8000

Structure horizontale avec force de maintien centrée



Structure horizontale avec force de maintien décentrée



FOURNI



3 [pièce]
Support détecteur
KB8K



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984120309

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



CAPTEURS



NJ8-E2
Détecteur de proximité inductif - Câble 5 m



NJ8-E2S
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8



CAPTEURS

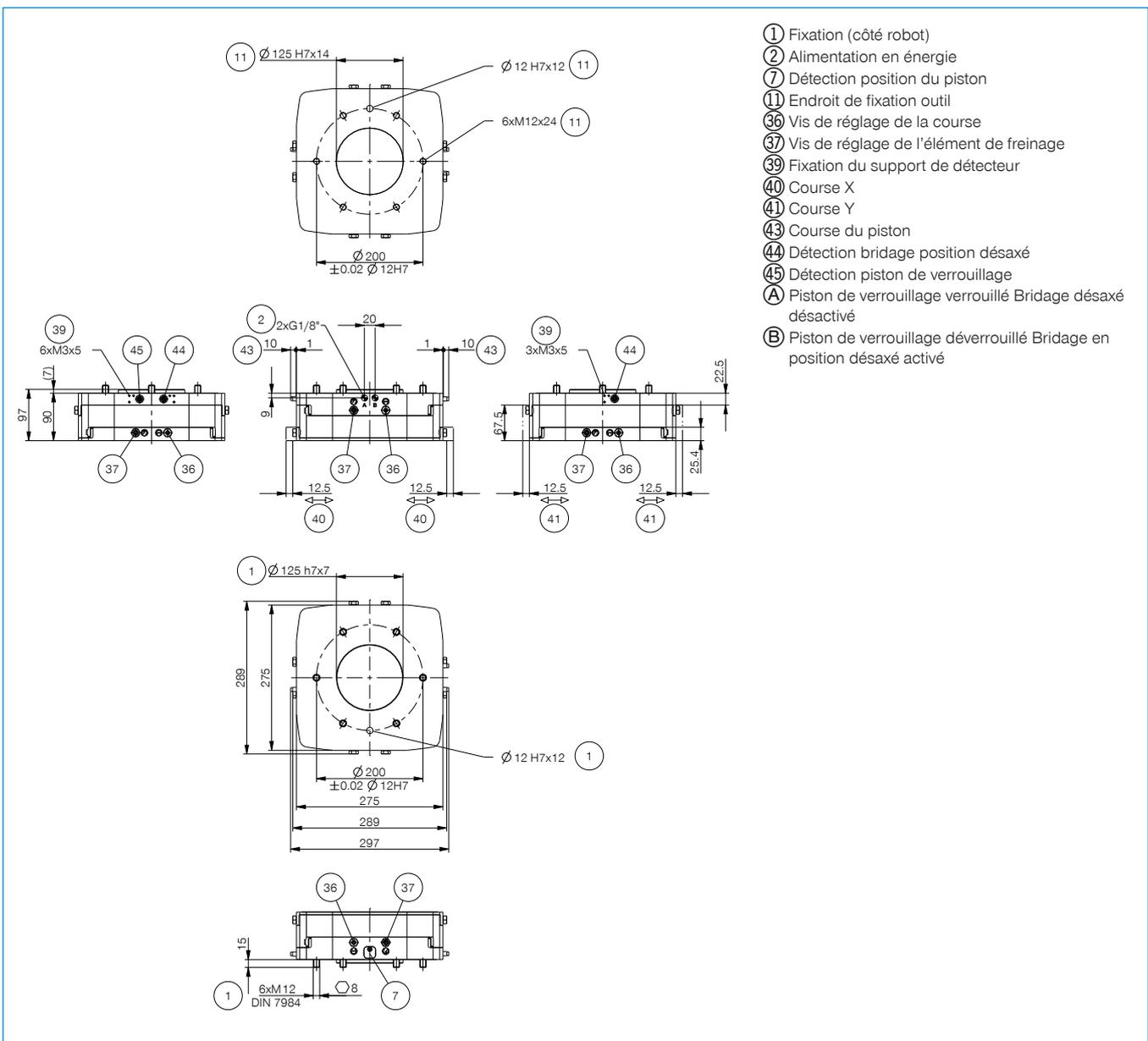


KHA1000-8
Variante de détection



ZUB109821
Détection pos. piston

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	XYR1200-B
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 200
Course plan X/Y +/- [mm]	12.5
Force de maintien centrée [N]	3000
Force de maintien excentrée [N]	1250
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle centré [cm³]	323
Volume du vérin par cycle décentré [cm³]	173
Moment d'inertie [kgcm²]	2217.0
Poids [kg]	18



ÉQUILIBRAGES D'AXE

SÉRIE ZR1000

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Sensibilité de déclenchement réglable

En contrôlant la pression de l'air, vous pouvez adapter la sensibilité de manière optimale à votre application.

▶ Capteurs intégrés

En cas de déviation dans la direction Z, le capteur disponible en option envoie deux signaux enregistrables à la commande.

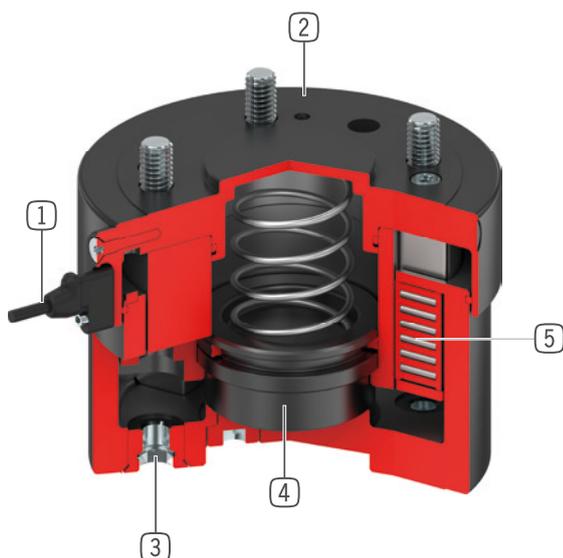
▶ Verrouillage pneumatique

Après actionnement pneumatique, la compensation d'axe est verrouillée en position finale définie et peut supporter des charges dynamiques élevées.

▶ CARACTÉRISTIQUES DE LA SÉRIE

Taille de fabrication	Version
ZR1XXX	-A
 1 million de cycles sans maintenance (max.)	●
 Capteur magnétique	●
 Protection contre la corrosion	●
 Joint air de barrage	●
 IP 40	●

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Détection du piston**
 - par capteur magnétique
 - disponible en option comme accessoire
- ② **Boîtier robuste et léger**
 - Alliage aluminium anodisé
 - gconstruction compacte
 - IP40 Classe de protection en standard
- ③ **Bride de raccordement**
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ④ **Verrouillage**
 - vérin simple effet pneumatique
 - avec ressort intégré
 - verrouille l'axe Z
- ⑤ **Guidage linéaire**
 - pour la reprise des forces et moments
 - Le guidage acier/acier est synonyme de précision durable

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Course dans l'axe Z	Force de maintien	Poids
		[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

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

ÉQUILIBRAGES D'AXE

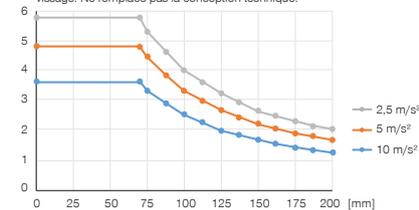
TAILLE DE FABRICATION ZR1040

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et de la distance du centre de gravité par rapport au centre de la surface de vissage. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

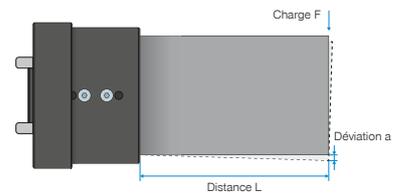
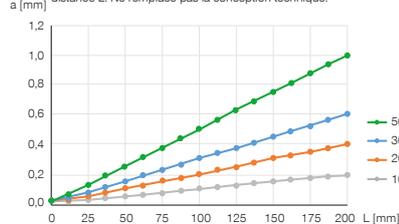
Affichage des forces et couples maximaux



	pression	hors pression
Mr [Nm]	20	20
My [Nm]	10	5
Fa [N]	250	250

Position de montage variable

Indique la déviation maximale a en fonction de la charge F et de la distance L. Ne remplace pas la conception technique.



Déviation

FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000035

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

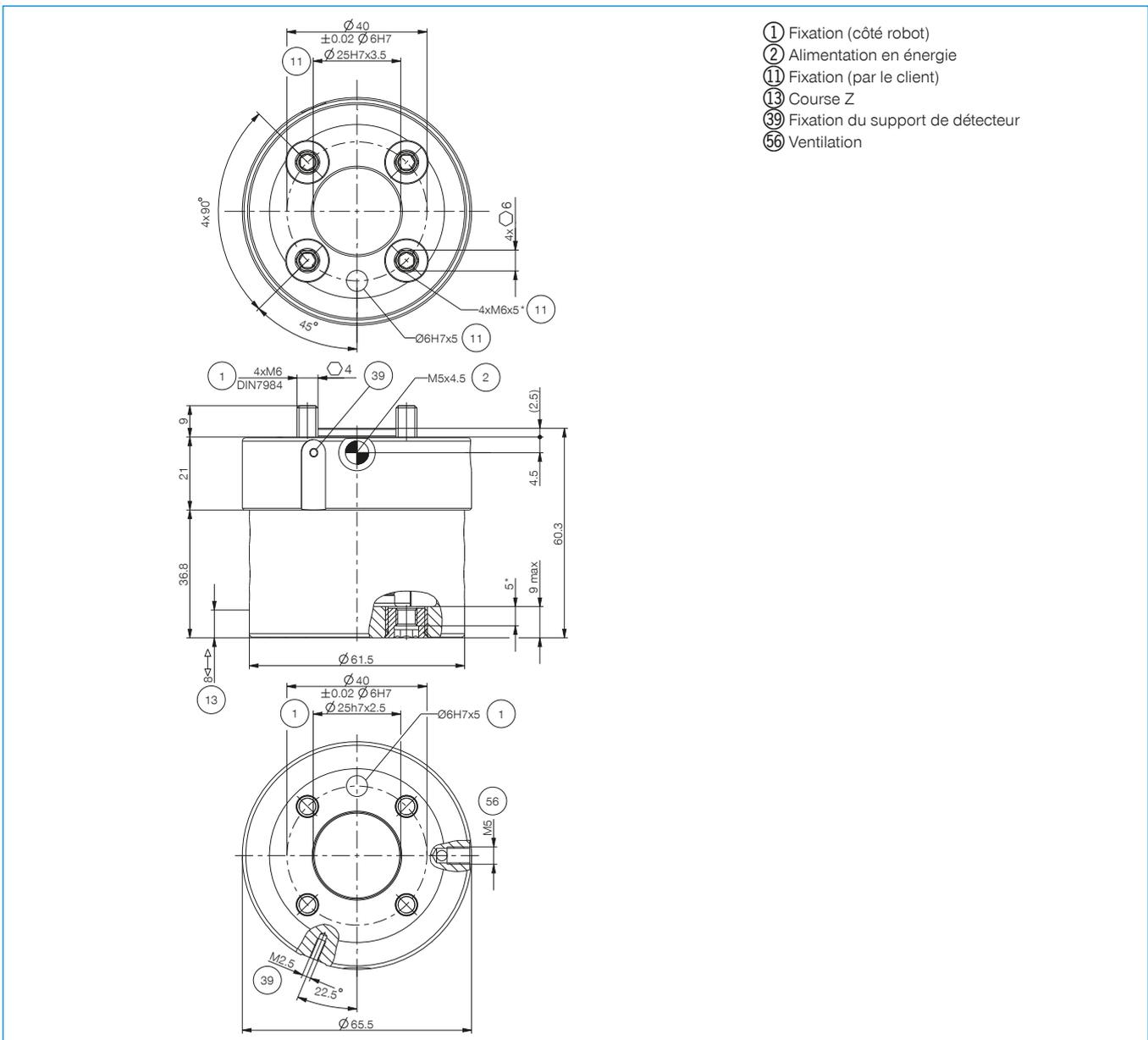


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1040-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Course dans l'axe Z [mm]	8
Force de maintien [N]	250
Force du ressort [N]	22 ... 29
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	11
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	4
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.52



ÉQUILIBRAGES D'AXE

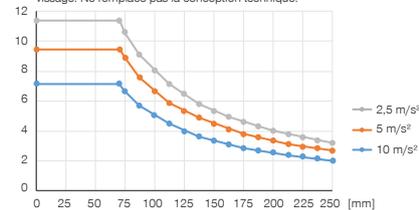
TAILLE DE FABRICATION ZR1050

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et de la distance du centre de gravité par rapport au centre de la surface de vissage. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

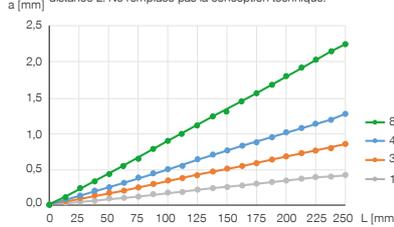
Affichage des forces et couples maximaux



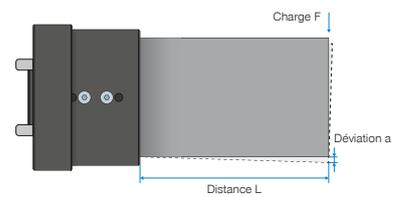
	pression	hors pression
Mr [Nm]	40	40
My [Nm]	20	10
Fa [N]	500	500

Position de montage variable

Indique la déviation maximale a en fonction de la charge F et de la distance L. Ne remplace pas la conception technique.



Déviation



FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000035

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

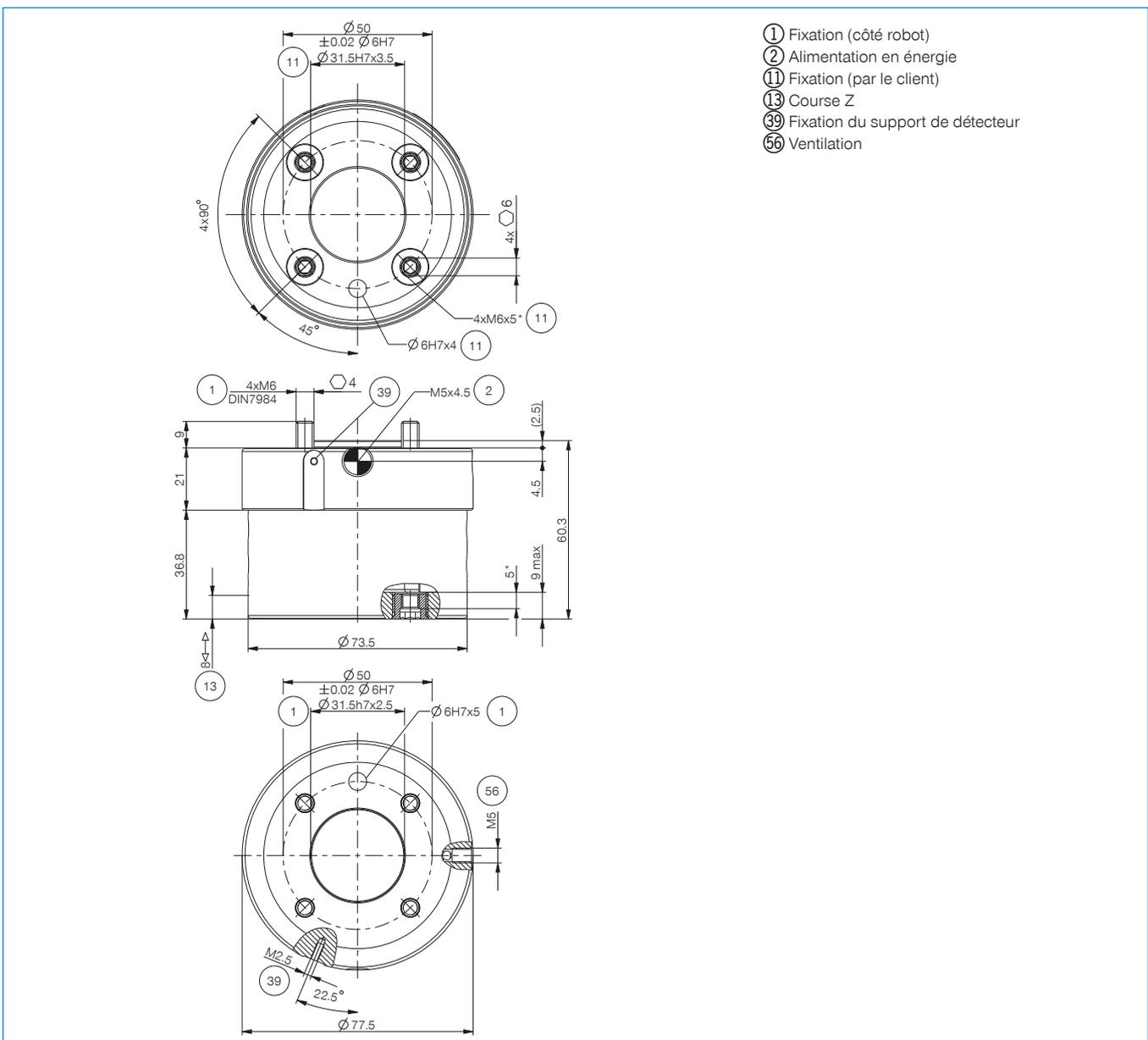


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1050-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Course dans l'axe Z [mm]	8
Force de maintien [N]	500
Force du ressort [N]	25 ... 37
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	25
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	7
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.67



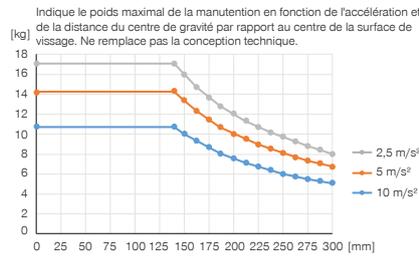
ÉQUILIBRAGES D'AXE

TAILLE DE FABRICATION ZR1063

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable



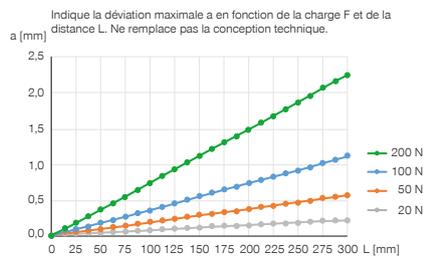
Forces et couples

Affichage des forces et couples maximaux

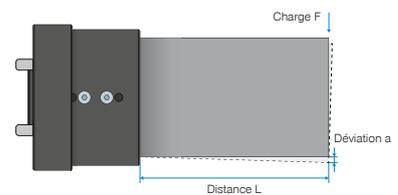


	pression	hors pression
Mr [Nm]	120	120
My [Nm]	60	30
Fa [N]	750	750

Position de montage variable



Déviation



FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000035

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

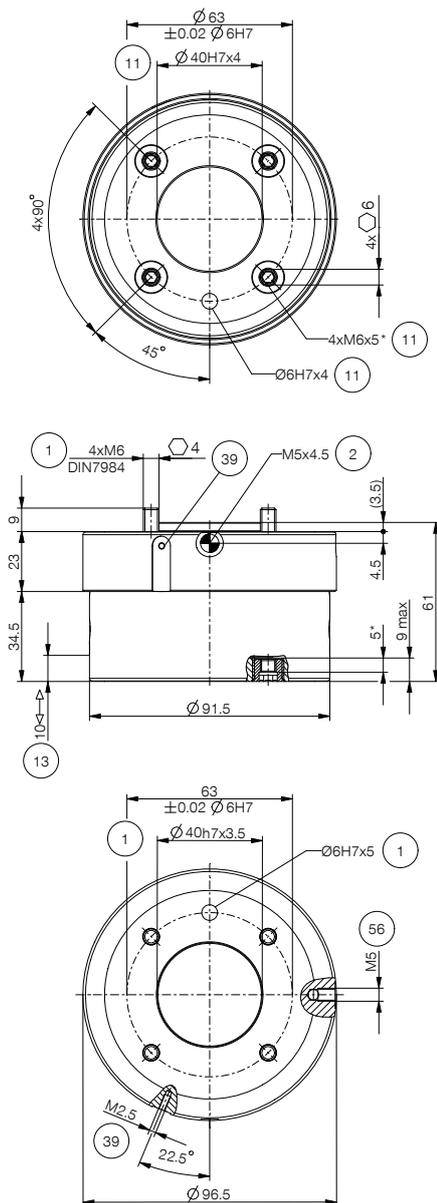


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1063-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63
Course dans l'axe Z [mm]	10
Force de maintien [N]	1000
Force du ressort [N]	50 ... 62
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	45
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	17
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.1



- ① Fixation (côté robot)
- ② Alimentation en énergie
- ⑪ Fixation (par le client)
- ⑬ Course Z
- ③⑨ Fixation du support de détecteur
- ⑤⑥ Ventilation



ÉQUILIBRAGES D'AXE

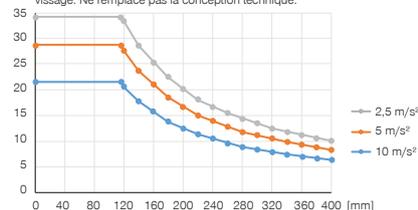
TAILLE DE FABRICATION ZR1080

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et de la distance du centre de gravité par rapport au centre de la surface de vissage. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

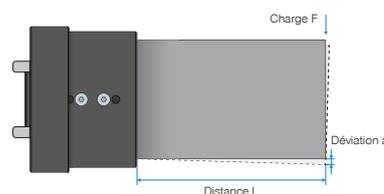
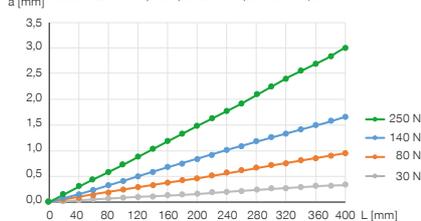
Affichage des forces et couples maximaux



	pression	hors pression
Mr [Nm]	200	200
My [Nm]	100	50
Fa [N]	1500	1500

Position de montage variable

Indique la déviation maximale a en fonction de la charge F et de la distance L. Ne remplace pas la conception technique.



Déviation

FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000035

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

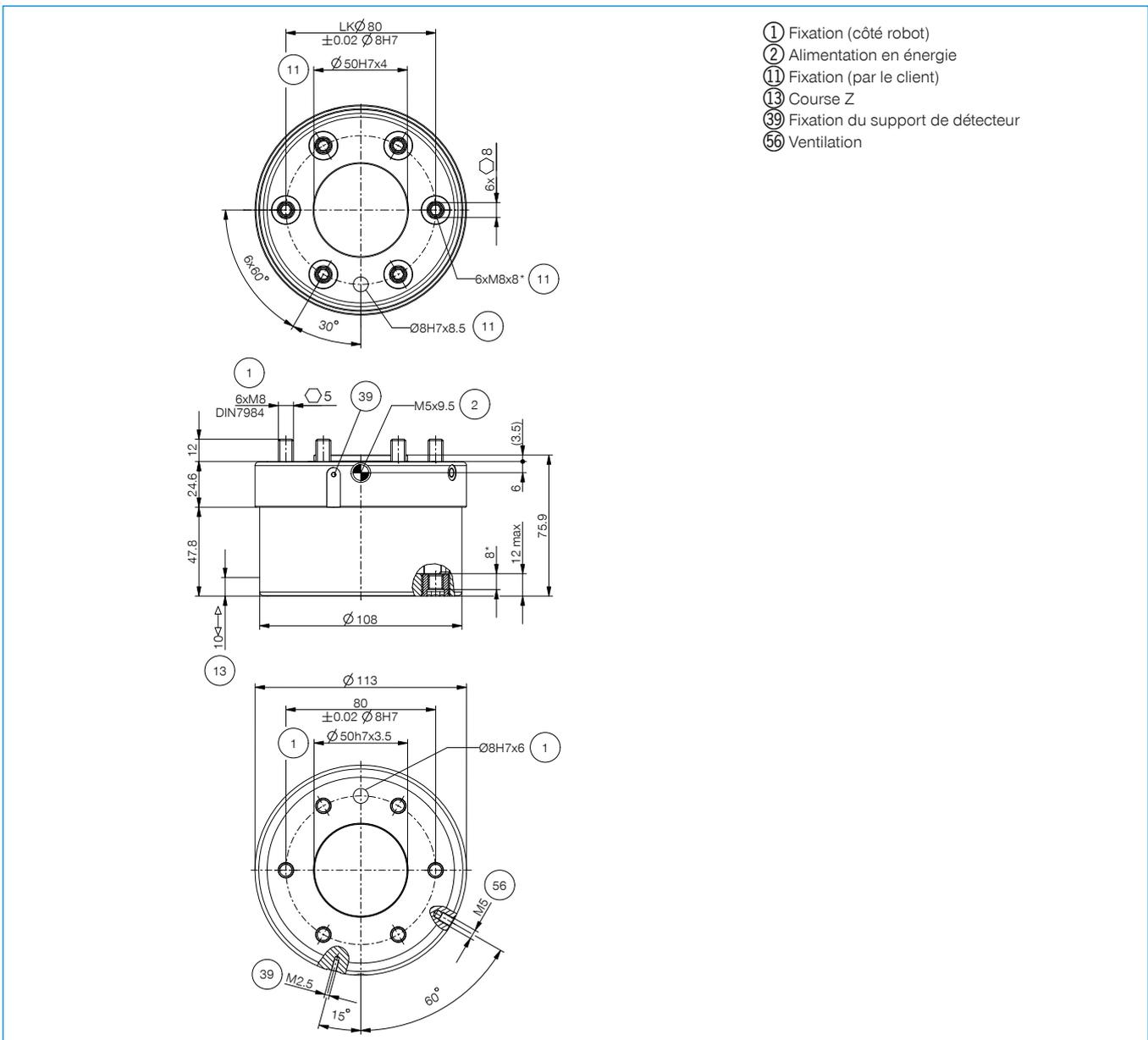


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1080-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80
Course dans l'axe Z [mm]	10
Force de maintien [N]	1500
Force du ressort [N]	60 ... 70
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	85
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	35
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.8



ÉQUILIBRAGES D'AXE

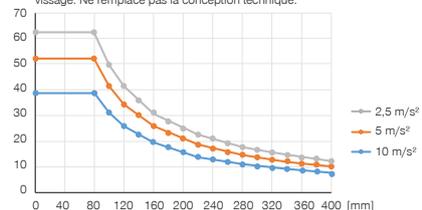
TAILLE DE FABRICATION ZR1100

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et de la distance du centre de gravité par rapport au centre de la surface de vissage. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

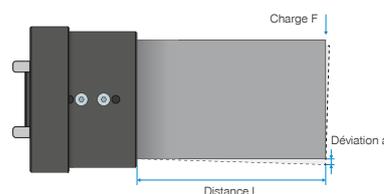
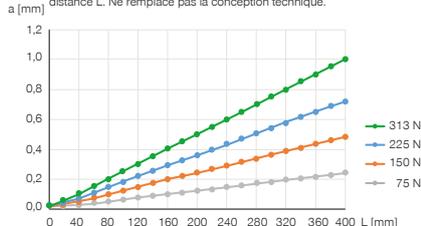
Affichage des forces et couples maximaux



	pression	hors pression
Mr [Nm]	250	250
My [Nm]	125	63
Fa [N]	2750	2750

Position de montage variable

Indique la déviation maximale a en fonction de la charge F et de la distance L. Ne remplace pas la conception technique.



Déviation

FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000036

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

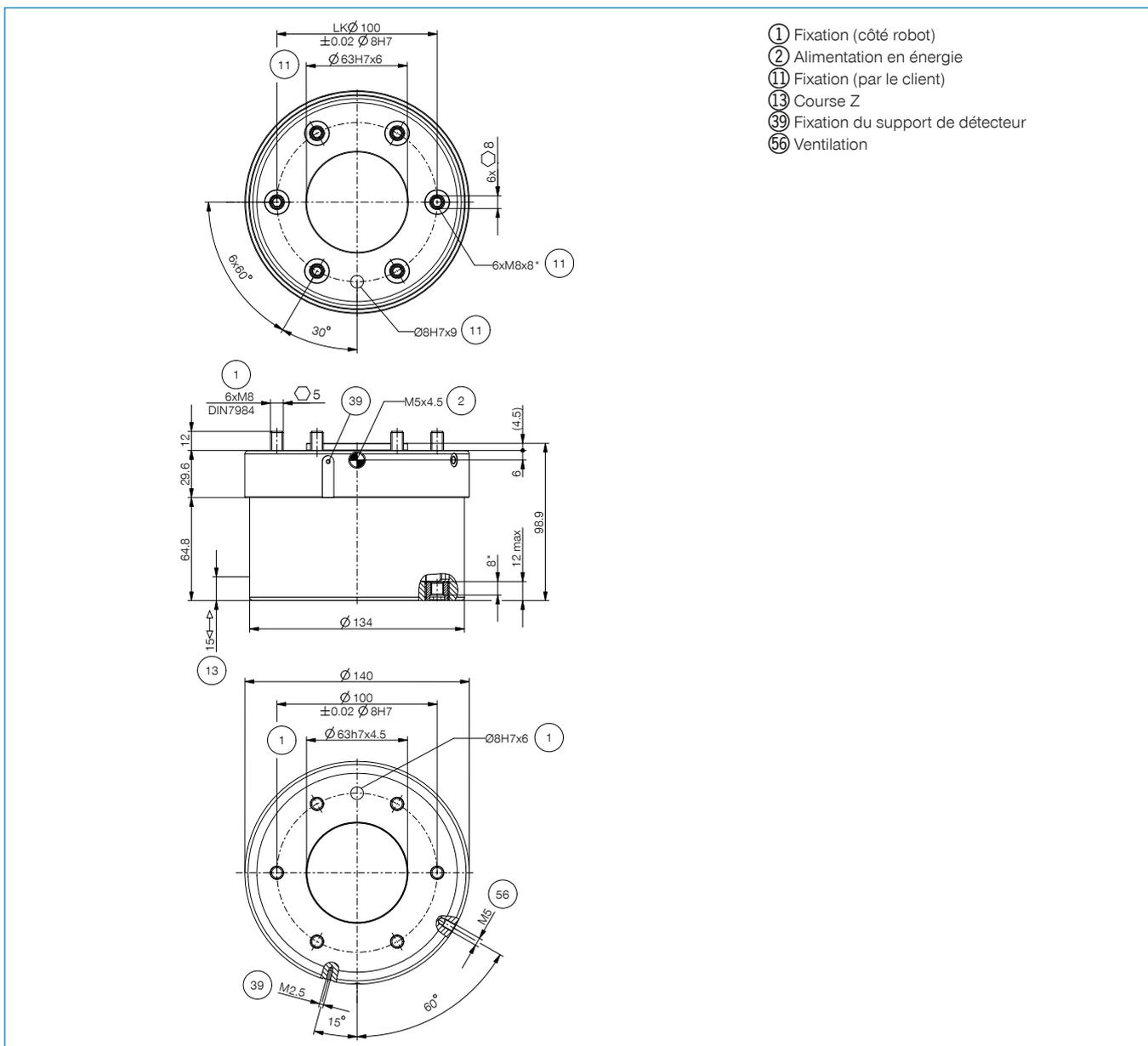


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1100-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 100
Course dans l'axe Z [mm]	15
Force de maintien [N]	3000
Force du ressort [N]	75 ... 97
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	230
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	90
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	3.1



ÉQUILIBRAGES D'AXE

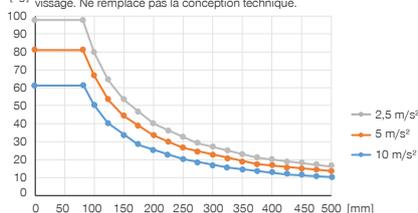
TAILLE DE FABRICATION ZR1125

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et de la distance du centre de gravité par rapport au centre de la surface de vissage. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

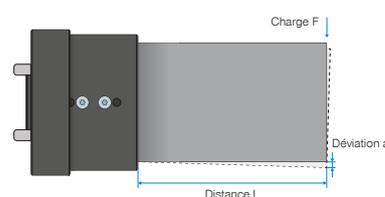
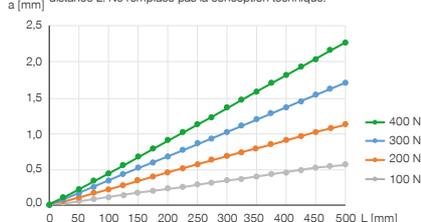
Affichage des forces et couples maximaux



	pression	hors pression
Mr [Nm]	400	400
My [Nm]	200	100
Fa [N]	4350	4350

Position de montage variable

Indique la déviation maximale a en fonction de la charge F et de la distance L. Ne remplace pas la conception technique.



Déviation

FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000036

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

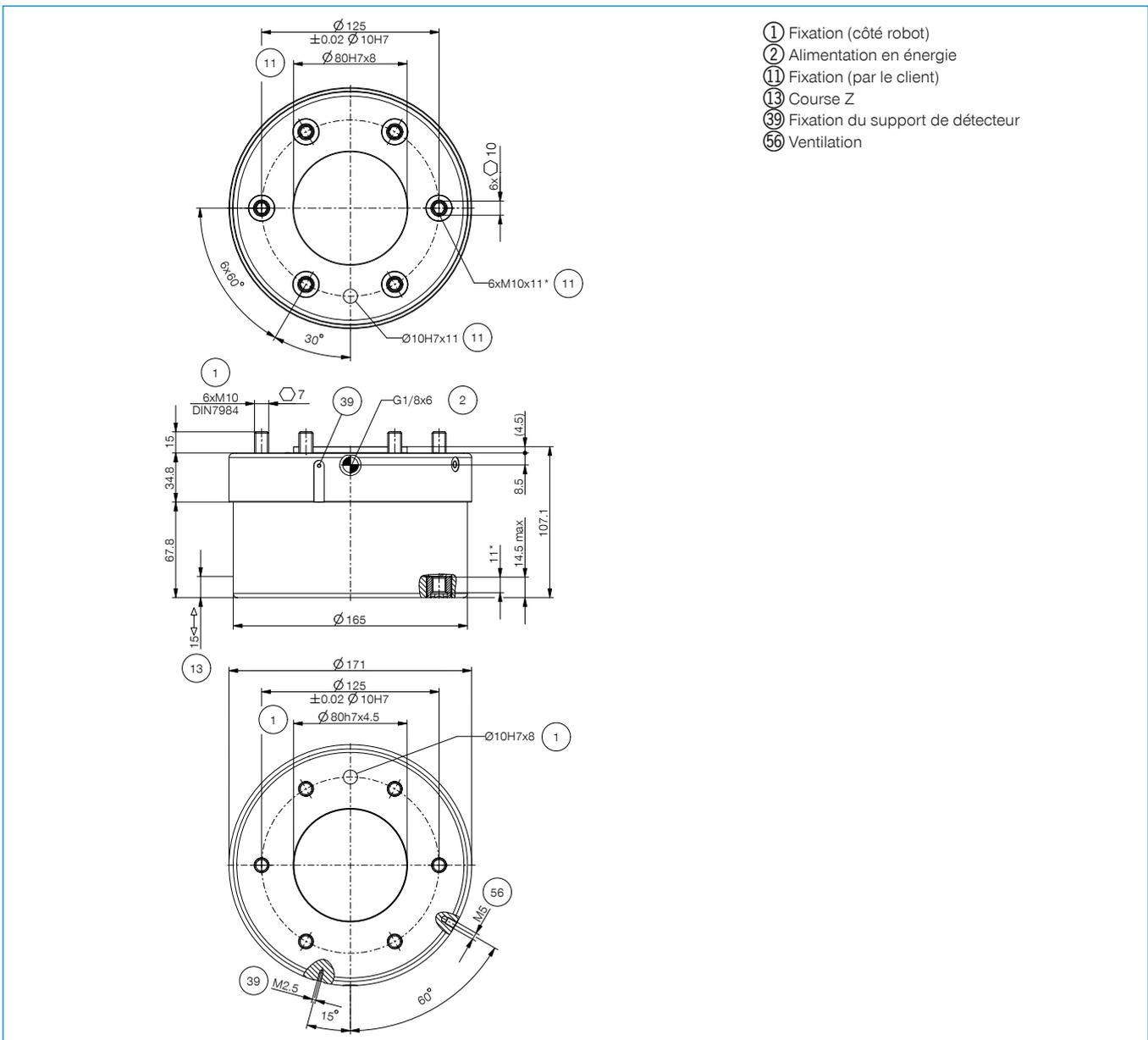


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1125-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 125
Course dans l'axe Z [mm]	15
Force de maintien [N]	4500
Force du ressort [N]	125 ... 160
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	265
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	205
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	5.1



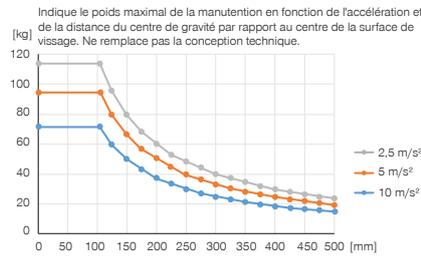
ÉQUILIBRAGES D'AXE

TAILLE DE FABRICATION ZR1160

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable



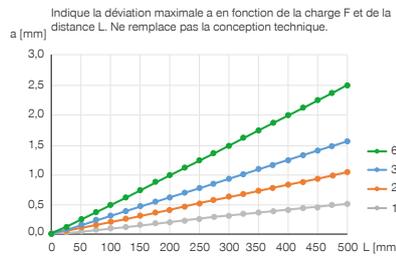
Forces et couples

Affichage des forces et couples maximaux

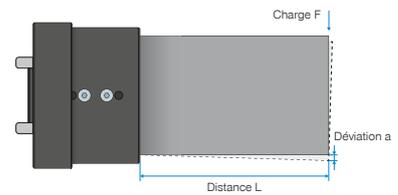


	pression	hors pression
Mr [Nm]	600	600
My [Nm]	300	100
Fa [N]	5000	5000

Position de montage variable



Déviation



FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000036

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

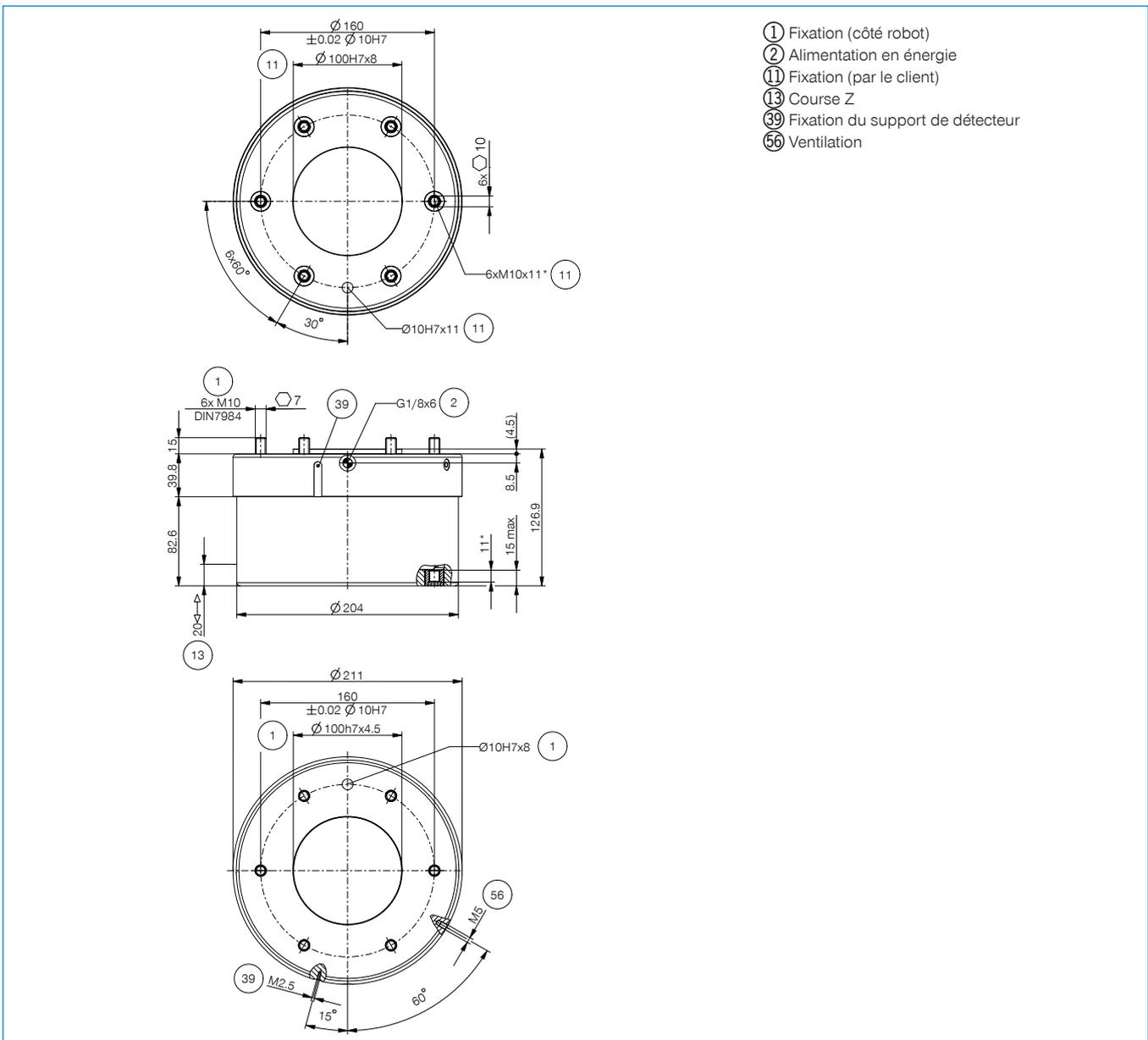


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1160-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 160
Course dans l'axe Z [mm]	20
Force de maintien [N]	6500
Force du ressort [N]	150 ... 220
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	620
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	550
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	8.9



ÉQUILIBRAGES D'AXE

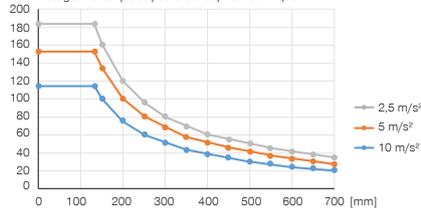
TAILLE DE FABRICATION ZR1200

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



Position de montage variable

Indique le poids maximal de la manutention en fonction de l'accélération et de la distance du centre de gravité par rapport au centre de la surface de vissage. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

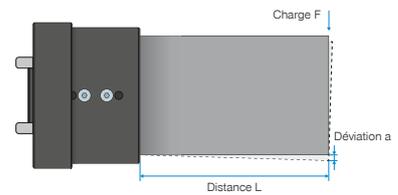
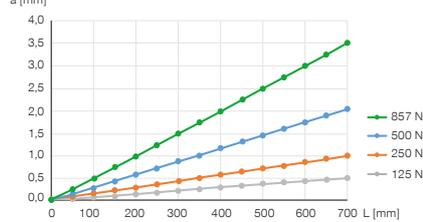
Affichage des forces et couples maximaux



	pression	hors pression
Mr [Nm]	1200	1200
My [Nm]	600	200
Fa [N]	8000	8000

Position de montage variable

Indique la déviation maximale a en fonction de la charge F et de la distance L. Ne remplace pas la conception technique.



FOURNI



1 [pièce]
Support de détecteur
ZUB000036

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



KAG500B4
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500B4
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

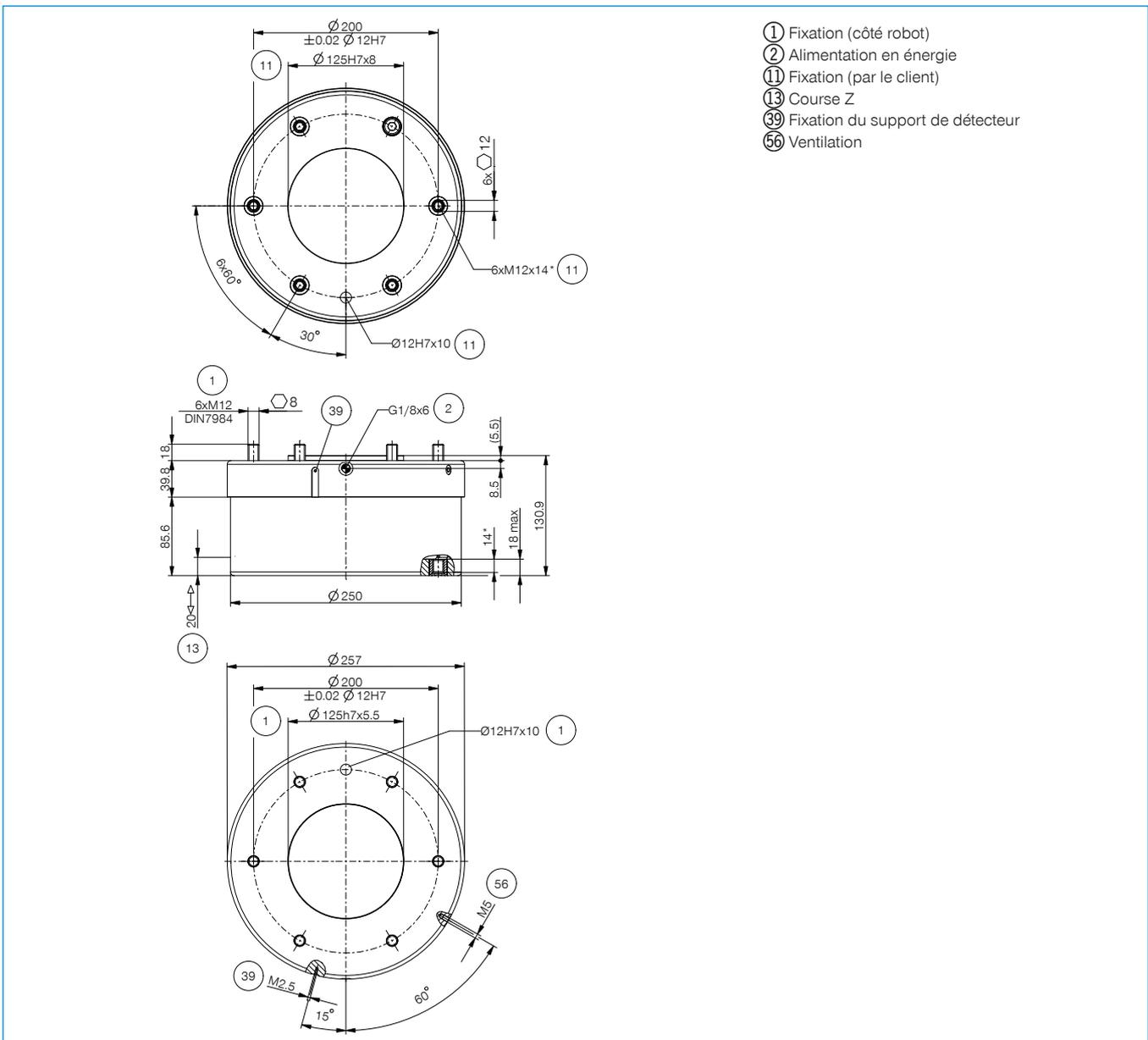


CAPTEURS



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Capteur 2 points en équerre, câble 0,3 m - fiche M8

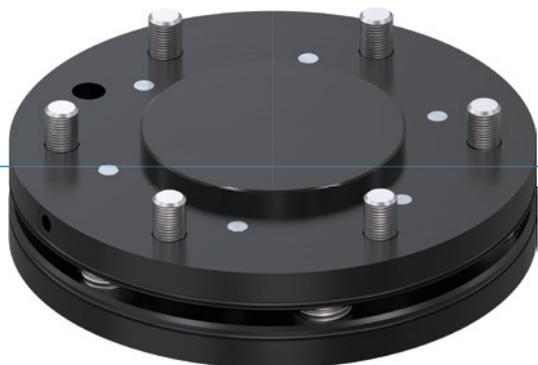
► Caractéristiques techniques	
N° de commande	ZR1200-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 200
Course dans l'axe Z [mm]	20
Force de maintien [N]	11500
Force du ressort [N]	250 ... 320
Précision de répétition +/- [mm]	0.01
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	1200
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	1240
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	13



ÉQUILIBRAGES D'AXE

SÉRIE ARP

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Position médiane verrouillable

Lors du déplacement de votre robot, vous pouvez fixer le dispositif d'équilibrage afin d'éviter tout mouvement incontrôlé de la pièce à usiner

▶ Construction ultra plate

Ce type de construction réduit au minimum la charge de couple pour votre robot et permet l'utilisation d'outils de plus petite taille et moins chers

▶ Forces de compensation et couples variables

Ajustez le dispositif d'équilibrage à votre poids de manutention en montant le paquet de ressorts selon la rigidité souhaitée

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION

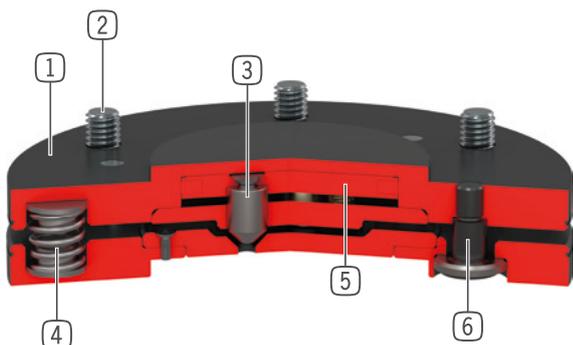


▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies. Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Boîtier robuste et léger**
- Alliage aluminium anodisé
- ② **Bride de connexion au robot**
- diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ③ **Verrouillage**
- 3 pistons de verrouillage
- acier nitruré
- ④ **Paquet de ressorts**
- un plus important à partir de la taille 63
- à partir de la taille 100, possibilité d'enlever 3 ressorts
- ⑤ **Entraînement de verrouillage**
- vérin simple effet pneumatique
- ⑥ **Goujon de guidage avec coussinet sphérique**

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Déviat ion horizontale +/- [mm/°]	Déviat ion verticale +/- [mm/°]
	AR40P	TK 40	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

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

ÉQUILIBRAGES D'AXE

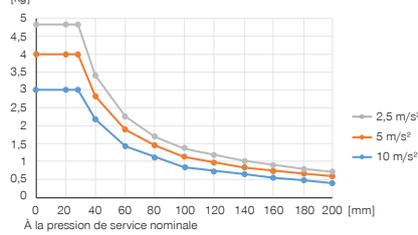
TAILLE DE FABRICATION AR40P

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



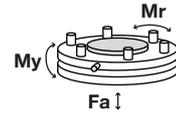
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



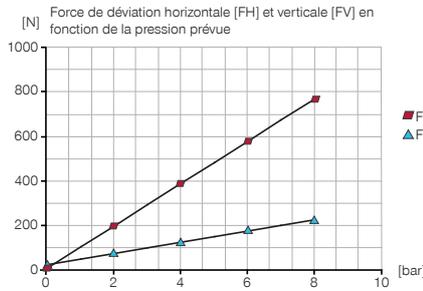
► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur l'équilibrage d'axe.

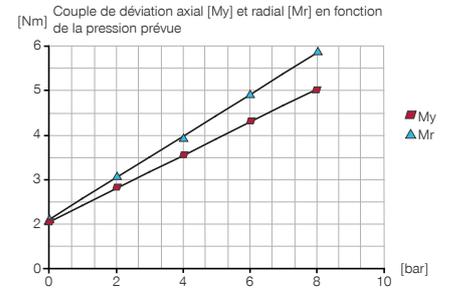


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

► Paquet de ressorts 1 (avant assembler)



► Paquet de ressorts 1 (avant assembler)



► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060129



4 [pièce]
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)
CFED11180

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WVM3
Raccord coudé mâle

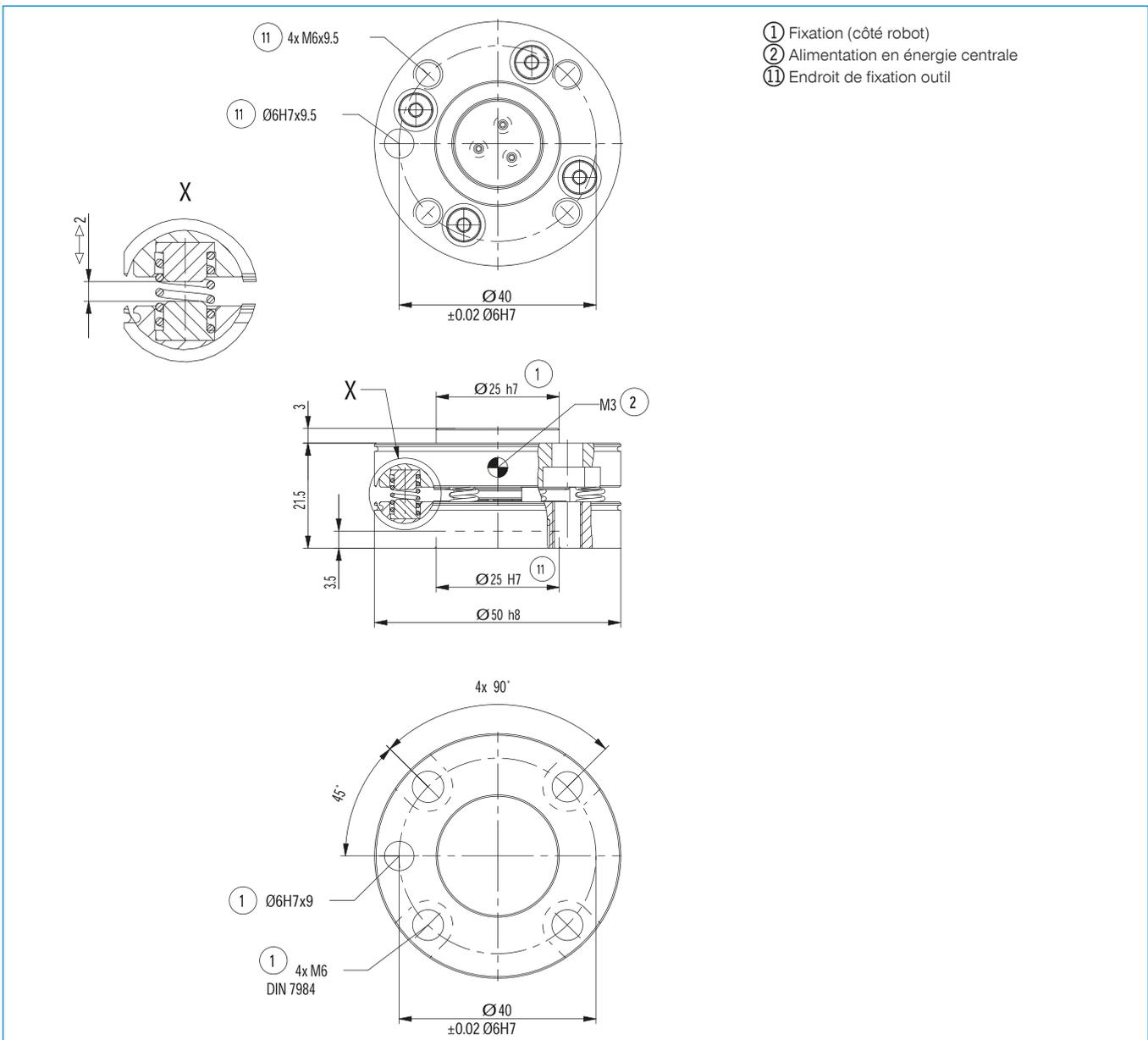


ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM3
Raccord pneumatique

N° de commande	Caractéristiques techniques
	AR40P
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Encombrement en hauteur [mm]	21.5
Déviation horizontale +/- [mm]	2
Déviation horizontale +/- [°]	1
Déviation verticale +/- [mm]	2
Déviation verticale +/- [°]	1
Force de centrage lors du verrouillage [N]	170
Précision de répétition horizontale +/- [mm/°]	0.05
Précision de répétition verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'air par cycle [cm³]	2
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm²]	0.5
Poids [kg]	0.14



ÉQUILIBRAGES D'AXE

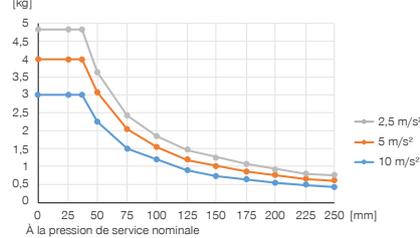
TAILLE DE FABRICATION AR50P

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



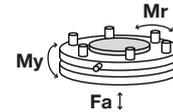
► Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



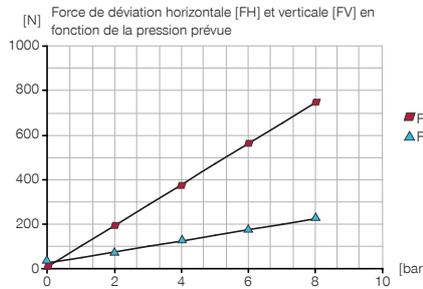
► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur l'équilibrage d'axe.

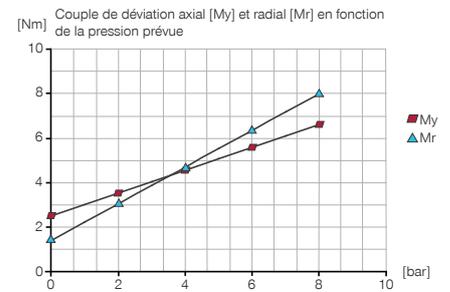


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

► Paquet de ressorts 1 (avant assembler)



► Paquet de ressorts 1 (avant assembler)



► FOURNI



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060129



4 [pièce]
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)
CFED11180

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WVM3
Raccord coudé mâle

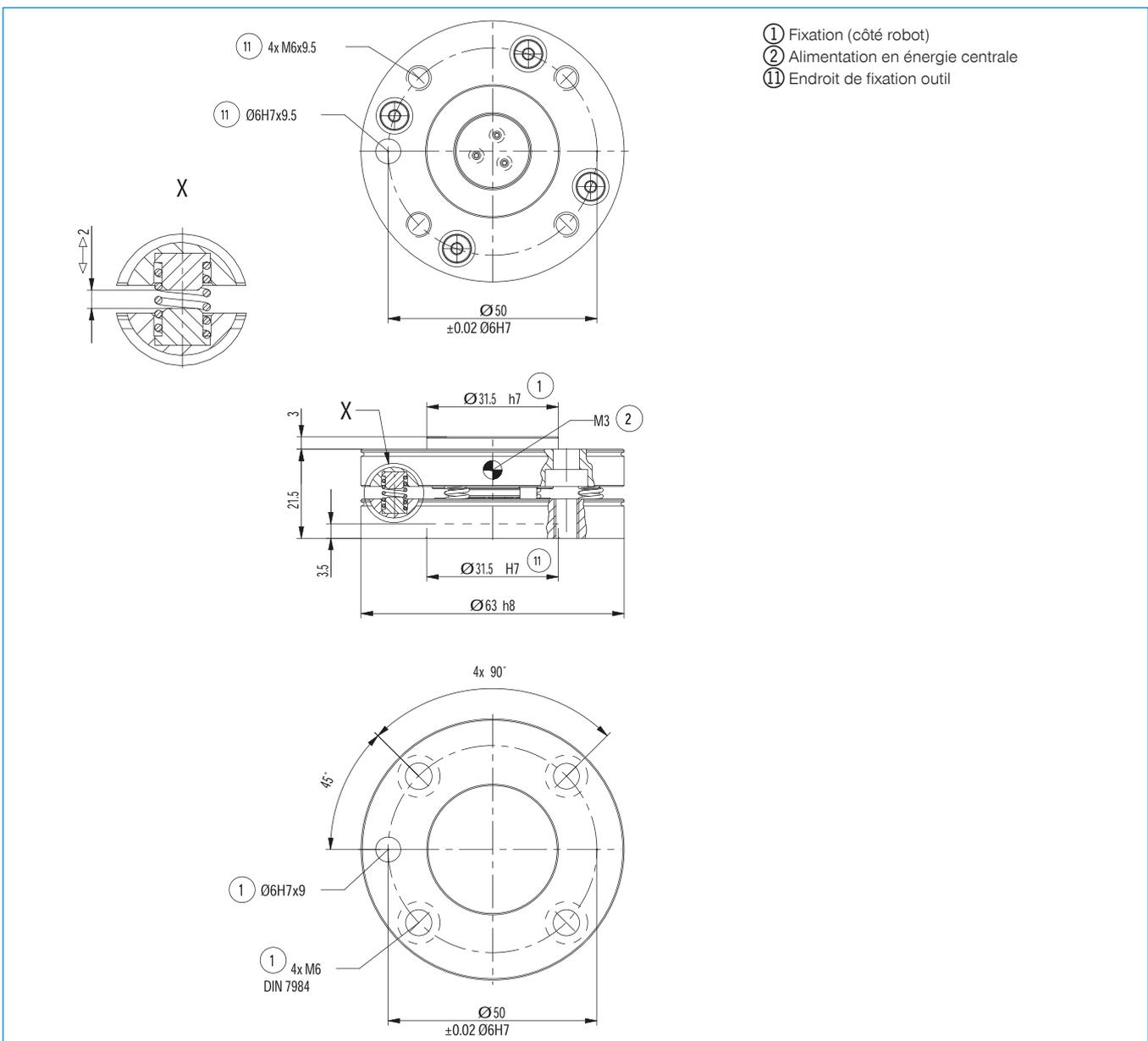


ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM3
Raccord pneumatique

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	AR50P
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Encombrement en hauteur [mm]	21.5
Déviatoin horizontale +/- [mm]	2
Déviatoin horizontale +/- [°]	1
Déviatoin verticale +/- [mm]	2
Déviatoin verticale +/- [°]	1
Force de centrage lors du verrouillage [N]	170
Précision de répétition horizontale +/- [mm/°]	0.05
Précision de répétition verticale +/- [mm/°]	0.05
Volumé d'air par cycle [cm ³]	2
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	1.1
Poids [kg]	0.2



ÉQUILIBRAGES D'AXE

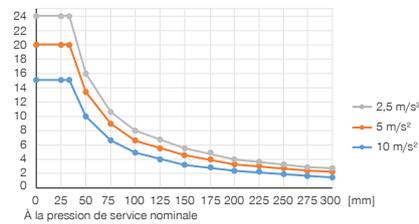
TAILLE DE FABRICATION AR63P

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



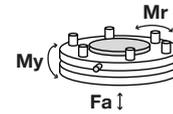
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.



Forces et couples

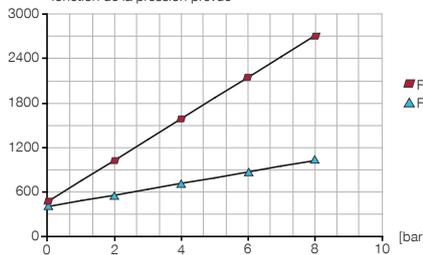
Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur l'équilibrage d'axe.



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

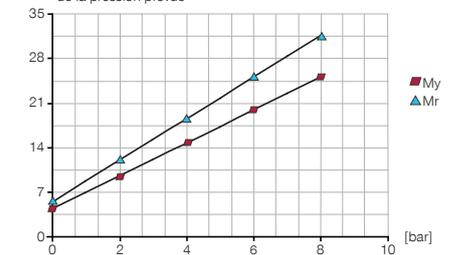
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



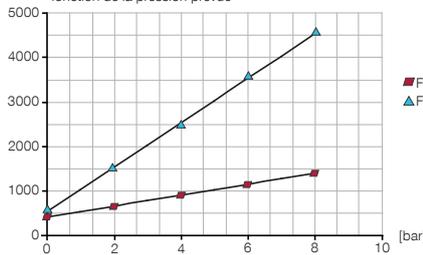
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



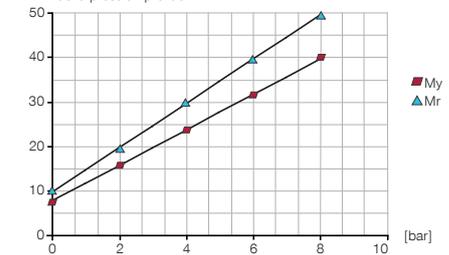
Paquet de ressorts 2

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



Paquet de ressorts 2

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



FOURNI

4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984060149

4 [pièce]
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)
CFED63000

4 [pièce]
Paquet de ressorts 2
CFED63010

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS

ALIMENTATION EN ÉNERGIE

ALIMENTATION EN ÉNERGIE

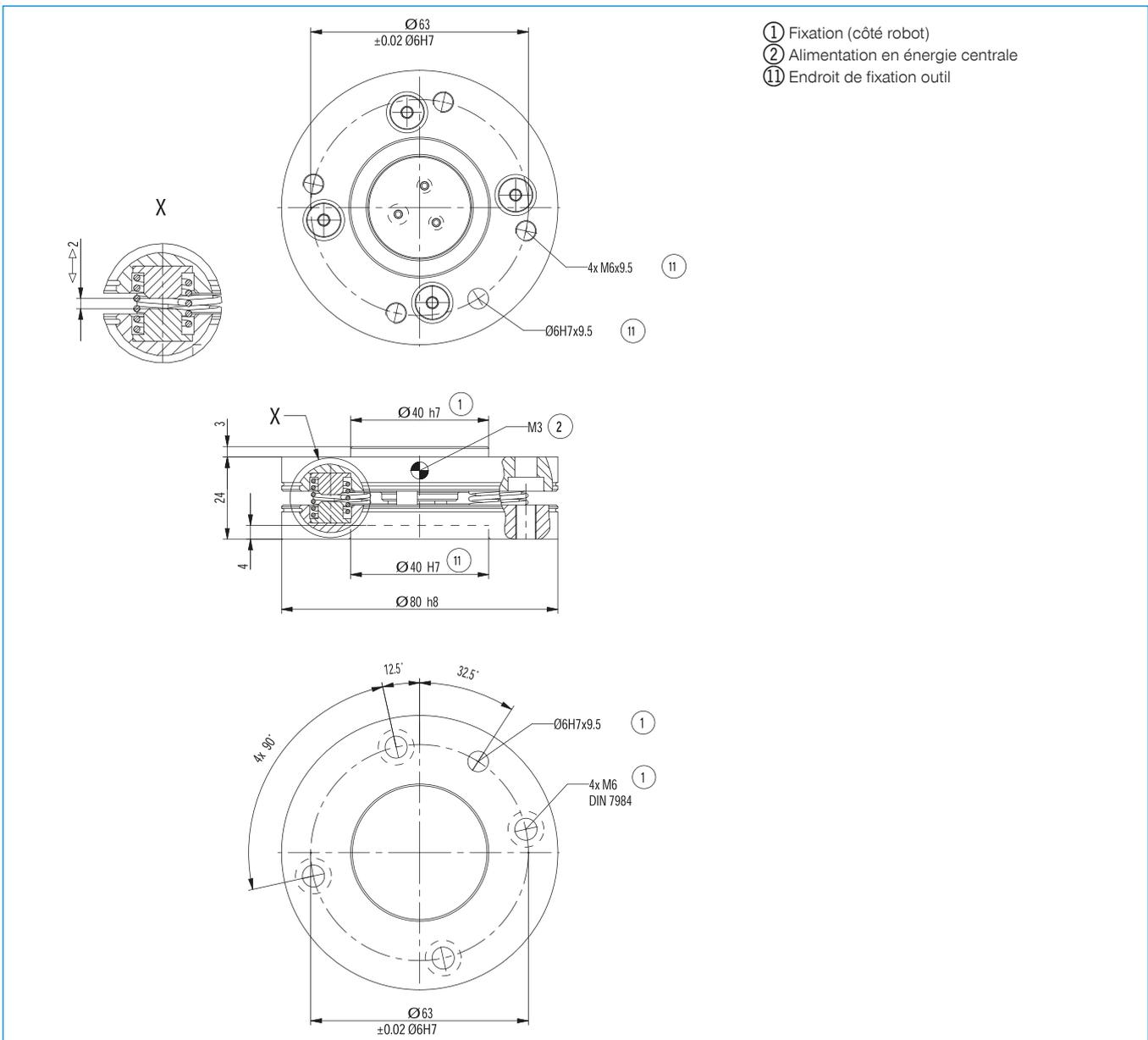


WVM3
Raccord coudé mâle



GVM3
Raccord pneumatique

N° de commande	Caractéristiques techniques
	AR63P
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63
Encombrement en hauteur [mm]	24
Déviatoin horizontale +/- [mm]	2
Déviatoin horizontale +/- [°]	1
Déviatoin verticale +/- [mm]	2
Déviatoin verticale +/- [°]	1
Force de centrage lors du verrouillage [N]	600
Précision de répétition horizontale +/- [mm/°]	0.05
Précision de répétition verticale +/- [mm/°]	0.05
Volumé d'air par cycle [cm ³]	3.6
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	2.8
Poids [kg]	0.39



ÉQUILIBRAGES D'AXE

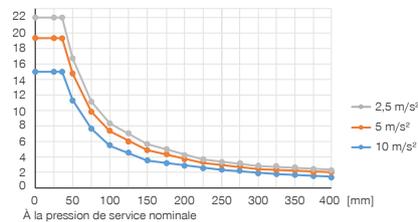
TAILLE DE FABRICATION AR80P

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



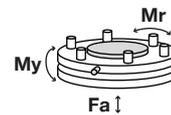
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.
[kg]



Forces et couples

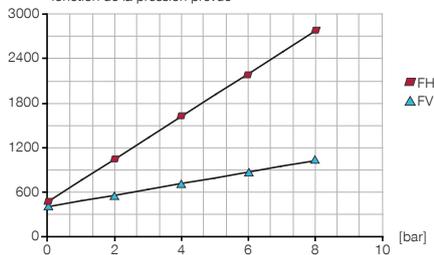
Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur l'équilibrage d'axe.



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

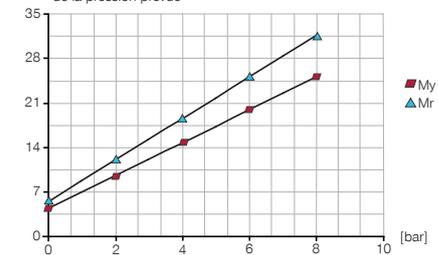
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



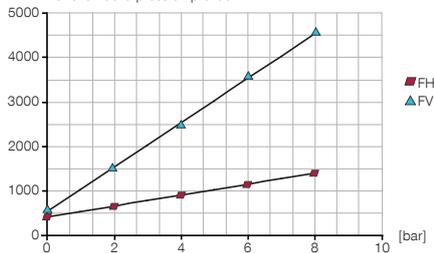
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



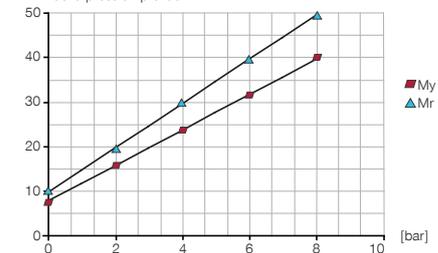
Paquet de ressorts 2

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



Paquet de ressorts 2

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



FOURNI



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984080169



6 [pièce]
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)
CFED63000



6 [pièce]
Paquet de ressorts 2
CFED63010

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WVM3
Raccord coudé mâle

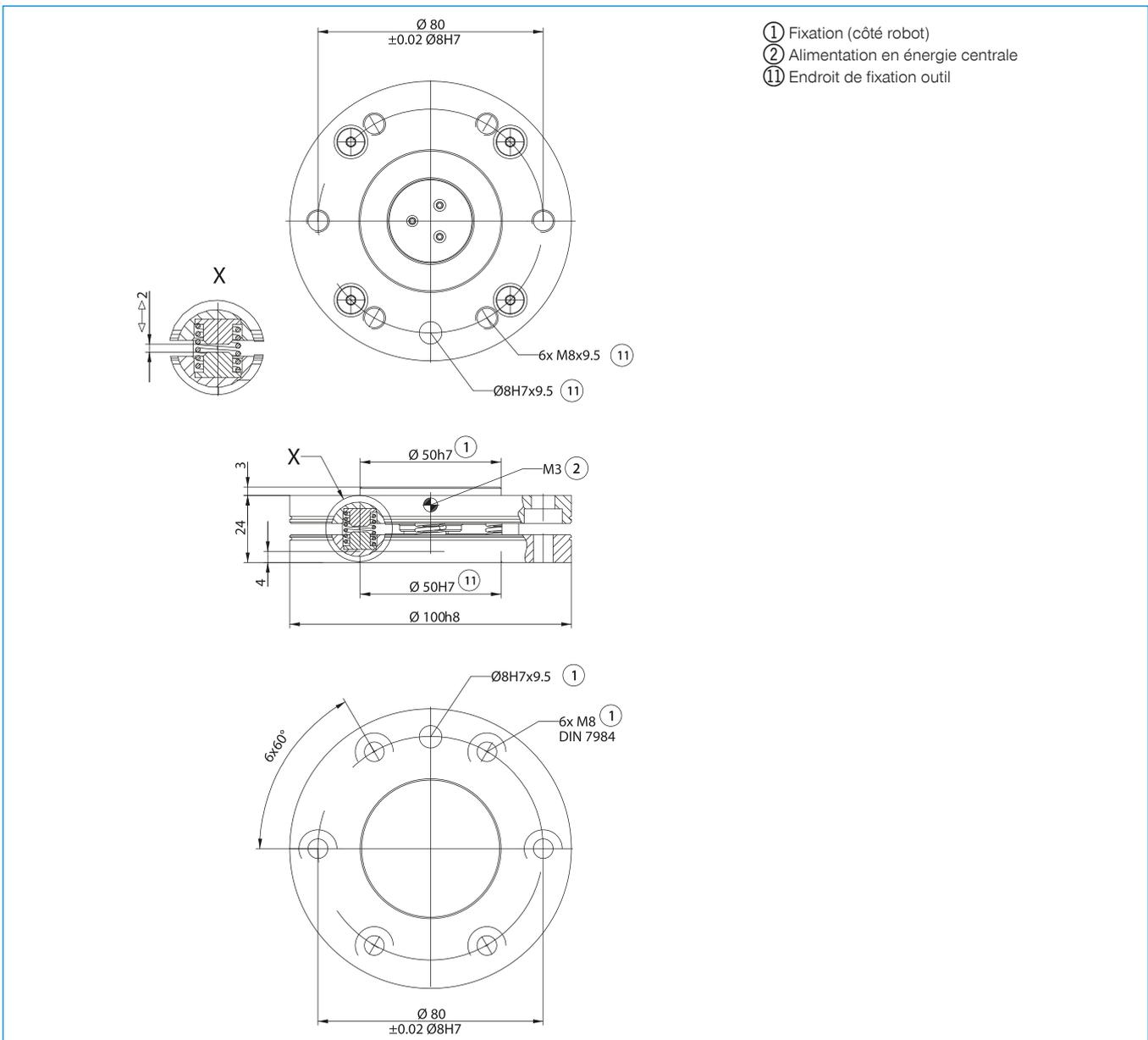


ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM3
Raccord pneumatique

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	AR80P
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80
Encombrement en hauteur [mm]	24
Déviation horizontale +/- [mm]	2
Déviation horizontale +/- [°]	1
Déviation verticale +/- [mm]	2
Déviation verticale +/- [°]	1
Force de centrage lors du verrouillage [N]	600
Précision de répétition horizontale +/- [mm/°]	0.05
Précision de répétition verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'air par cycle [cm³]	3.6
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm²]	6.2
Poids [kg]	0.58



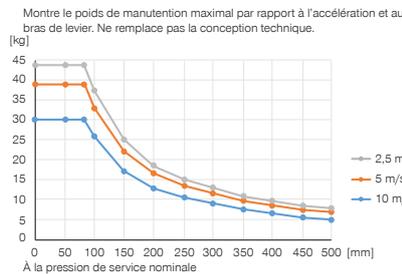
ÉQUILIBRAGES D'AXE

TAILLE DE FABRICATION AR100P

SPÉCIFICATIONS PRODUIT

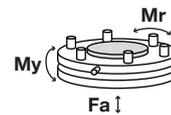


Position de montage variable



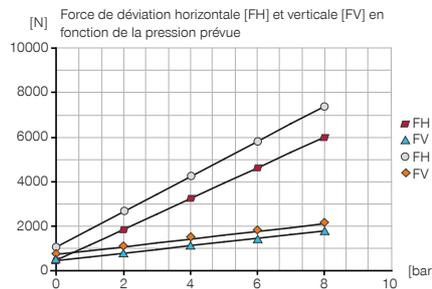
Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur l'équilibrage d'axe.

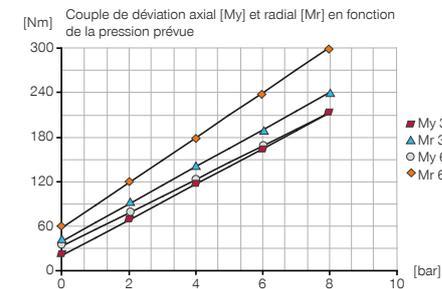


Mr [Nm]	500
My [Nm]	500
Fa [N]	2100

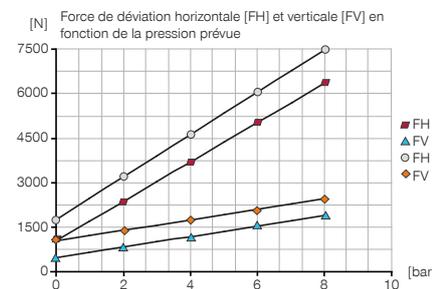
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)



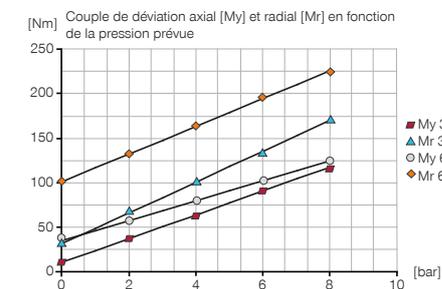
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)



Paquet de ressorts 2



Paquet de ressorts 2



FOURNI

6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984080169

6 [pièce]
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)
CFED10050

6 [pièce]
Paquet de ressorts 2
CFED10060

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS

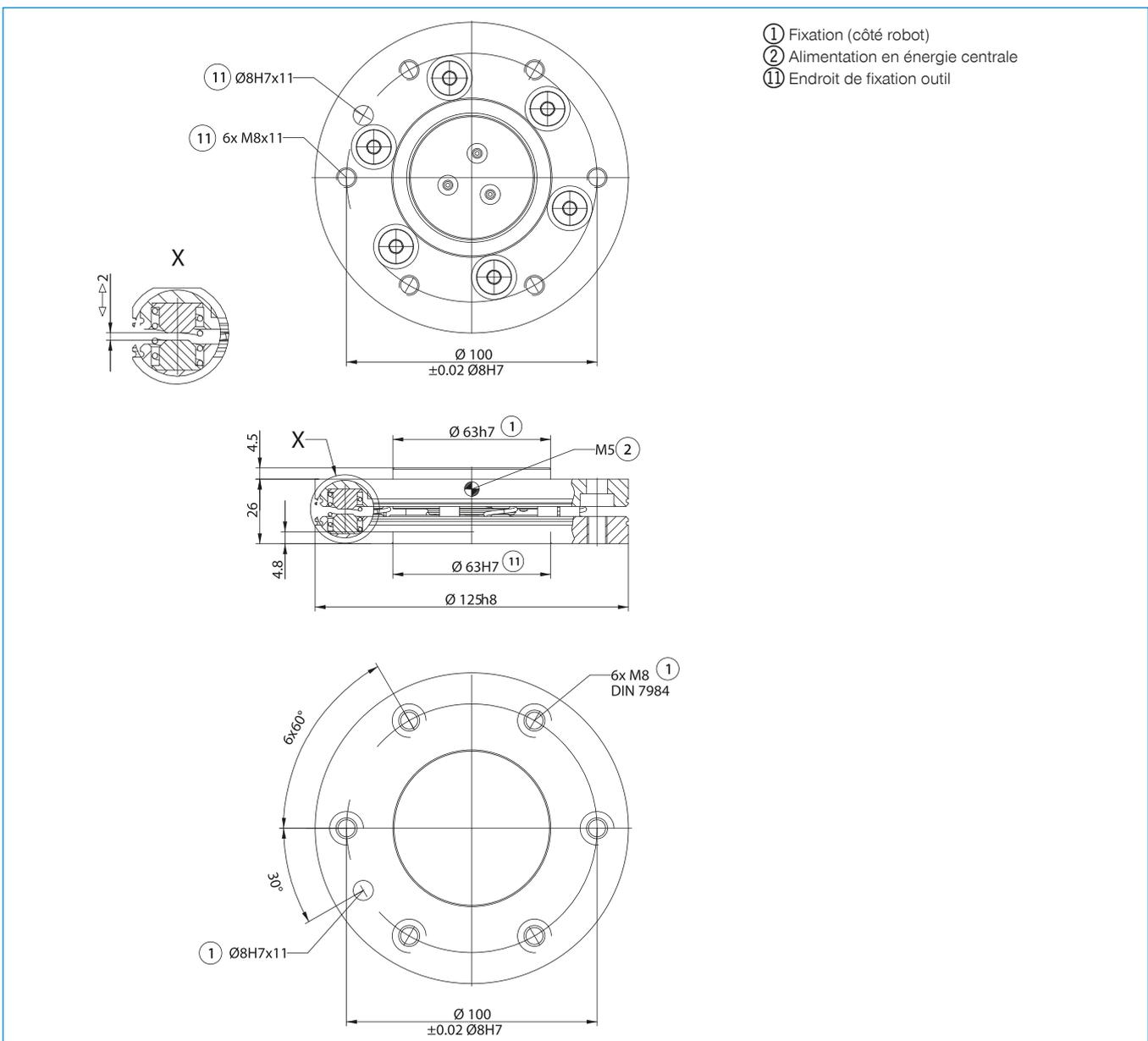
ALIMENTATION EN ÉNERGIE

ALIMENTATION EN ÉNERGIE

GVM5
Raccord pneumatique droit

WVM5
Raccord orientable

N° de commande	Caractéristiques techniques
	AR100P
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 100
Encombrement en hauteur [mm]	26
Déviation horizontale +/- [mm]	2
Déviation horizontale +/- [°]	1
Déviation verticale +/- [mm]	2
Déviation verticale +/- [°]	1
Force de centrage lors du verrouillage [N]	1400
Précision de répétition horizontale +/- [mm/°]	0.05
Précision de répétition verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'air par cycle [cm ³]	8.5
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm ²]	17
Poids [kg]	1.1



ÉQUILIBRAGES D'AXE

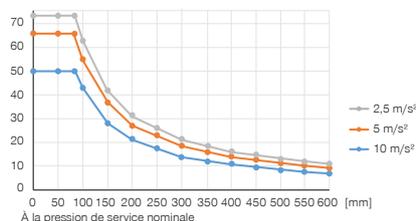
TAILLE DE FABRICATION AR125P

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



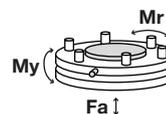
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.
[kg]



Forces et couples

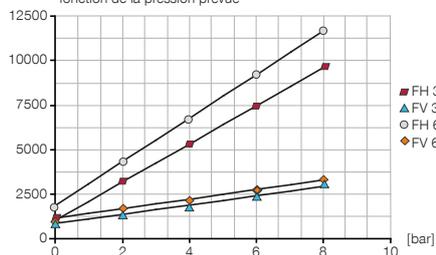
Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur l'équilibrage d'axe.



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

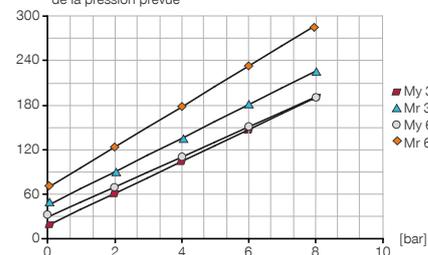
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



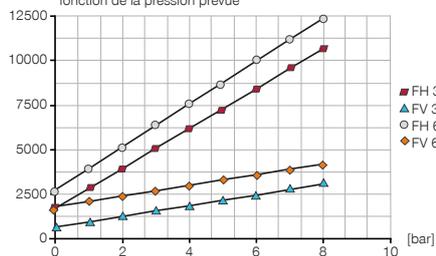
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



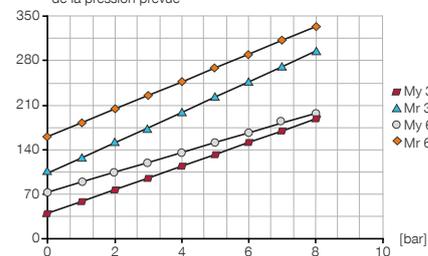
Paquet de ressorts 2

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



Paquet de ressorts 2

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



FOURNI



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984080169



6 [pièce]
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)
CFED12500



6 [pièce]
Paquet de ressorts 2
CFED12510

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit

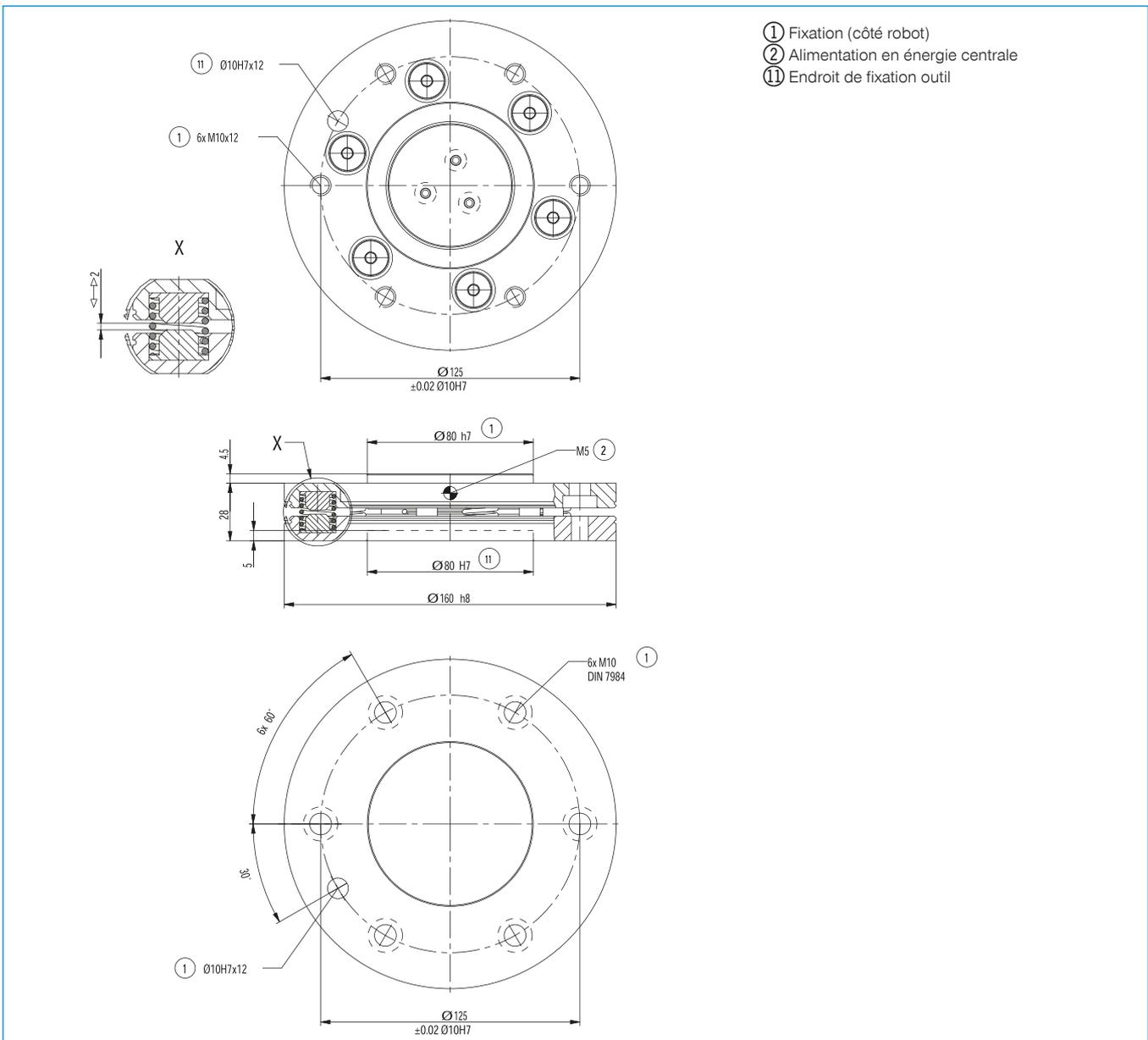


ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WVM5
Raccord orientable

N° de commande	Caractéristiques techniques
	AR125P
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 125
Encombrement en hauteur [mm]	28
Déviation horizontale +/- [mm]	2
Déviation horizontale +/- [°]	1
Déviation verticale +/- [mm]	2
Déviation verticale +/- [°]	1
Force de centrage lors du verrouillage [N]	3000
Précision de répétition horizontale +/- [mm/°]	0.05
Précision de répétition verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'air par cycle [cm³]	14
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm²]	61
Poids [kg]	2



ÉQUILIBRAGES D'AXE

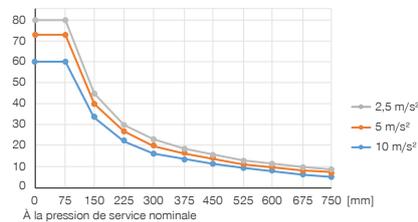
TAILLE DE FABRICATION AR160P

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



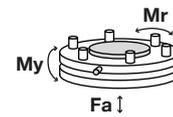
Position de montage variable

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier. Ne remplace pas la conception technique.
[kg]



Forces et couples

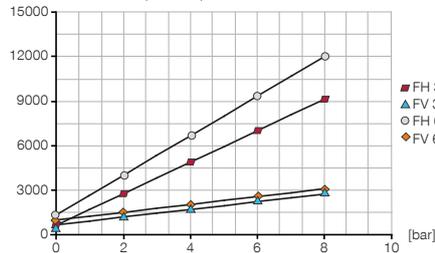
Affichage des forces et couples statiques susceptibles d'avoir un impact sur l'équilibrage d'axe.



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

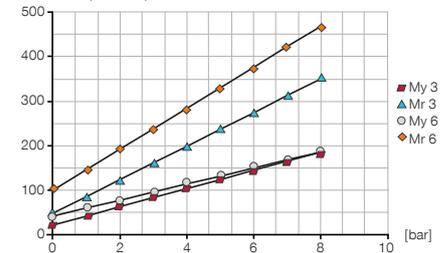
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



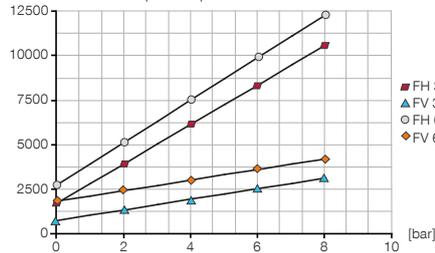
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



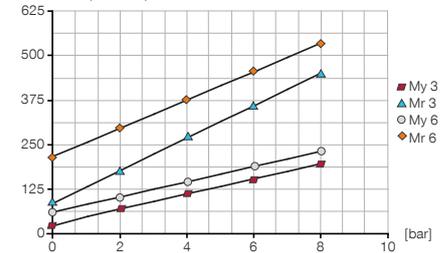
Paquet de ressorts 2

Force de déviation horizontale [FH] et verticale [FV] en fonction de la pression prévue



Paquet de ressorts 2

Couple de déviation axial [My] et radial [Mr] en fonction de la pression prévue



FOURNI



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C7984100209



6 [pièce]
Paquet de ressorts 1 (avant assembler)
CFED12500



6 [pièce]
Paquet de ressorts 2
CFED12510

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit

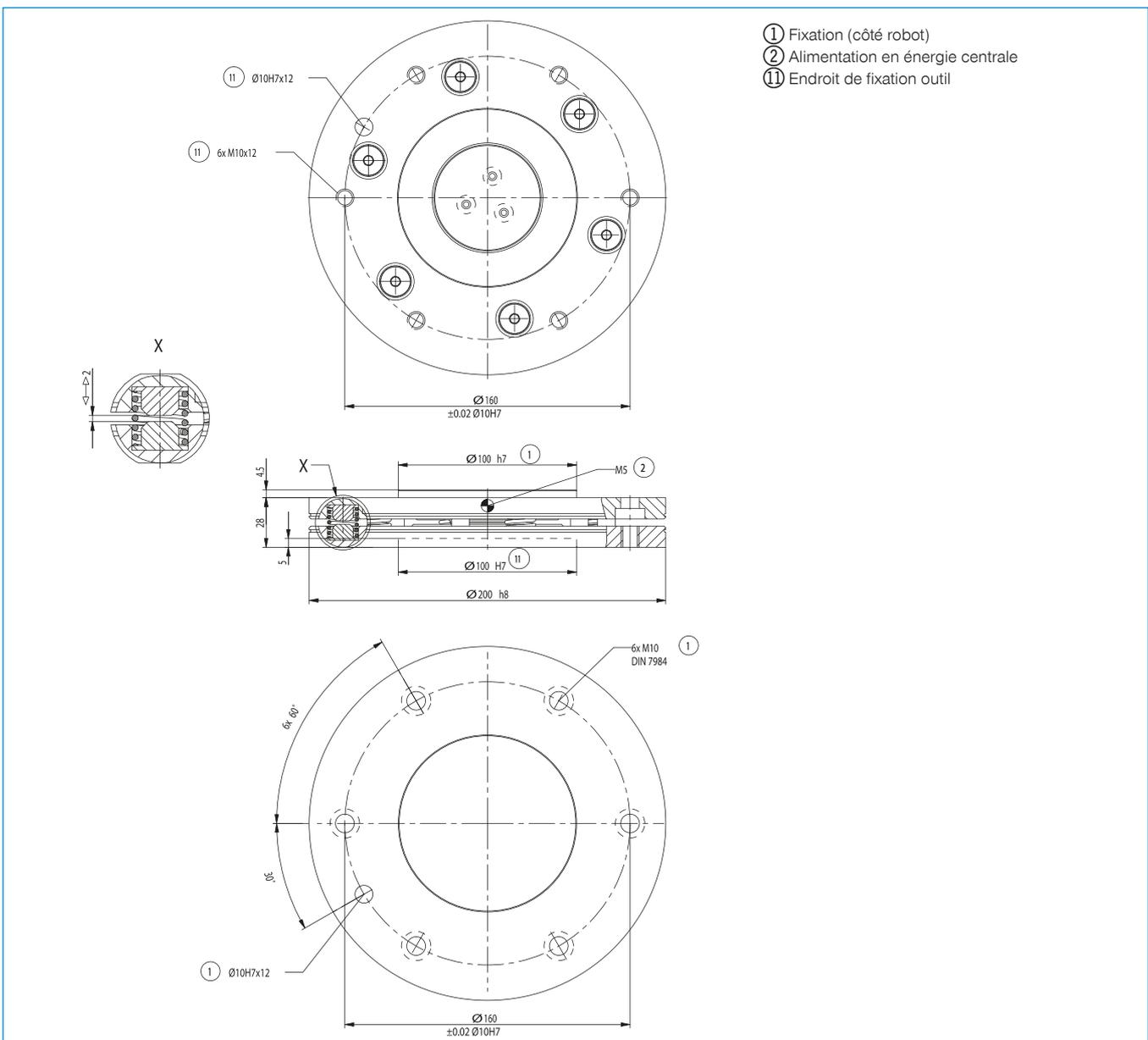


ALIMENTATION EN ÉNERGIE



WVM5
Raccord orientable

N° de commande	Caractéristiques techniques
	AR160P
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 160
Encombrement en hauteur [mm]	28
Déviation horizontale +/- [mm]	2
Déviation horizontale +/- [°]	1
Déviation verticale +/- [mm]	2
Déviation verticale +/- [°]	1
Force de centrage lors du verrouillage [N]	3000
Précision de répétition horizontale +/- [mm/°]	0.05
Précision de répétition verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'air par cycle [cm³]	14
Pression de service [bar]	1 ... 8
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Moment d'inertie [kgcm²]	115
Poids [kg]	5.8





MÉCANISMES ANTI-COLLISION

APERÇU DES SÉRIES



8 MÉCANISME ANTI-COLLISION 162 - 185



Série CSR

164



Série CRR

178

MÉCANISME ANTI-COLLISION

SÉRIE CSR

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Sensibilité de déclenchement ajustable

Grâce à la commande de la pression d'air, vous pouvez ajuster parfaitement la sensibilité à votre application.

▶ Capteurs intégrés

En cas de collision, le capteur intégré envoie un signal à la commande pour déclencher un arrêt d'urgence.

▶ Retour manuel en position initiale

Pour s'assurer que la machine et la raison de l'arrêt d'urgence sont examinées, le retour manuel en position initiale est recommandé.

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



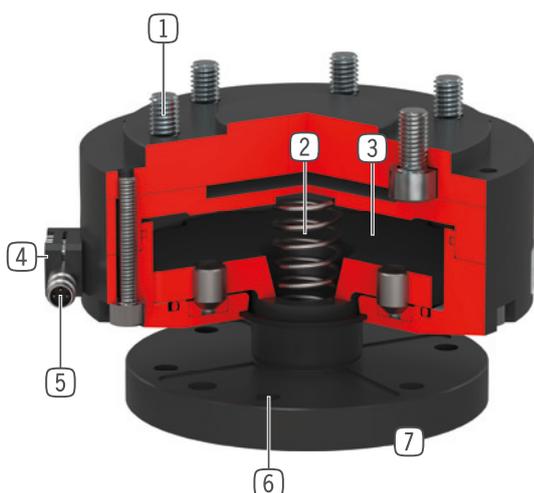
▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies.

Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Bride de raccordement au robot**
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ② **Entraînement**
 - vérin simple effet pneumatique
 - seuil de déclenchement réglable via la pression de service
 - avec ressort intégré
- ③ **Transmission de force**
 - directe et sans pertes via la surface du piston
- ④ **Interrupteur différentiel de pression**
 - détection indirecte de surcharge
- ⑤ **Capteurs**
 - un détecteur de proximité inductif génère un signal de détection de décharge
 - déclenche automatiquement un arrêt d'urgence de la machine
 - détecteur de proximité inductif compris dans la livraison d'un Ø 8 mm avec raccord de câbles M8x1
- ⑥ **Bride de raccordement**
- ⑦ **Détection de surcharge**
 - dans la direction Z avec une course atteignant 28 mm
 - dans la direction horizontale jusqu'à 12.5°
 - torsion autour de l'axe Z 360°

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Déviaton axe Z	Déviaton horizontale +/-
		[mm]	[°]
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

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

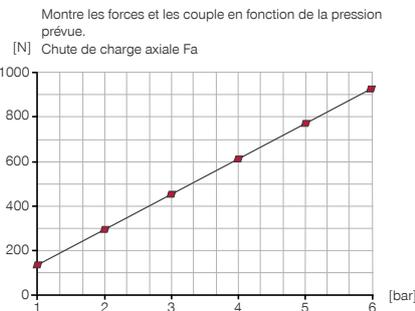
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CSR50

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

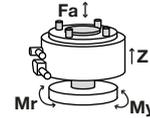


► Injection d'air comprimé

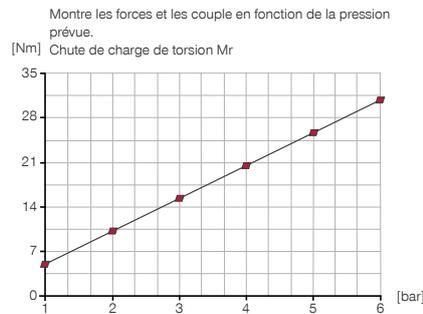


► Forces et couples

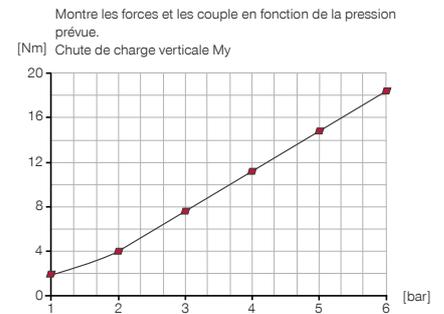
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8
NJ8-E2S-05



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912060169

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES

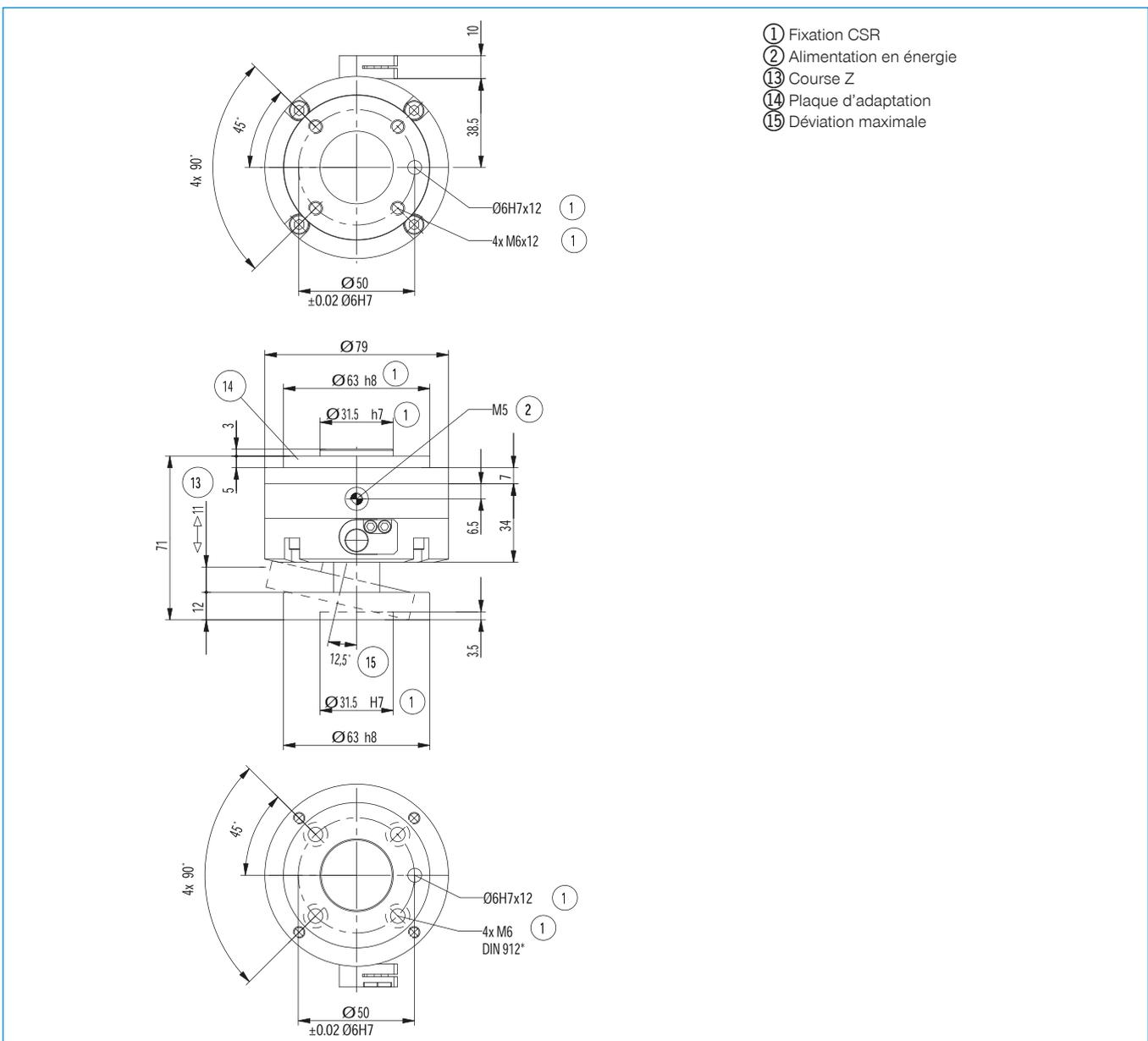


KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	CSR50
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Encombrement en hauteur [mm]	71
Déviatation axe Z [mm]	12.5
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.05
Déviatation horizontale +/- [°]	12.5
Précision de répétition radiale +/- [mm]	0.05
Pression de service [bar]	1 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	0.66



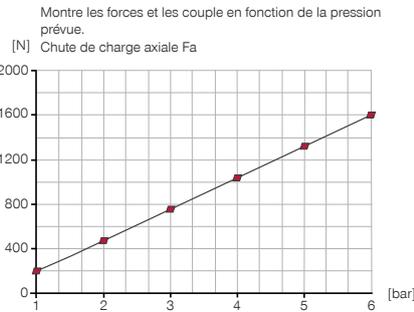
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CSR63

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

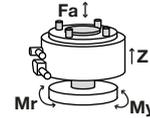


► Injection d'air comprimé

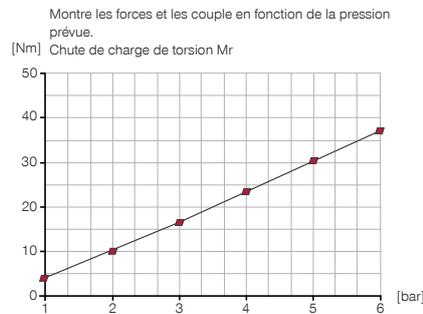


► Forces et couples

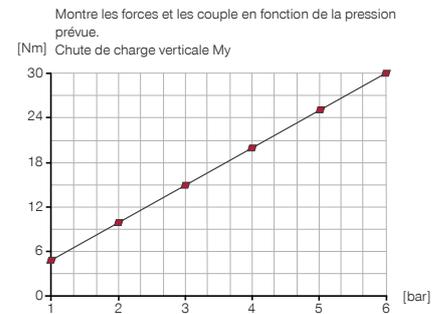
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8
NJ8-E2S-05



4 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912060169

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES

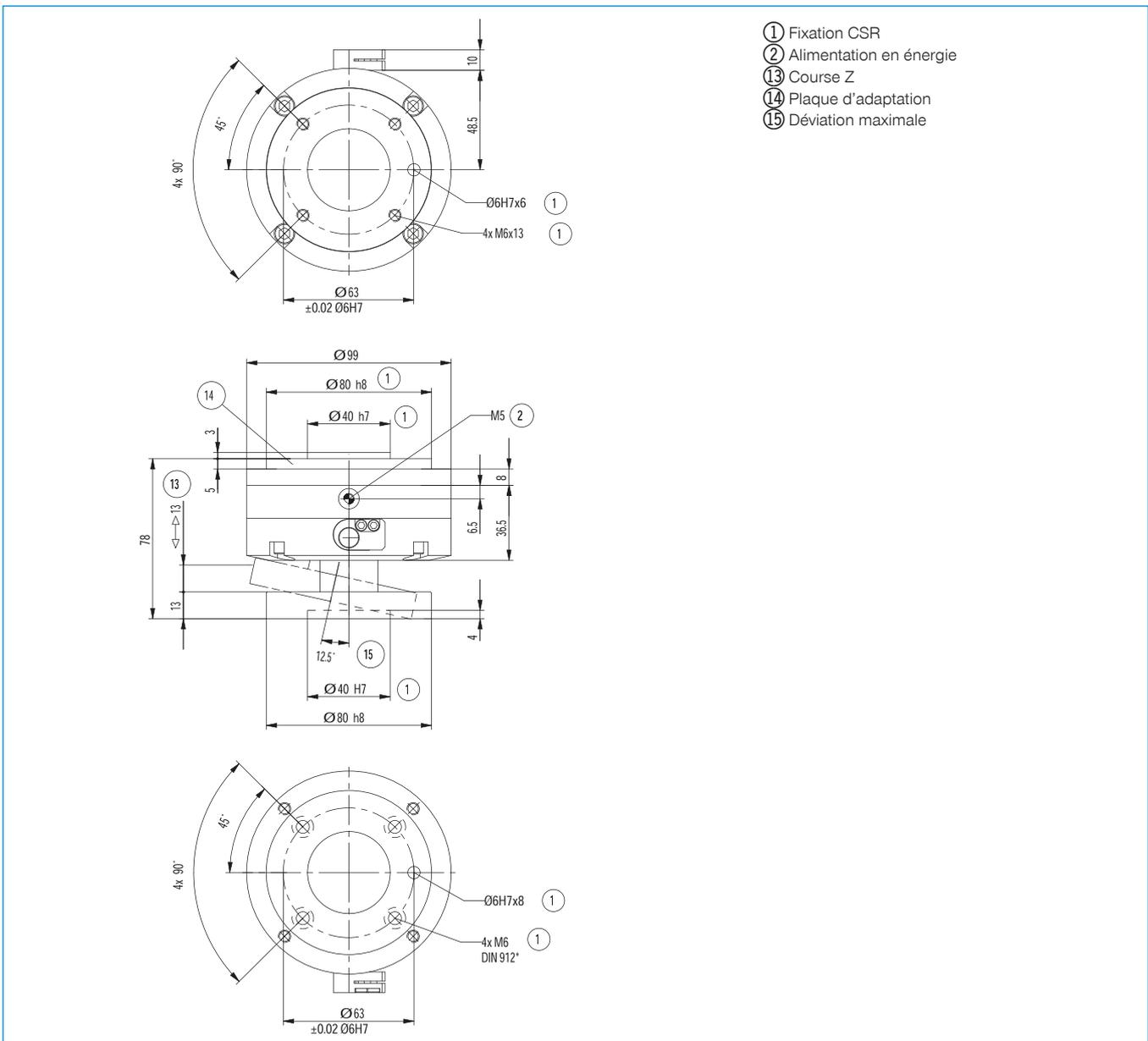


KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	CSR63
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63
Encombrement en hauteur [mm]	78
Déviat. axe Z [mm]	10.5
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.05
Déviat. horizontale +/- [°]	12.5
Précision de répétition radiale +/- [mm]	0.05
Pression de service [bar]	1 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	1.1



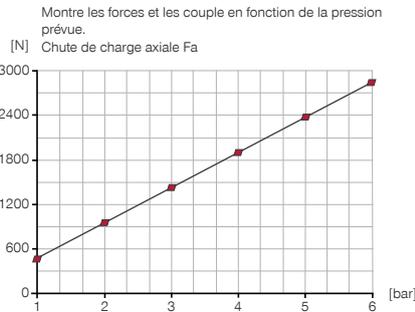
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CSR80

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

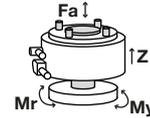


► Injection d'air comprimé

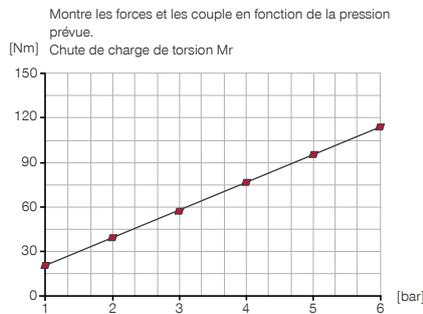


► Forces et couples

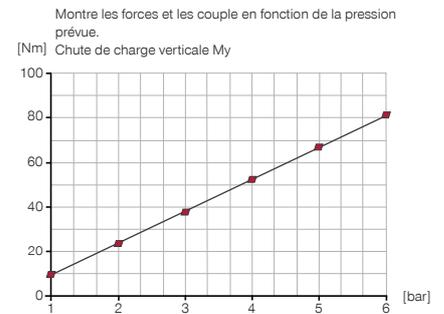
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8
NJ8-E2S-05



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912080169

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES

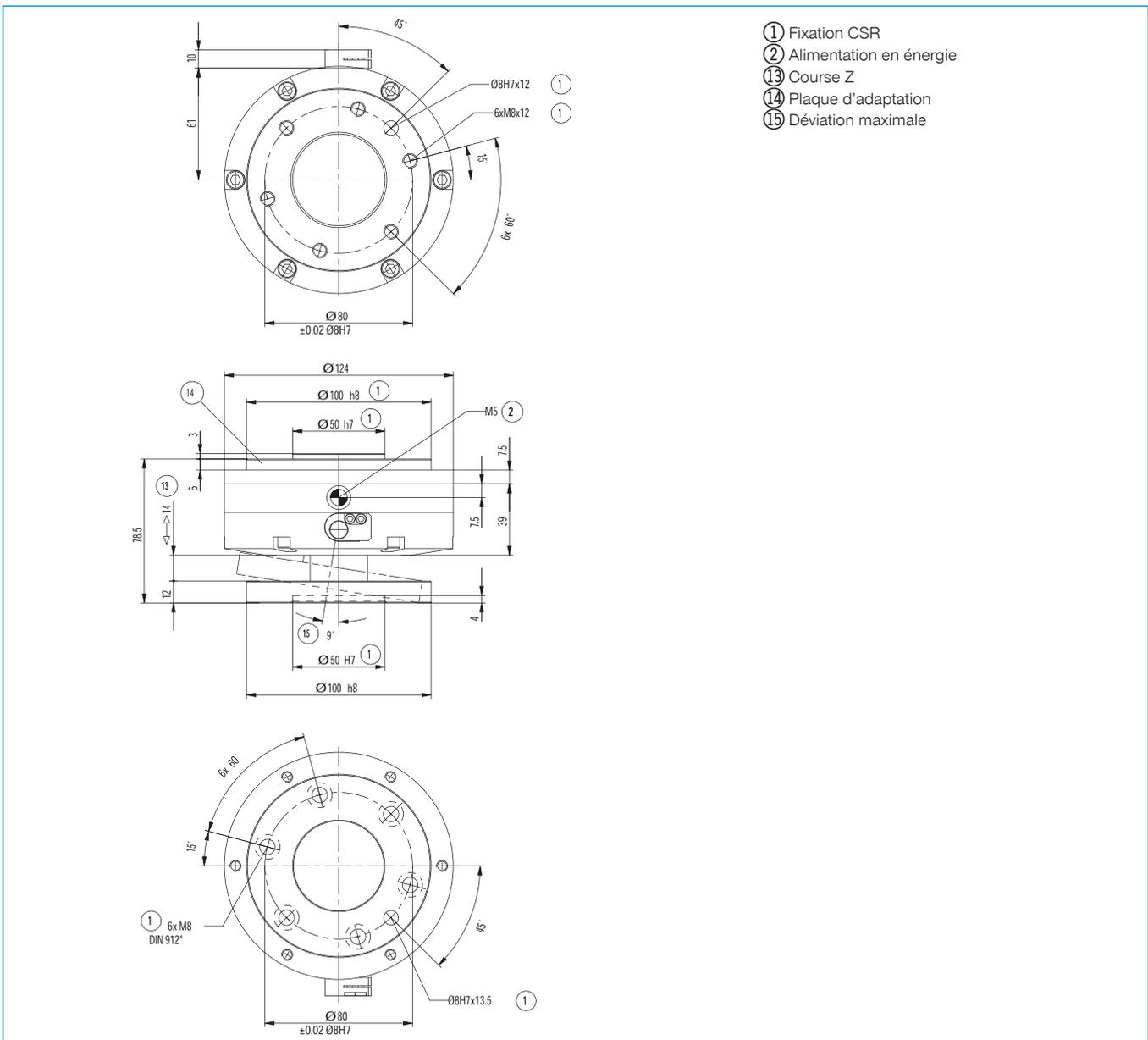


KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	CSR80
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 80
Encombrement en hauteur [mm]	78.5
Déviatation axe Z [mm]	14
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.05
Déviatation horizontale +/- [°]	9
Précision de répétition radiale +/- [mm]	0.05
Pression de service [bar]	1 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	1.7



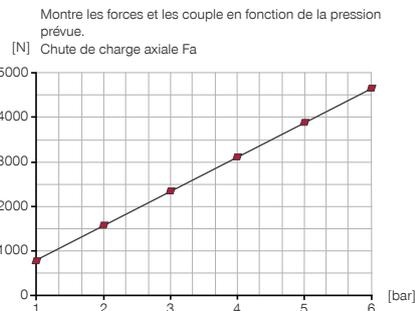
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CSR100

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

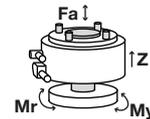


► Injection d'air comprimé

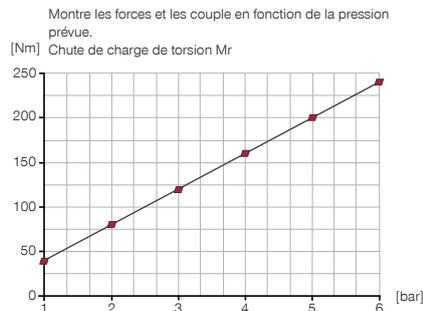


► Forces et couples

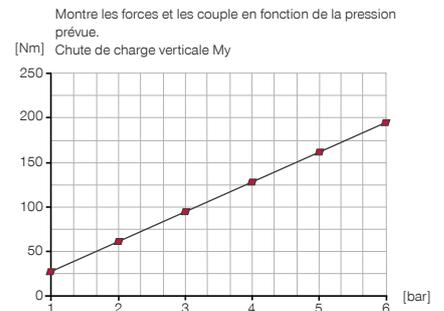
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8
NJ8-E2S-05



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912080209

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES

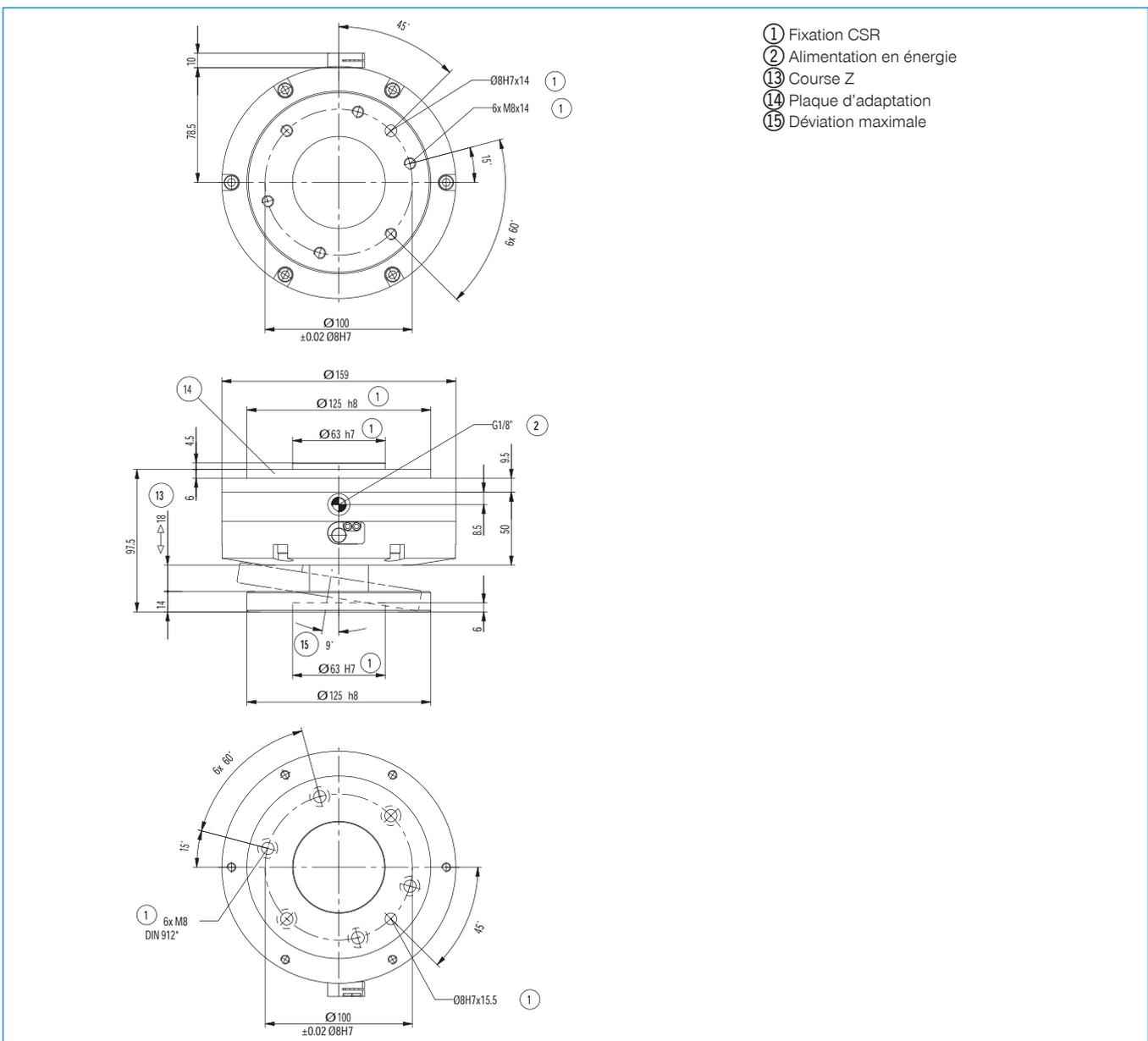


KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	CSR100
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 100
Encombrement en hauteur [mm]	97.5
Déviat ion axe Z [mm]	18
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.05
Déviat ion horizontale +/- [°]	9
Précision de répétition radiale +/- [mm]	0.05
Pression de service [bar]	1 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	3.2



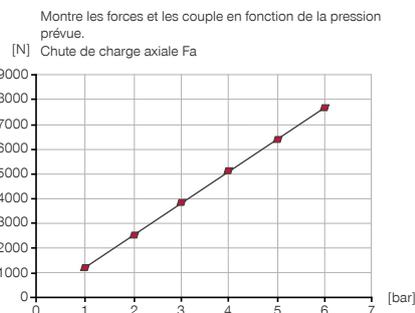
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CSR125

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

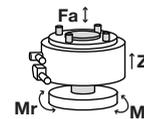


► Injection d'air comprimé

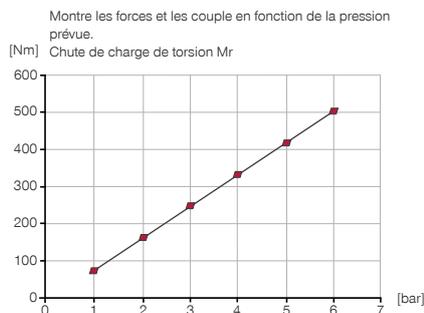


► Forces et couples

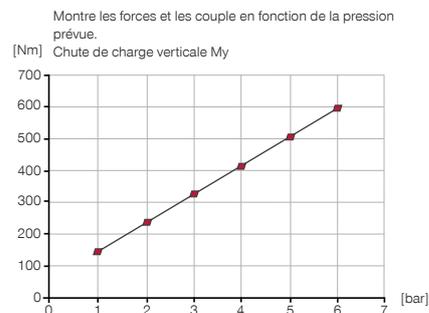
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8
NJ8-E2S-05



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912100309

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES

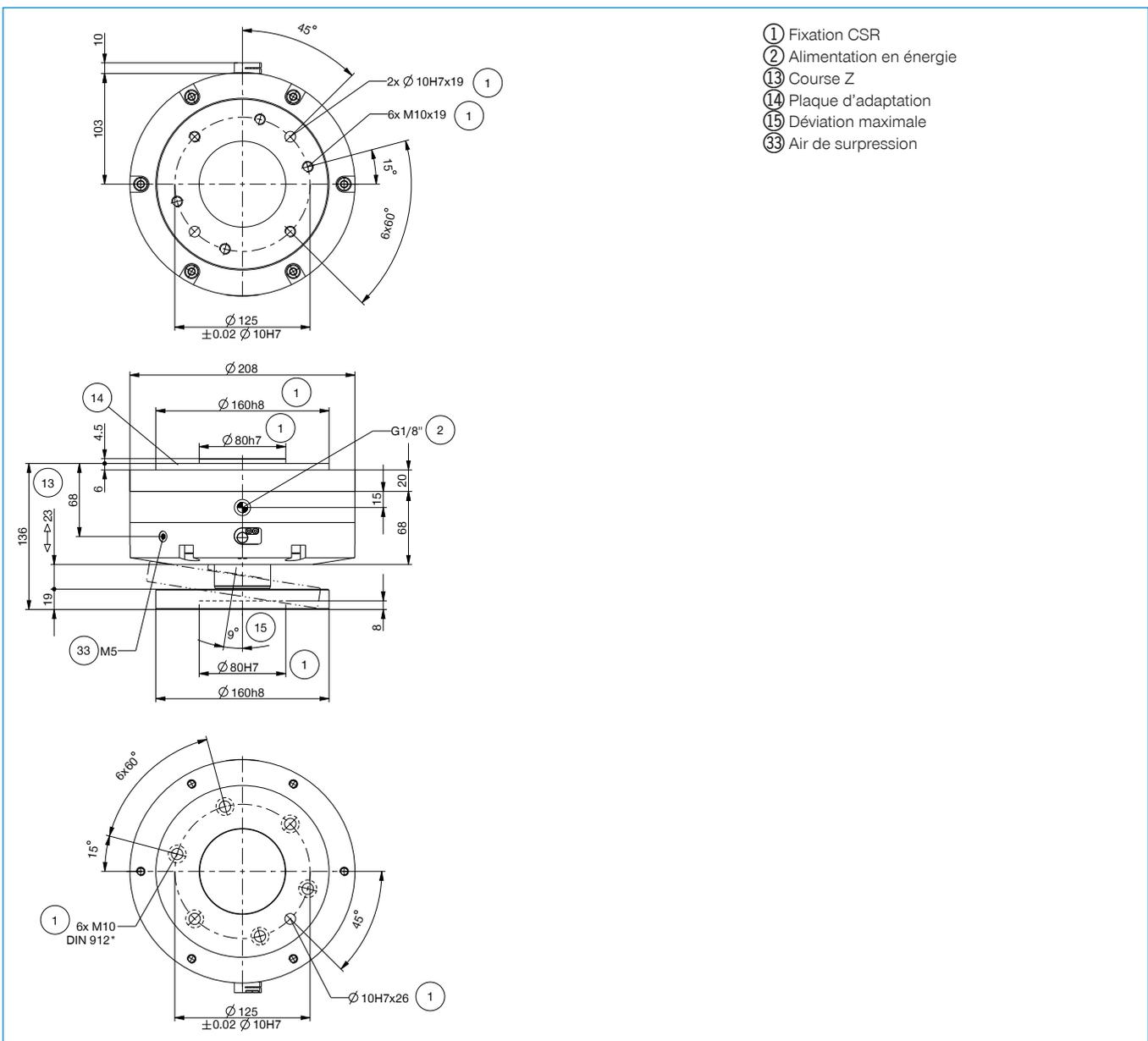


KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	CSR125
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 125
Encombrement en hauteur [mm]	136
Déviatoin axe Z [mm]	23
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.05
Déviatoin horizontale +/- [°]	9
Précision de répétition radiale +/- [mm]	0.05
Pression de service [bar]	1 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	8.1



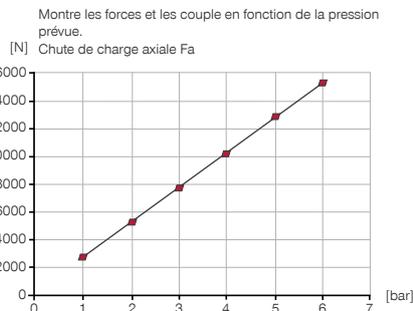
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CSR160

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

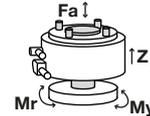


► Injection d'air comprimé

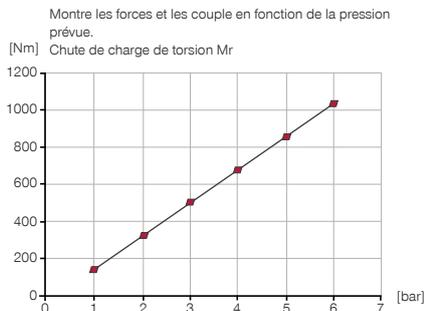


► Forces et couples

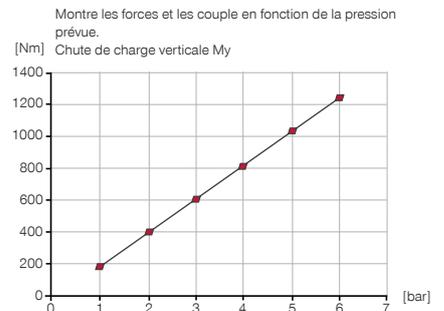
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur de proximité inductif - Fiche M8
NJ8-E2S-05



6 [pièce]
Vis à tête cylindrique à six pans
C0912100309

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GV1-8X8
Raccord pneumatique droit



WV1-8X8
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES

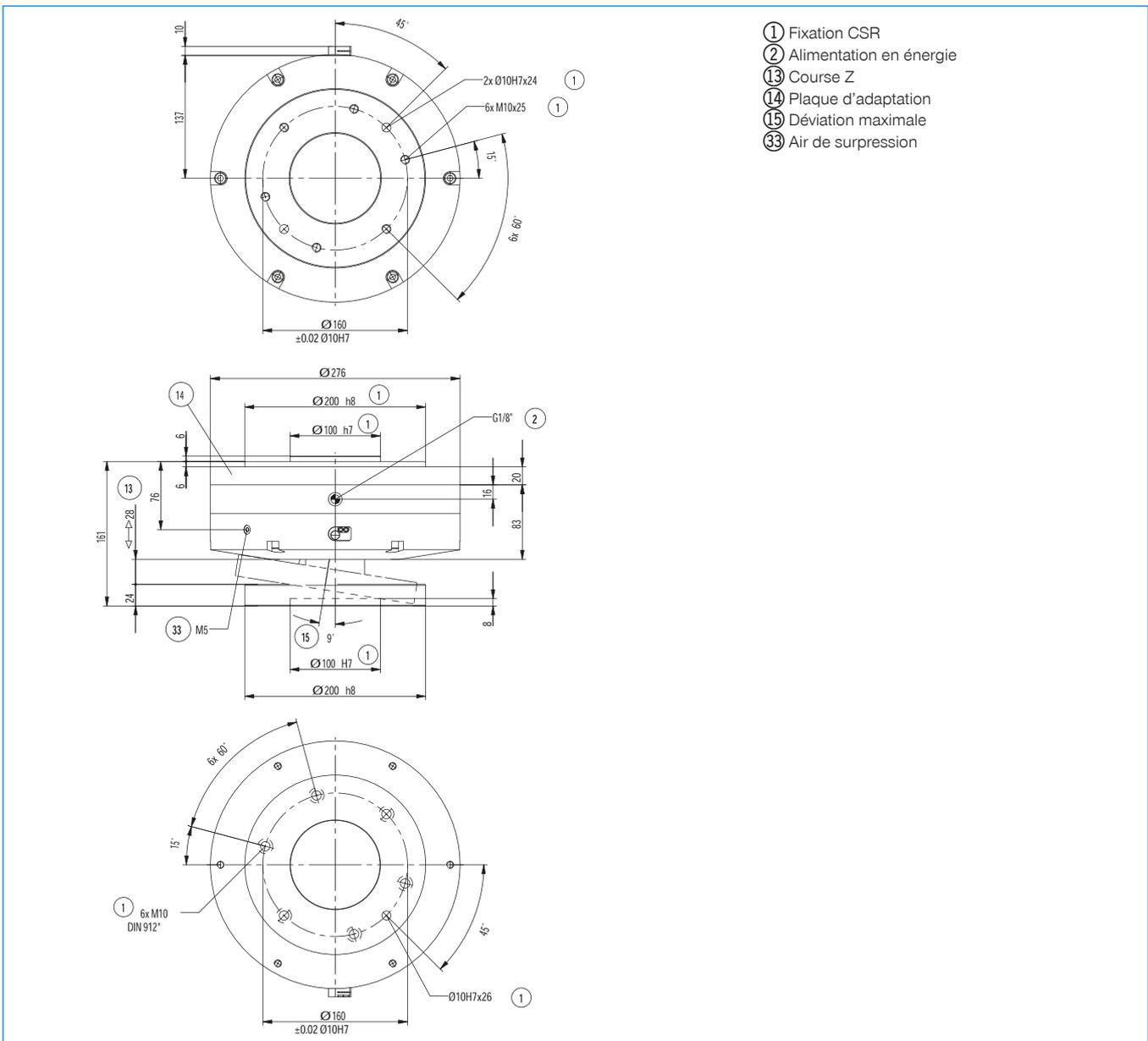


KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	CSR160
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 160
Encombrement en hauteur [mm]	161
Déviat. axe Z [mm]	28
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.05
Déviat. horizontale +/- [°]	9
Précision de répétition radiale +/- [mm]	0.05
Pression de service [bar]	1 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Poids [kg]	15



MÉCANISME ANTI-COLLISION

SÉRIE CRR

▶ AVANTAGES PRODUIT



▶ Sensibilité de déclenchement ajustable

Grâce à la commande de la pression d'air, vous pouvez ajuster parfaitement la sensibilité à votre application.

▶ Capteurs intégrés

En cas de collision, le capteur intégré envoie un signal à la commande pour déclencher un arrêt d'urgence.

▶ Retour automatique en position initiale

Après un arrêt d'urgence, vous pouvez réinitialiser le mécanisme anti-collision à une distance sûre. Cela représente surtout un avantage lorsque l'accès à l'installation n'est pas souhaité, ou lorsqu'il n'est pas sûr, ou lorsqu'il n'est que difficilement possible.

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies.

Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com

► DÉTAIL DES AVANTAGES



- ① **Bride de raccordement au robot**
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ② **Détection du piston**
 - le capteur génère un signal de détection de surcharge
 - capteur magnétique fourni
- ③ **Entraînement**
 - vérin simple effet pneumatique
 - seuil de déclenchement réglable via la pression de service
 - avec ressort intégré
- ④ **Détection de surcharge**
 - dans la direction Z
 - basculement à l'horizontale
 - torsion autour de l'axe Z
- ⑤ **Bride de raccordement**
 - diamètre et usinage aux normes EN ISO 9409-1
- ⑥ **Retour en position initiale**
 - la bride de raccordement est amenée dans sa position initiale au moyen d'un piston

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Taille de fabrication	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Déviat ion axe Z	Précision de répétition axiale +/-
		[mm]	[mm]
CRR40	TK 40	8	0.01
CRR50	TK 50	12	0.01
CRR63	TK 63	15	0.01

► AUTRES INFORMATIONS DISPONIBLES EN LIGNE



Toutes les informations en un clic sur www.zimmer-group.com. À l'aide de la référence du produit de votre choix, trouvez les données, plans, modèles 3D et instructions de service concernant la taille du modèle sélectionné. Rapide, clair et toujours à jour.

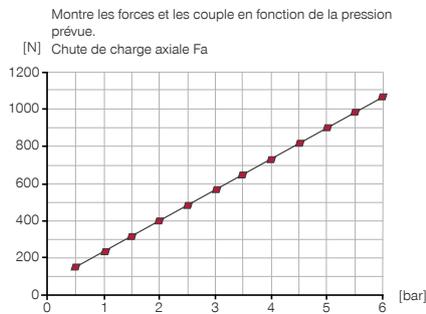
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CRR40

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

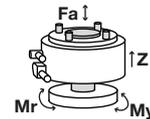


► Injection d'air comprimé

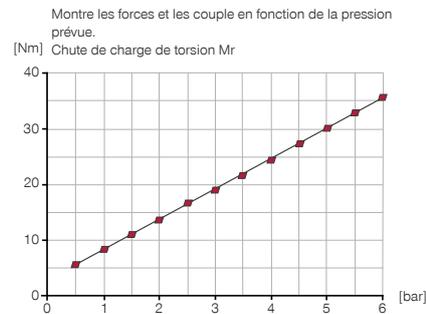


► Forces et couples

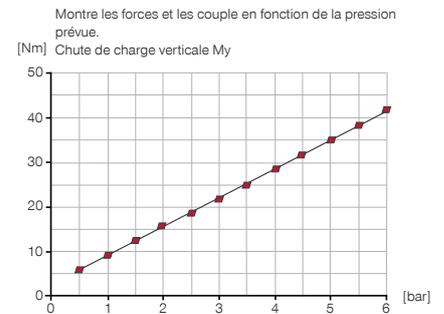
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur magnétique droit, câble 0,3 m - fiche M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



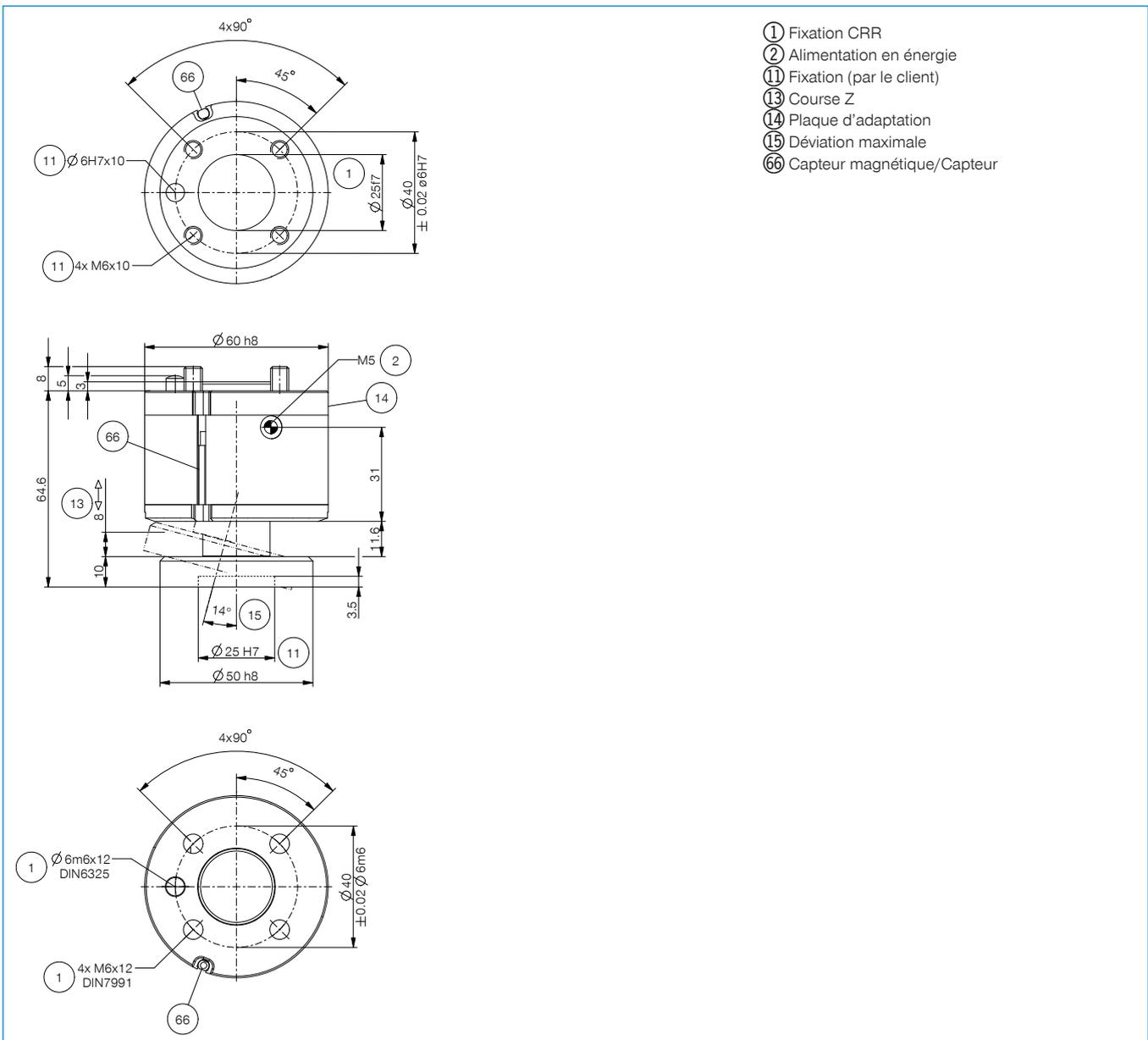
KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8



N° de commande	Caractéristiques techniques
	CRR40N-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Déviat ion axe Z [mm]	8
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.01
Sensibilité de réponse axiale [mm]	0.5
Déviat ion horizontale +/- [°]	14.0
Précision de répétition radiale +/- [min]	4
Sensibilité de la réponse radiale [°]	1.5
Torsion axe Z [°]	21
Précision de répétition rotative +/- [min]	4
Sensibilité de la réponse rotative [°]	1
Pression de service [bar]	0.5 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	14.60
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	2.64
Poids [kg]	0.61



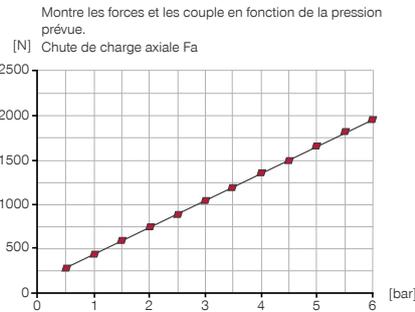
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CRR50

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

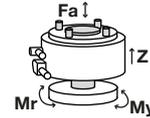


► Injection d'air comprimé

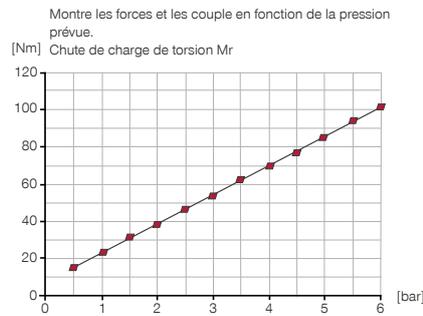


► Forces et couples

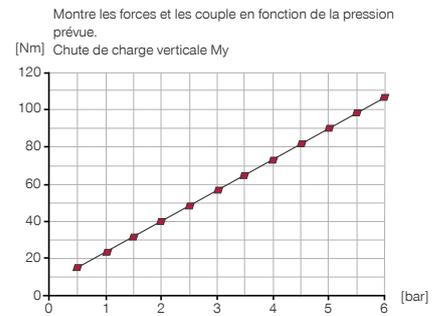
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur magnétique droit, câble 0,3 m - fiche M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES

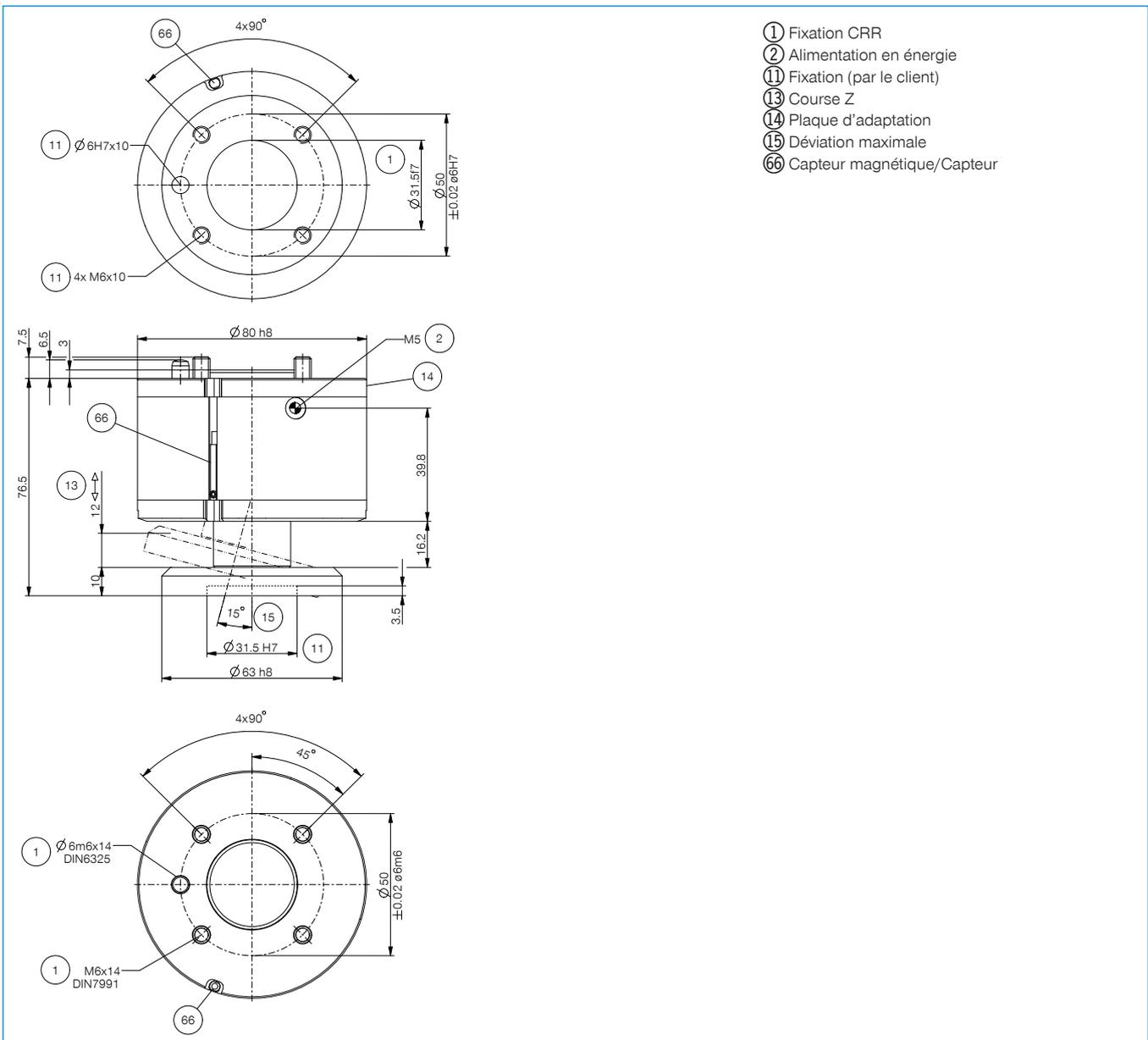


KAG500
Connecteur enfichable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur enfichable Équerre Câble 5 m - Douille M8

N° de commande	Caractéristiques techniques
	CRR50N-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Déviaton axe Z [mm]	12
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.01
Sensibilité de réponse axiale [mm]	0.5
Déviaton horizontale +/- [°]	14.0
Précision de répétition radiale +/- [min]	4
Sensibilité de la réponse radiale [°]	1.5
Torsion axe Z [°]	22
Précision de répétition rotative +/- [min]	4
Sensibilité de la réponse rotative [°]	1
Pression de service [bar]	0.5 ... 6
Pression de service nominal [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm³]	37.40
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm²]	7.69
Poids [kg]	1.1



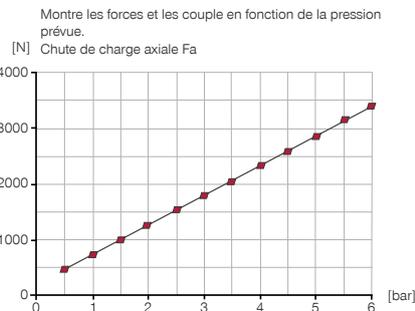
MÉCANISME ANTI-COLLISION

TAILLE DE FABRICATION CRR63

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

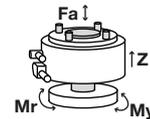


► Injection d'air comprimé

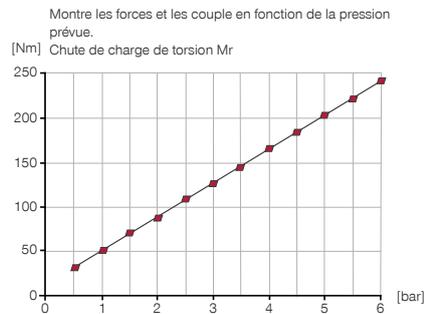


► Forces et couples

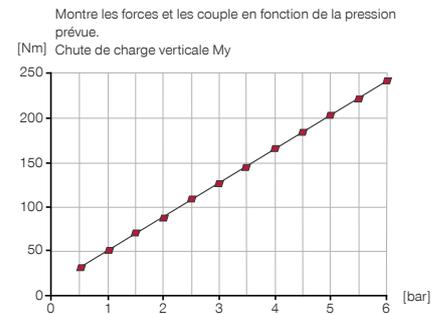
Forces et couples max. : voir diagrammes



► Injection d'air comprimé



► Injection d'air comprimé



► FOURNI



1 [pièce]
Détecteur magnétique droit, câble 0,3 m - fiche M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ALIMENTATION EN ÉNERGIE



GVM5
Raccord pneumatique droit



WVM5
Raccord orientable



RACCORDS / AUTRES



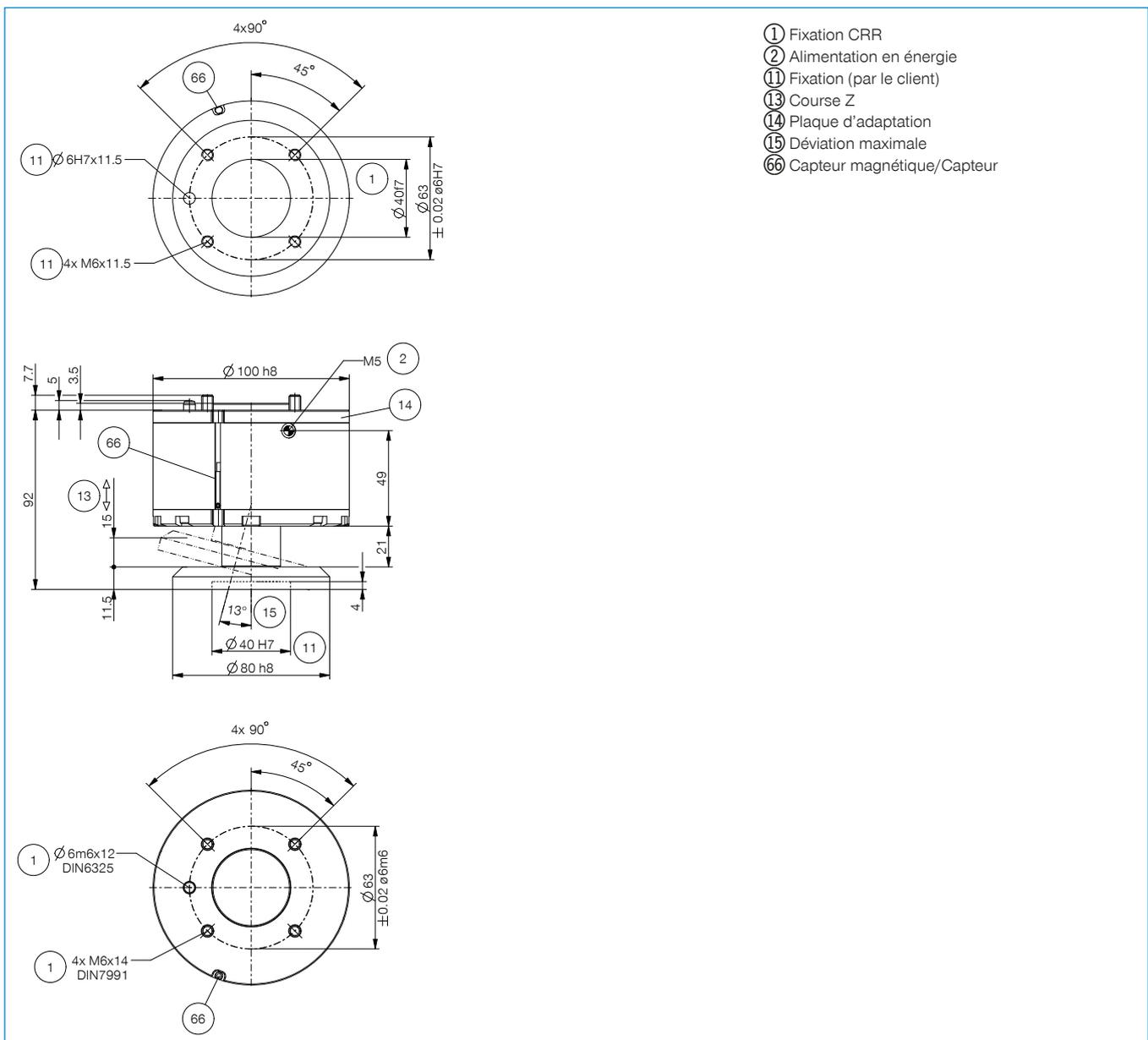
KAG500
Connecteur encastrable droit Câble 5 m - Douille M8



KAW500
Connecteur encastrable Équerre Câble 5 m - Douille M8



► Caractéristiques techniques	
N° de commande	CRR63N-A
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 63
Déviation axe Z [mm]	15
Précision de répétition axiale +/- [mm]	0.01
Sensibilité de réponse axiale [mm]	0.5
Déviation horizontale +/- [°]	13.0
Précision de répétition radiale +/- [min]	4
Sensibilité de la réponse radiale [°]	1.5
Torsion axe Z [°]	22
Précision de répétition rotative +/- [min]	4
Sensibilité de la réponse rotative [°]	1
Pression de service [bar]	0.5 ... 6
Pression de service nominale [bar]	6
Température de service [°C]	5 ... +80
Volume du vérin par cycle [cm ³]	82.80
Moment d'inertie autour de l'axe Z [kgcm ²]	21.30
Poids [kg]	1.8





MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM

APERÇU DES PRODUITS



MATCH

9	MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM	186 - 319
	MATCH - Module robot	188
	MATCH - Pinces	268
	MATCH - Support angulaire	316

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-00-01-A

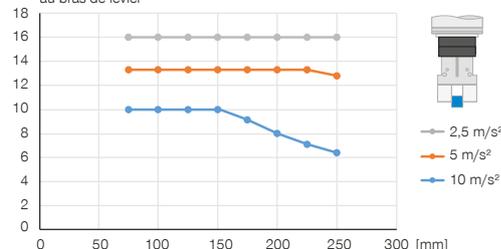
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

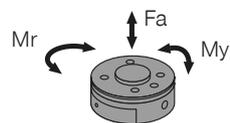
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

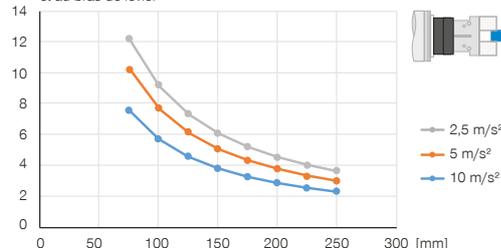
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pincés



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pincés



RACCORDS / AUTRES



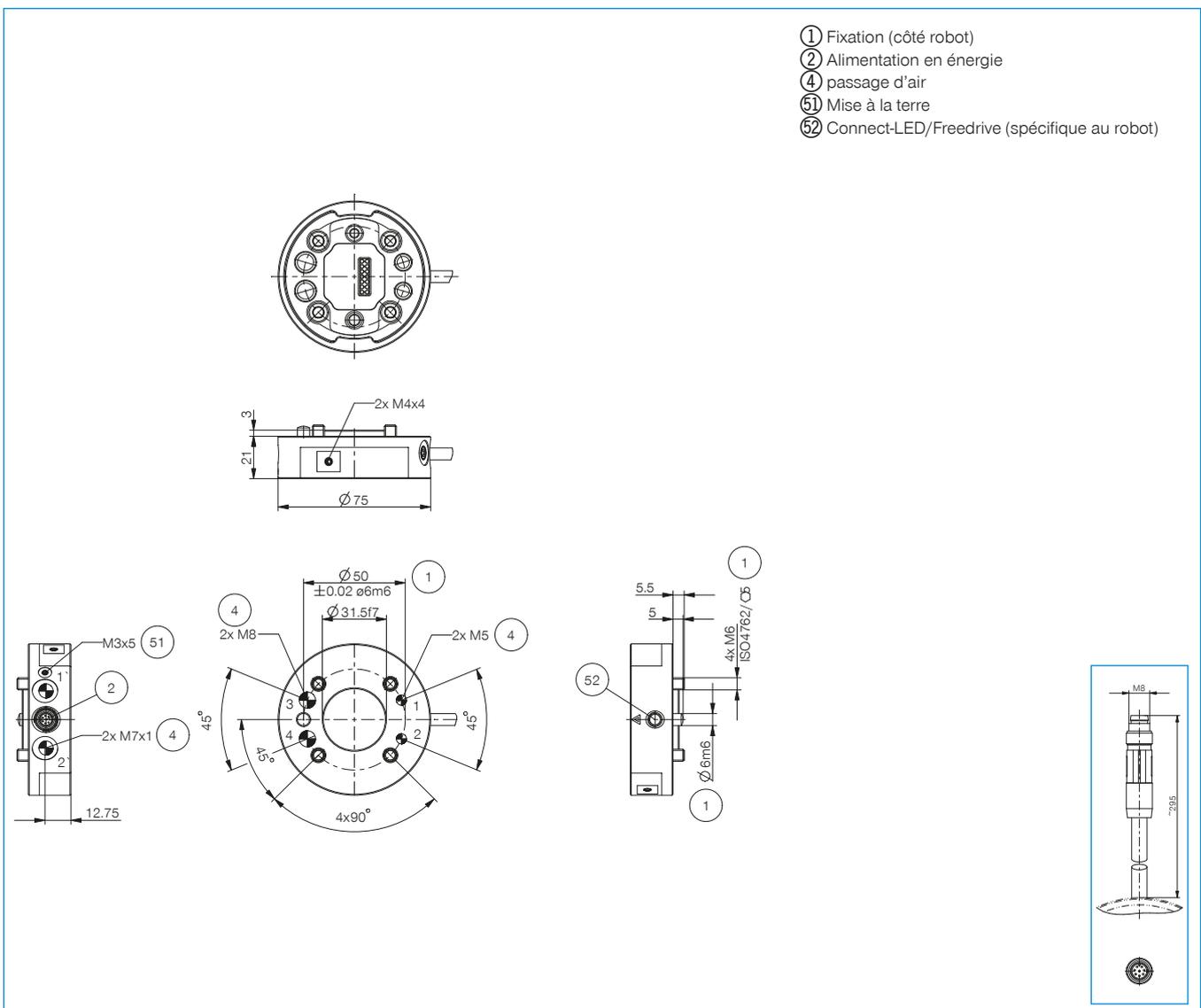
WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-00-01-A
Pour type de robot	ISO TK 50*
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.31

* Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via un câble standard M8 à 8 pôles femelle.



MATCH - MODULE ROBOT

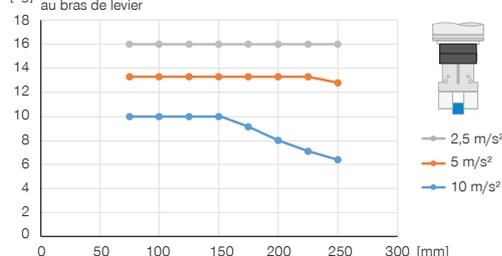
LWR50F-00-04-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



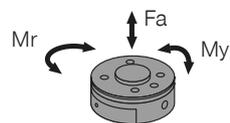
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

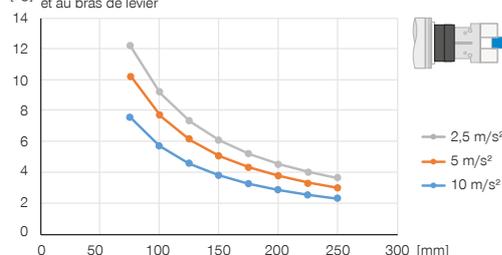
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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



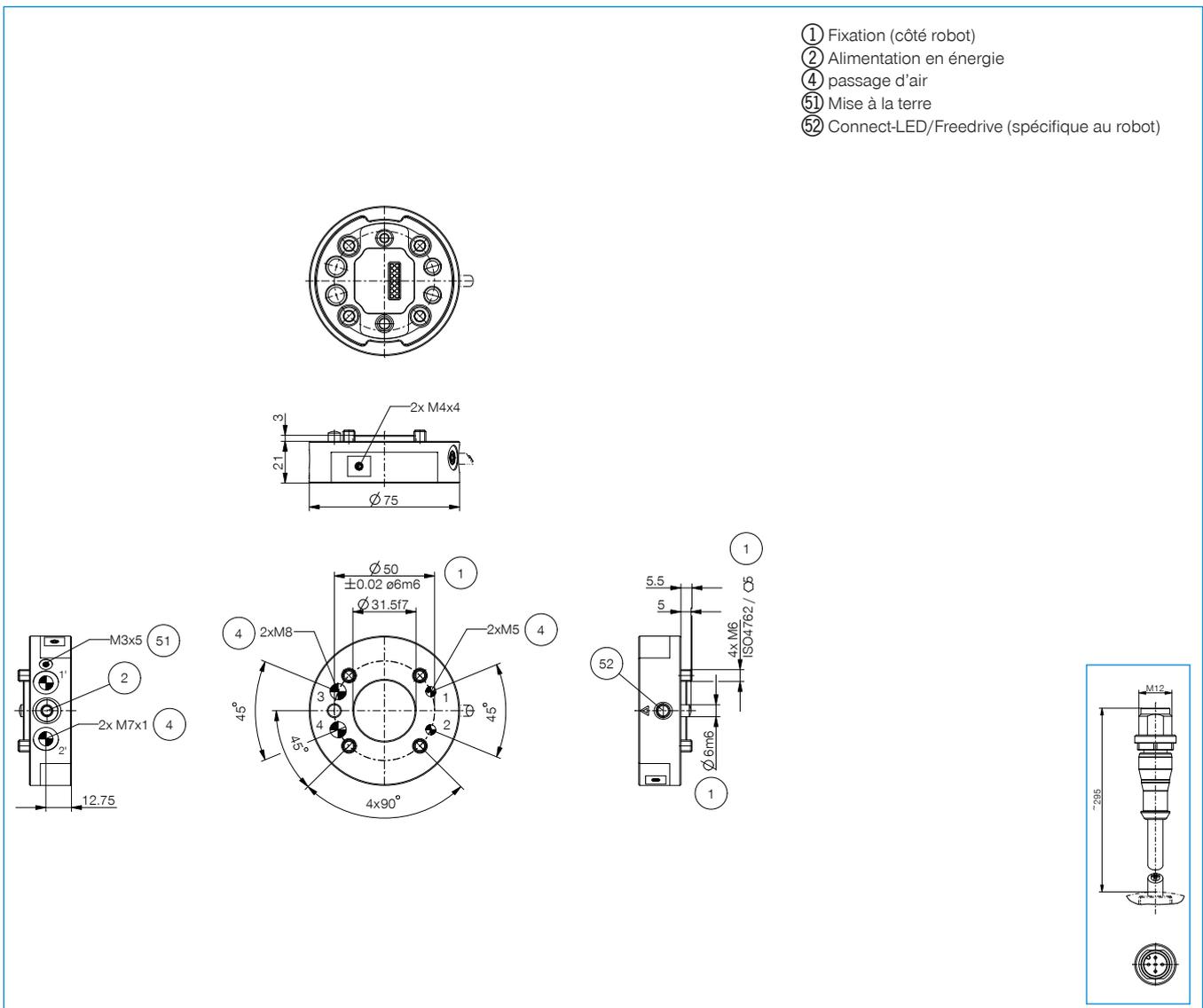
WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-00-04-A
Pour type de robot	ISO TK 50*
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 5 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.28

*Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-00-05-A

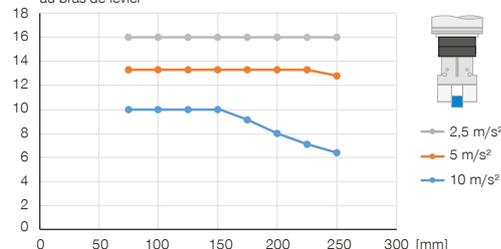
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

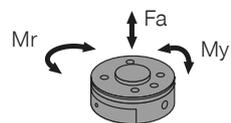
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

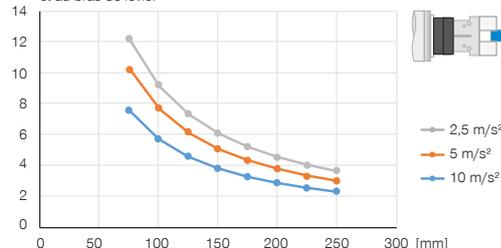
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pincés



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pincés



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pincés



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pincés



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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



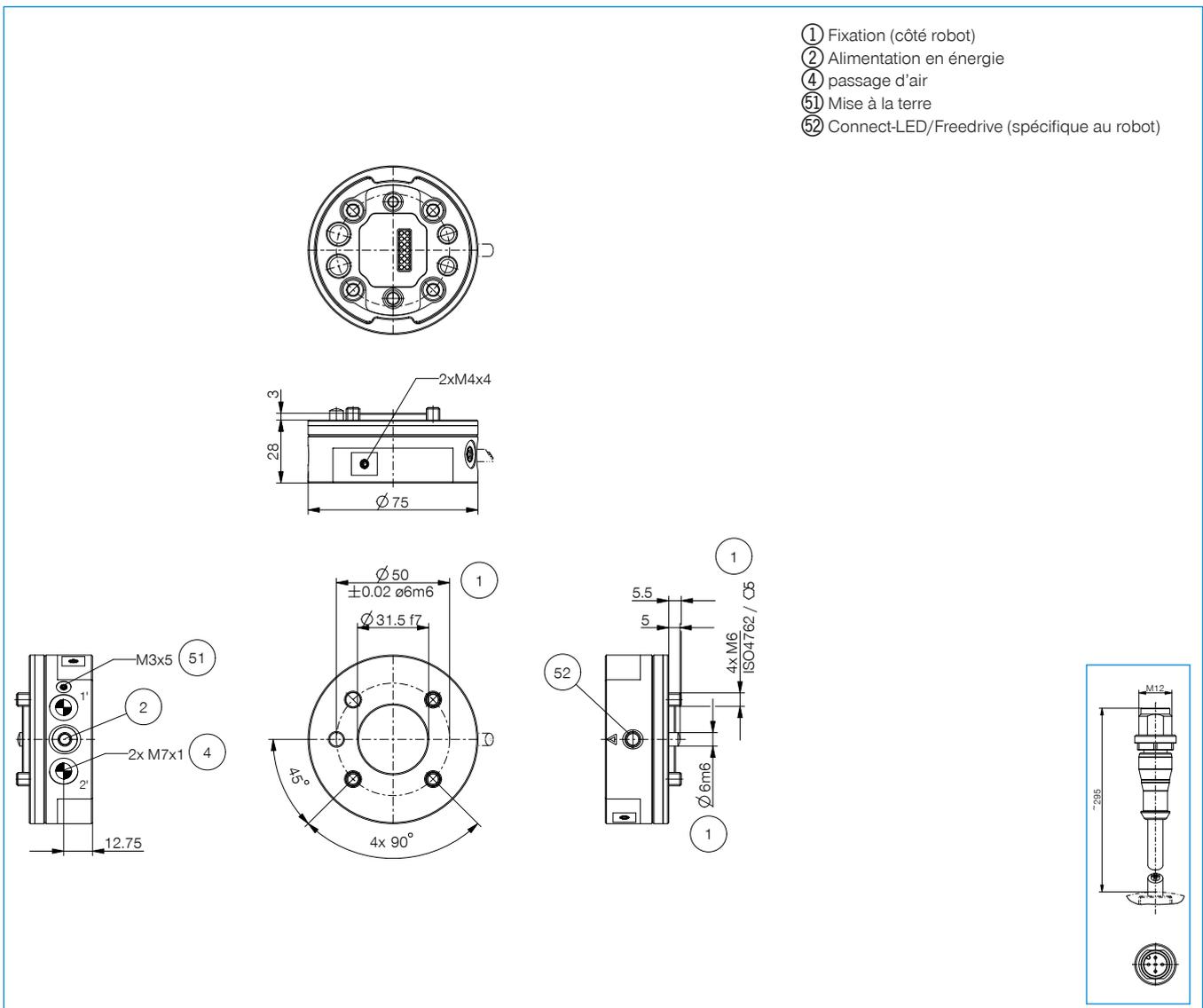
WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-00-05-A
Pour type de robot	ISO TK 50*
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Affichage de l'état	Oui
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 5 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.33

*Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-00-06-A

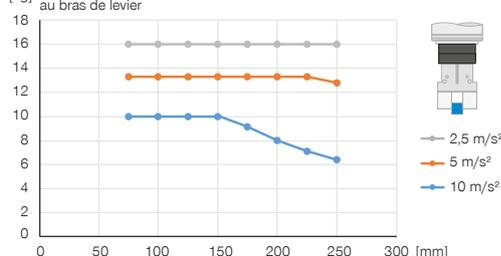
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

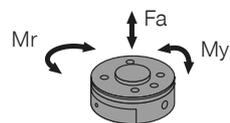
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

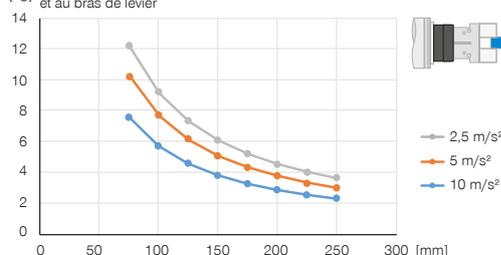
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-29-00001-A
MATCH - Support angulaire



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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



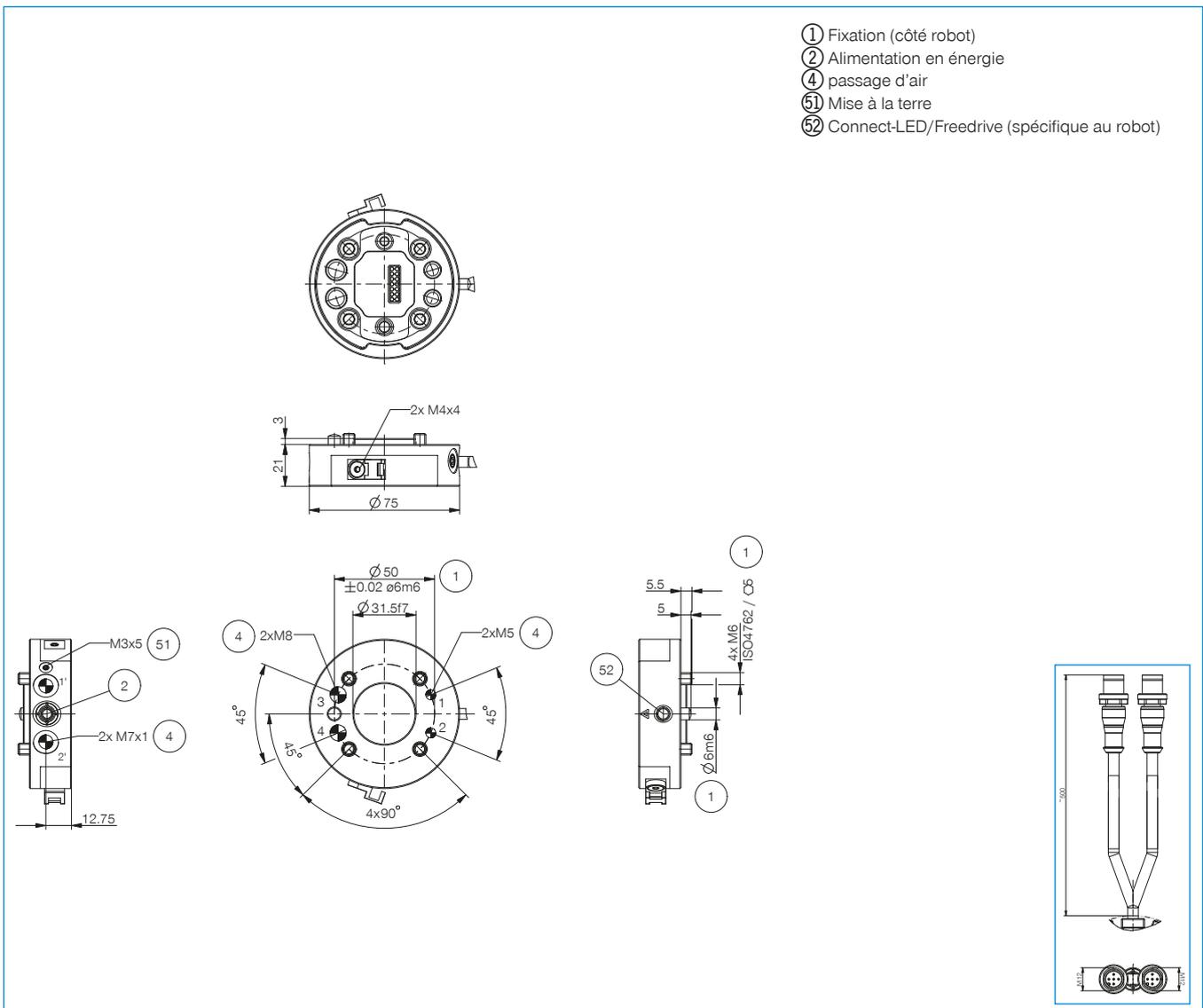
WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-00-06-A
Pour type de robot	ISO TK 50*
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 5 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.28

*Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.



MATCH - MODULE ROBOT

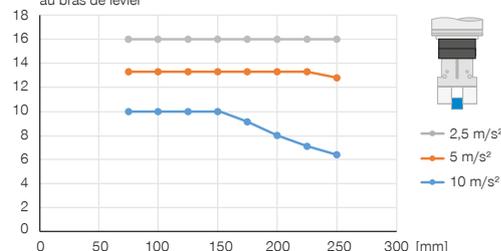
LWR50F-01-02-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



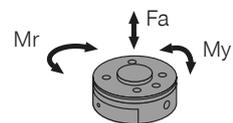
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

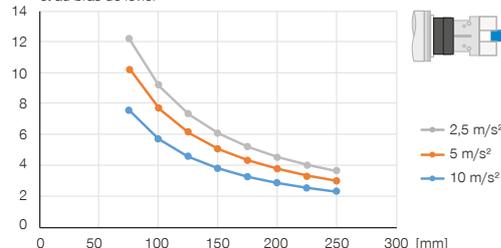
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pincés



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pincés



RACCORDS / AUTRES

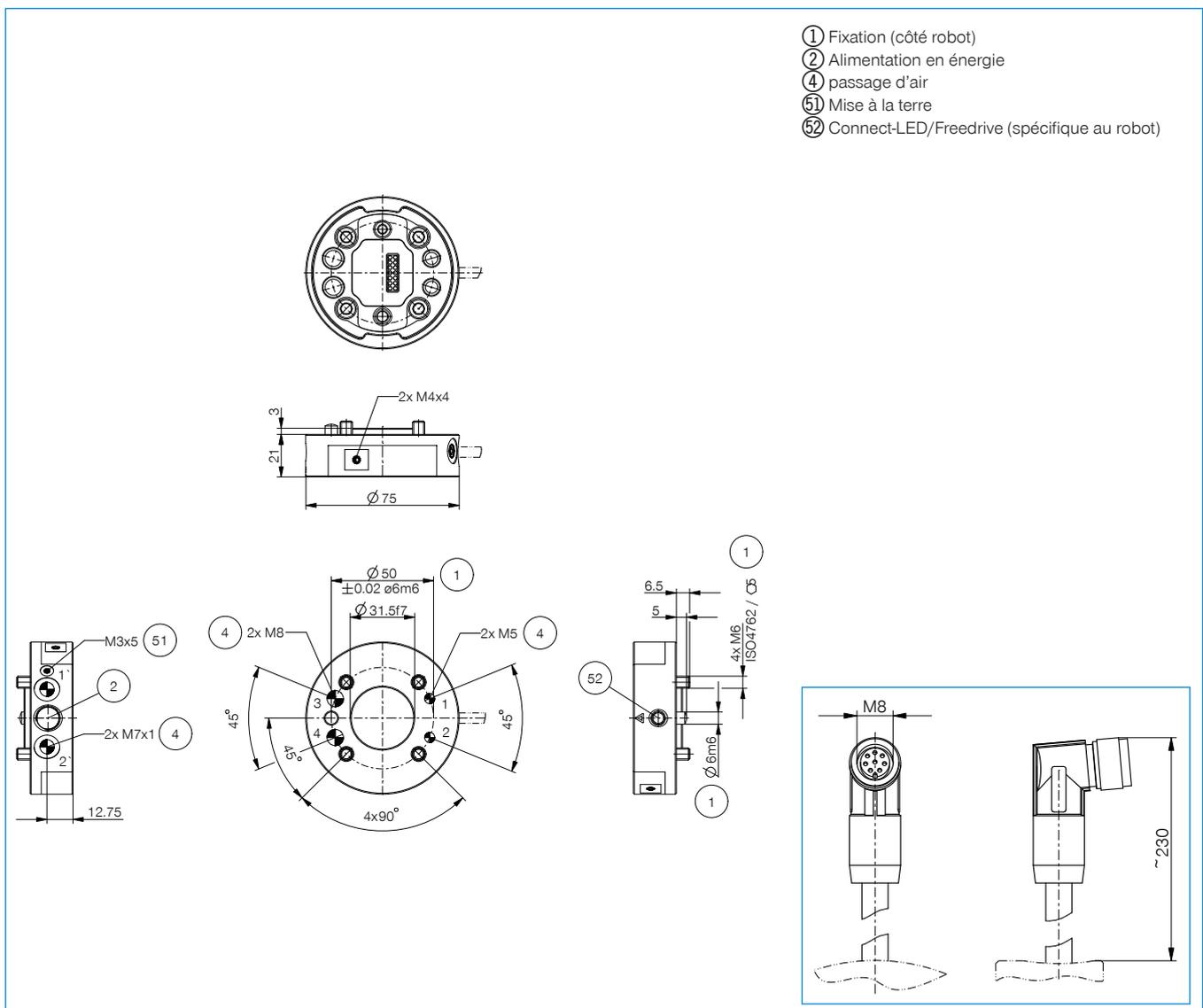


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-01-02-A
Pour type de robot	Universal Robots e-Series
Commande	Digital I/O
Logique IO	NPN
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-01-03-A

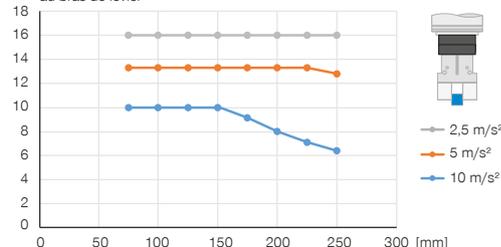
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

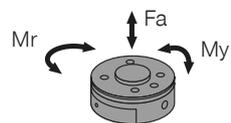
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

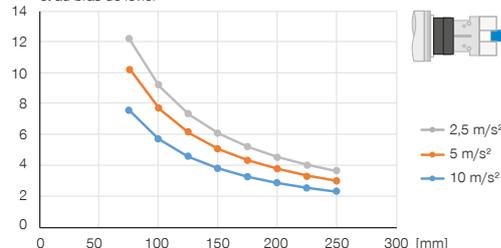
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

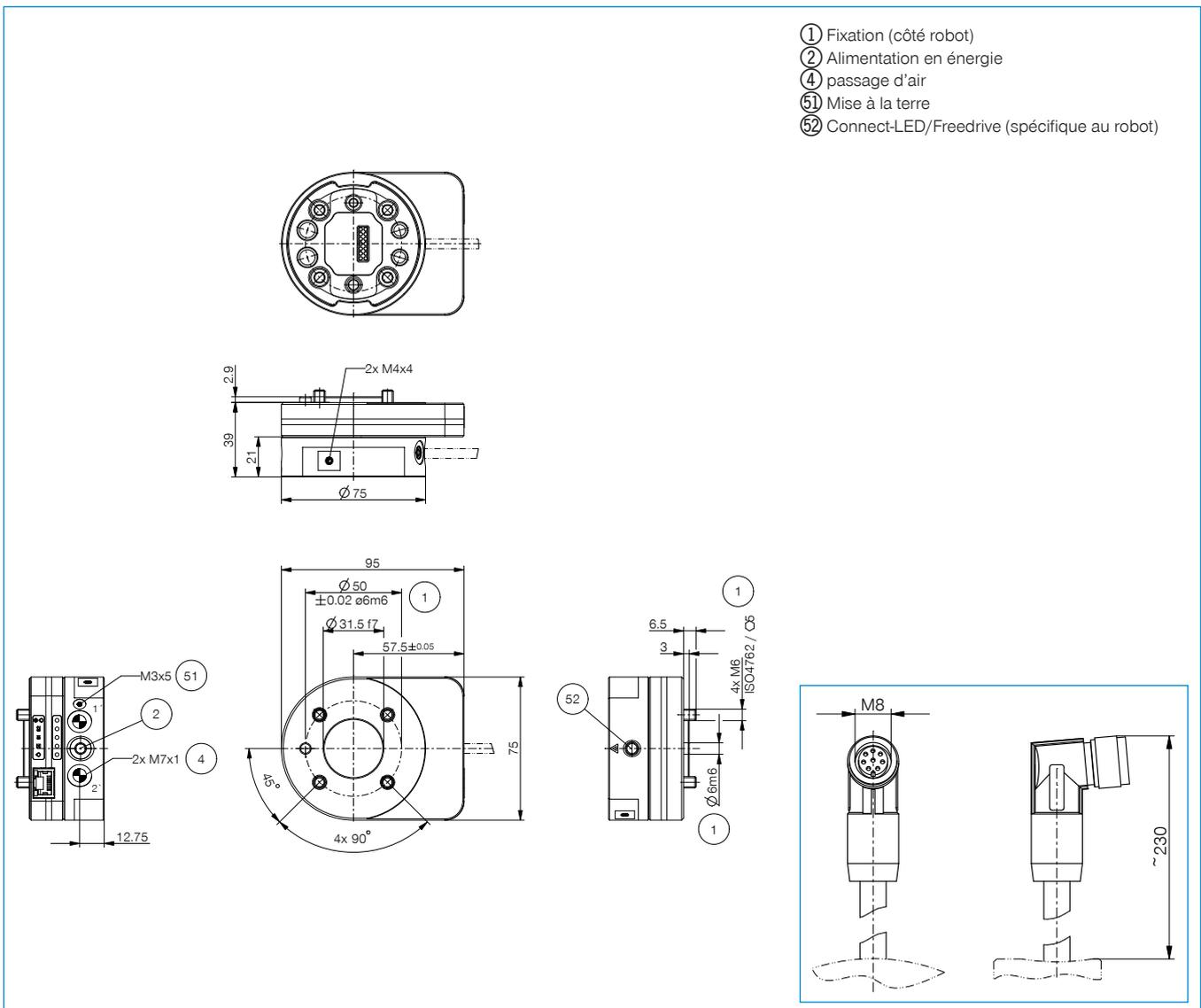


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-01-03-A
Pour type de robot	Universal Robots e-Series
Interface de configuration	Ethernet RJ45
Commande	RS485
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Affichage de l'état	Oui
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.43



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-04-01-A

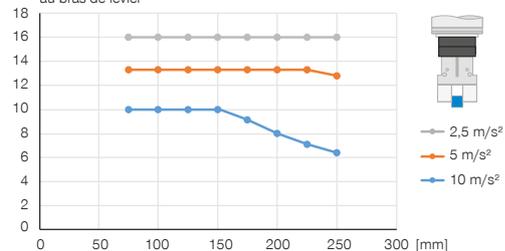
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

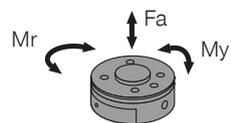
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

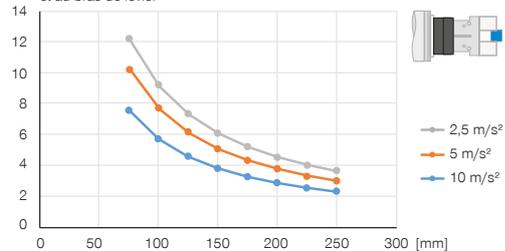
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES



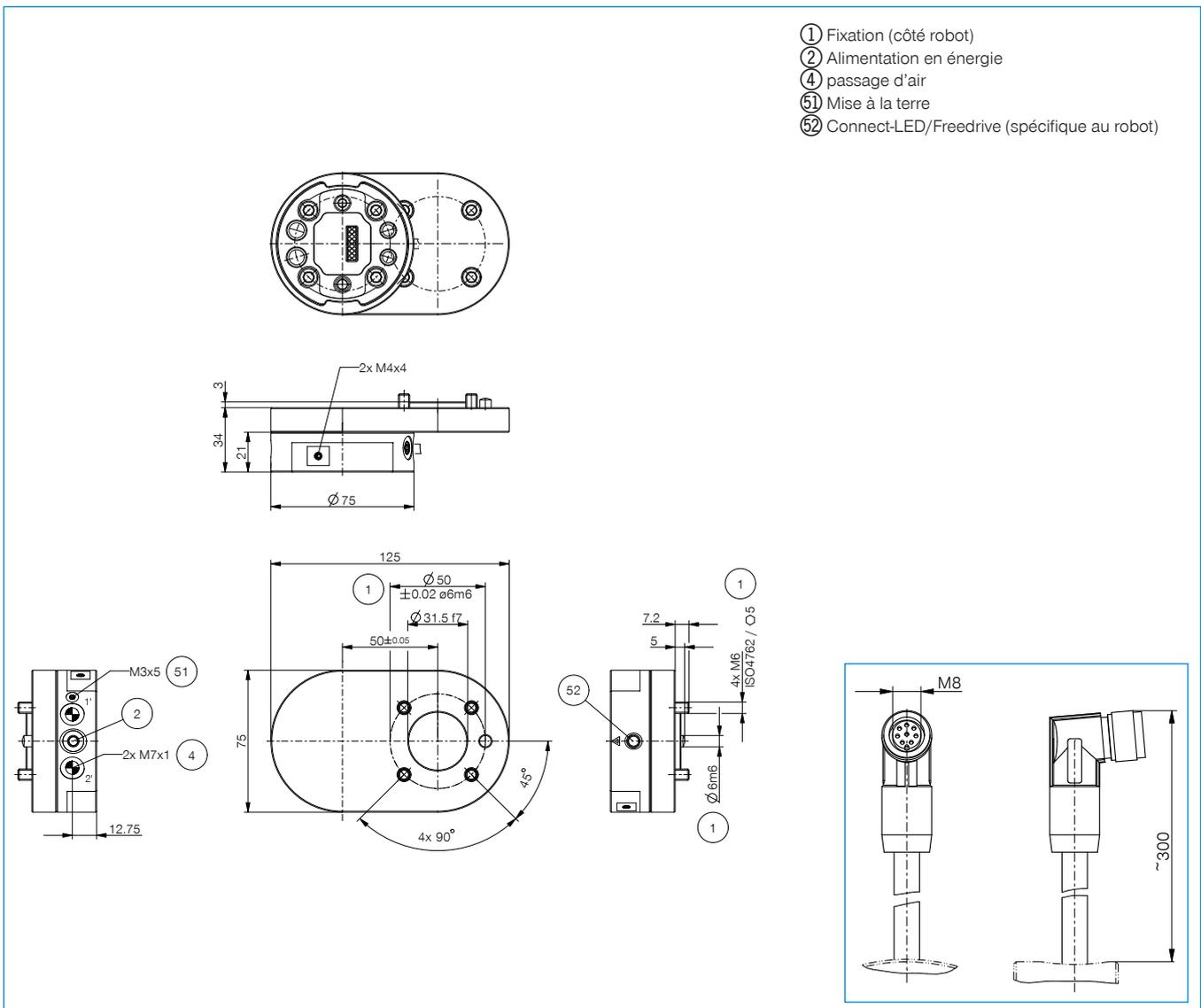
WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-04-01-A
Pour type de robot	Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series *
Commande	Digital I/O
Logique IO	NPN
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.62

* Convient à tous les Techman / OMRON TM-Series à partir de la révision 3.0 du matériel



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-06-01-A

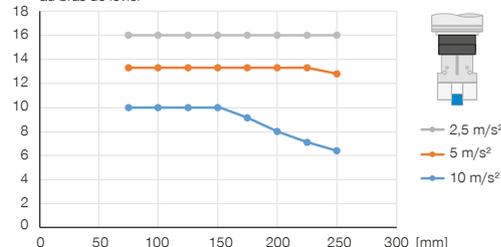
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

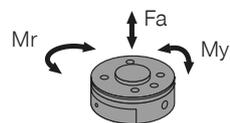
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

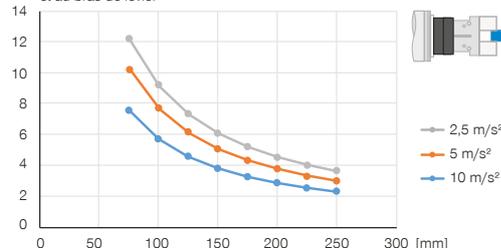
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pincés



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pincés



RACCORDS / AUTRES

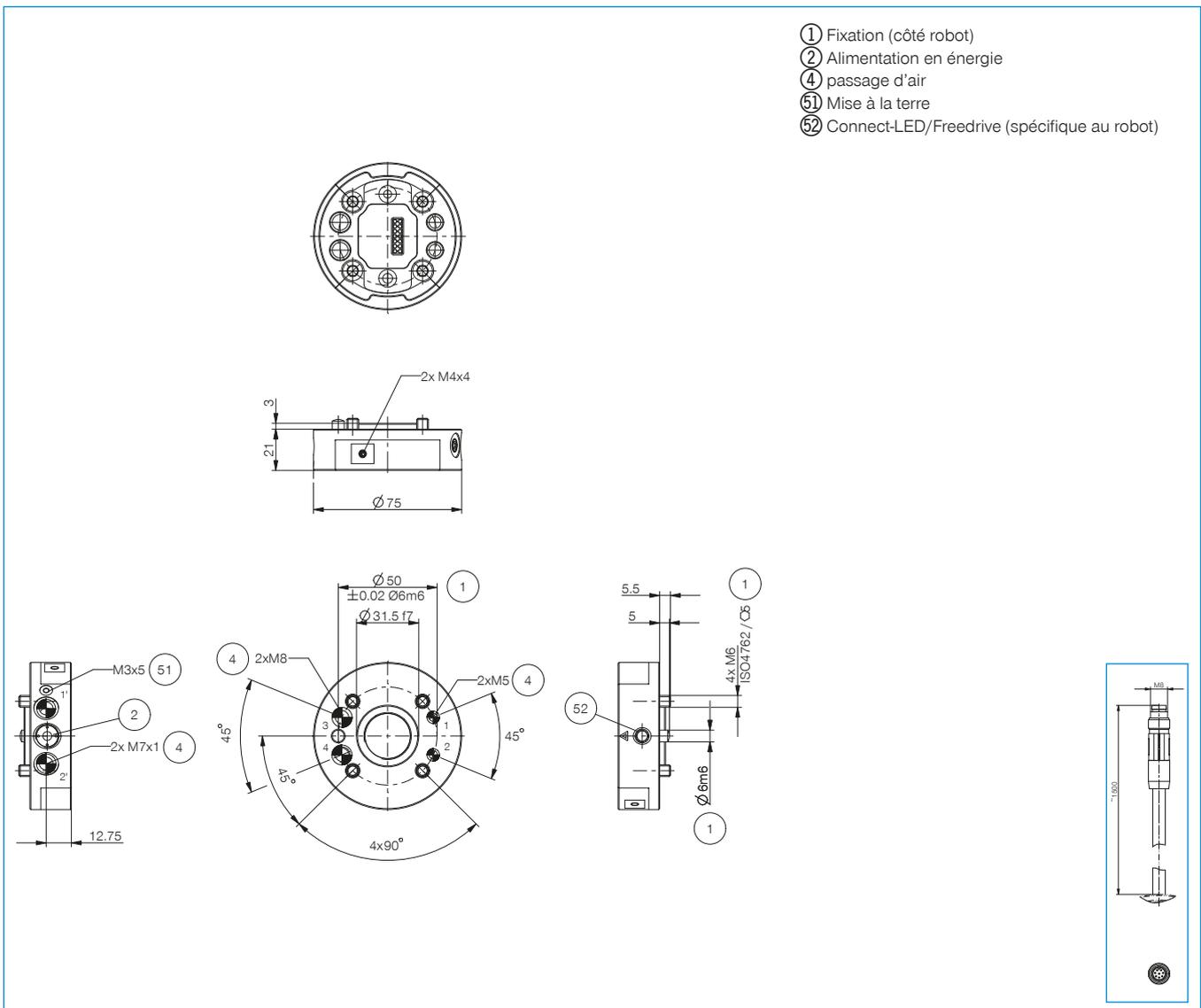


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-06-01-A
Pour type de robot	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Commande	Digital I/O
Logique IO	NPN
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



MATCH - MODULE ROBOT

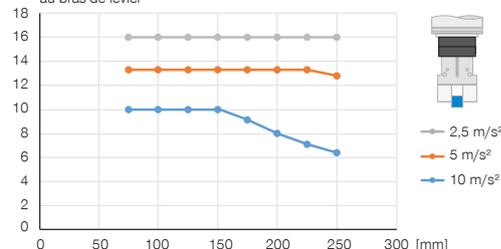
LWR50F-07-01-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



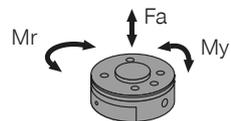
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

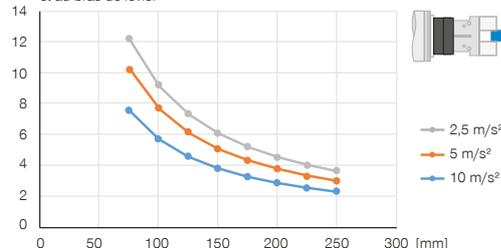
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pincés



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pincés



RACCORDS / AUTRES



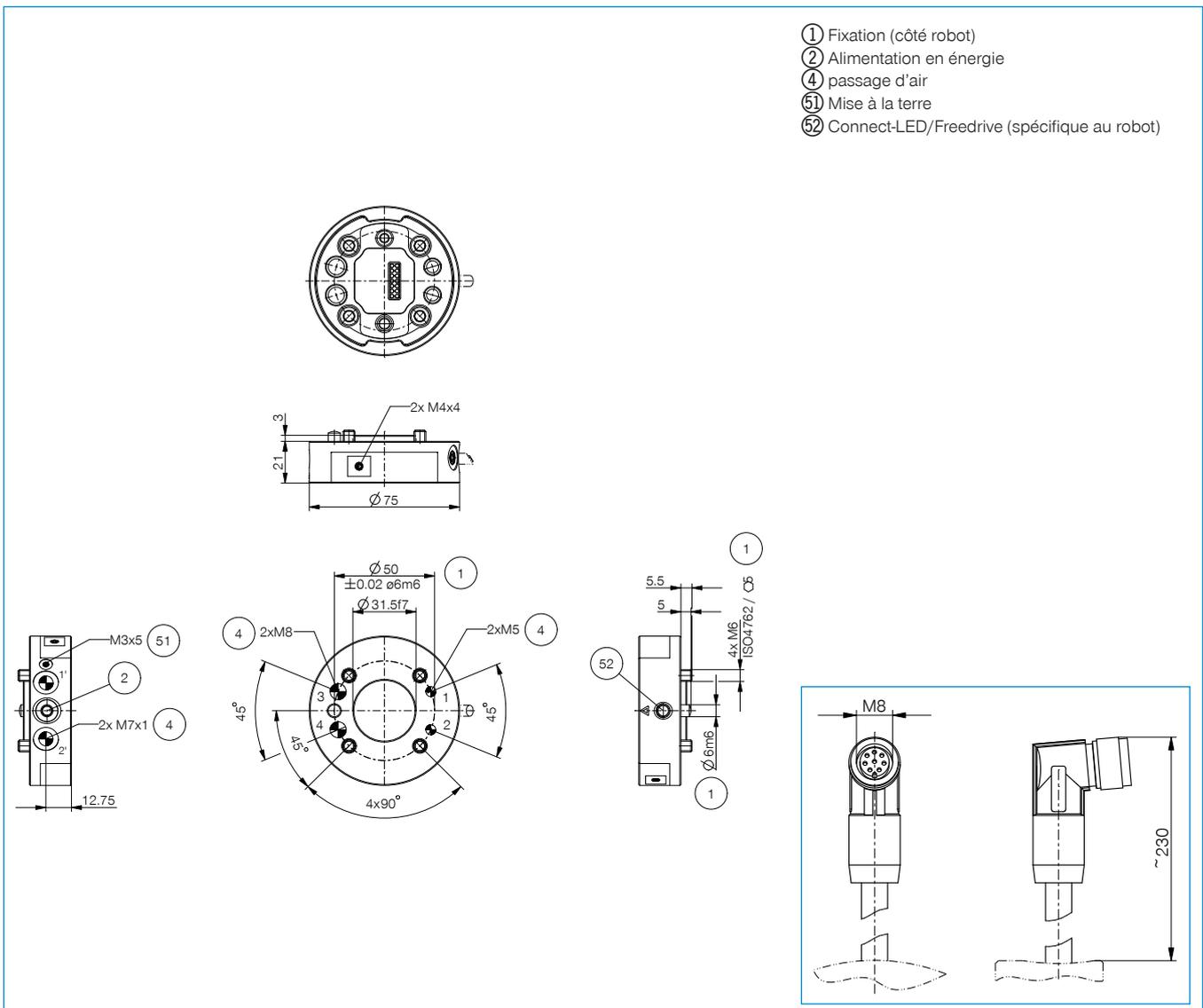
WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-07-01-A
Pour type de robot	HANWHA HCR-3/-5/-12*
Commande	Digital I/O
Logique IO	NPN
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.28

* convient à tous les HCR-3, HCR-5 et HCR-12 à partir de la révision du matériel Q1/2020



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-08-01-A

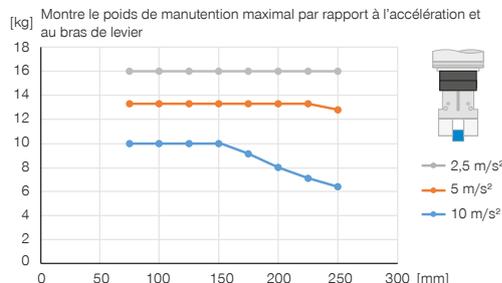
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

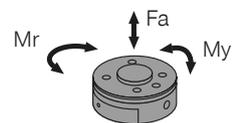
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

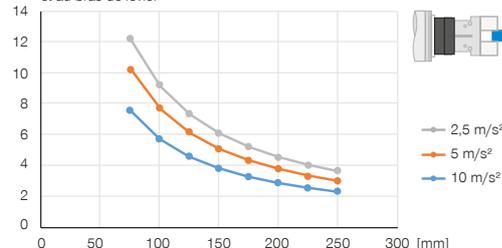
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pincas



RACCORDS / AUTRES

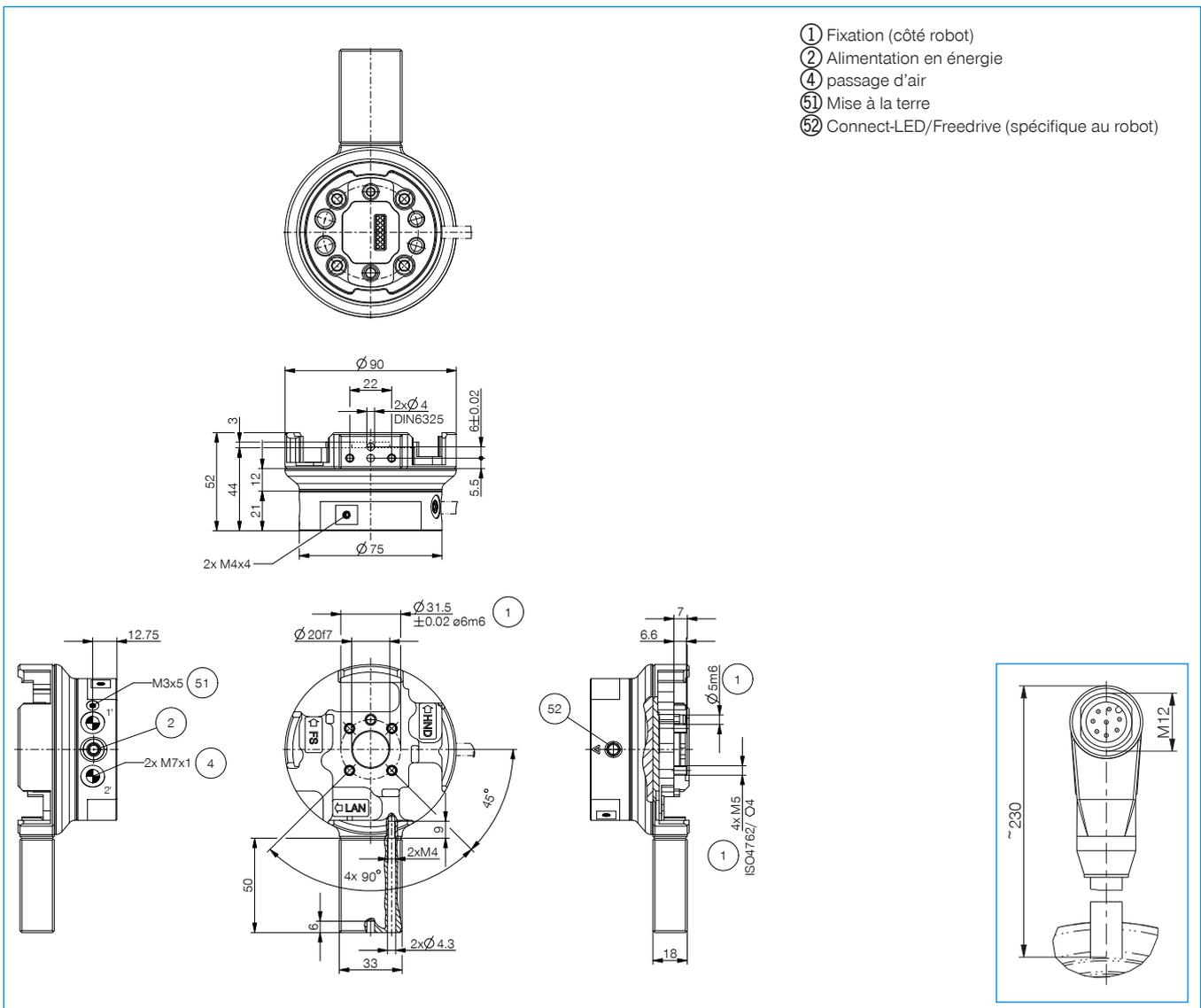


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-08-01-A
Pour type de robot	Mitsubishi Assista
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.72



MATCH - MODULE ROBOT

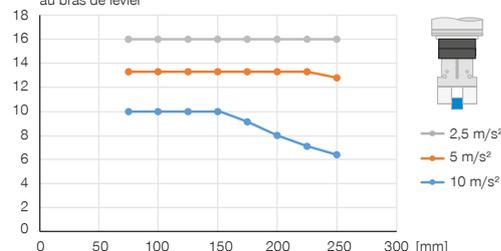
LWR50F-09-01-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



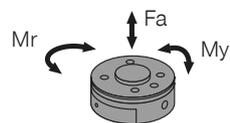
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

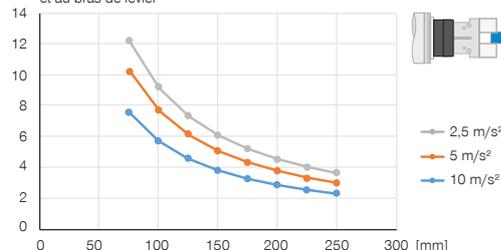
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

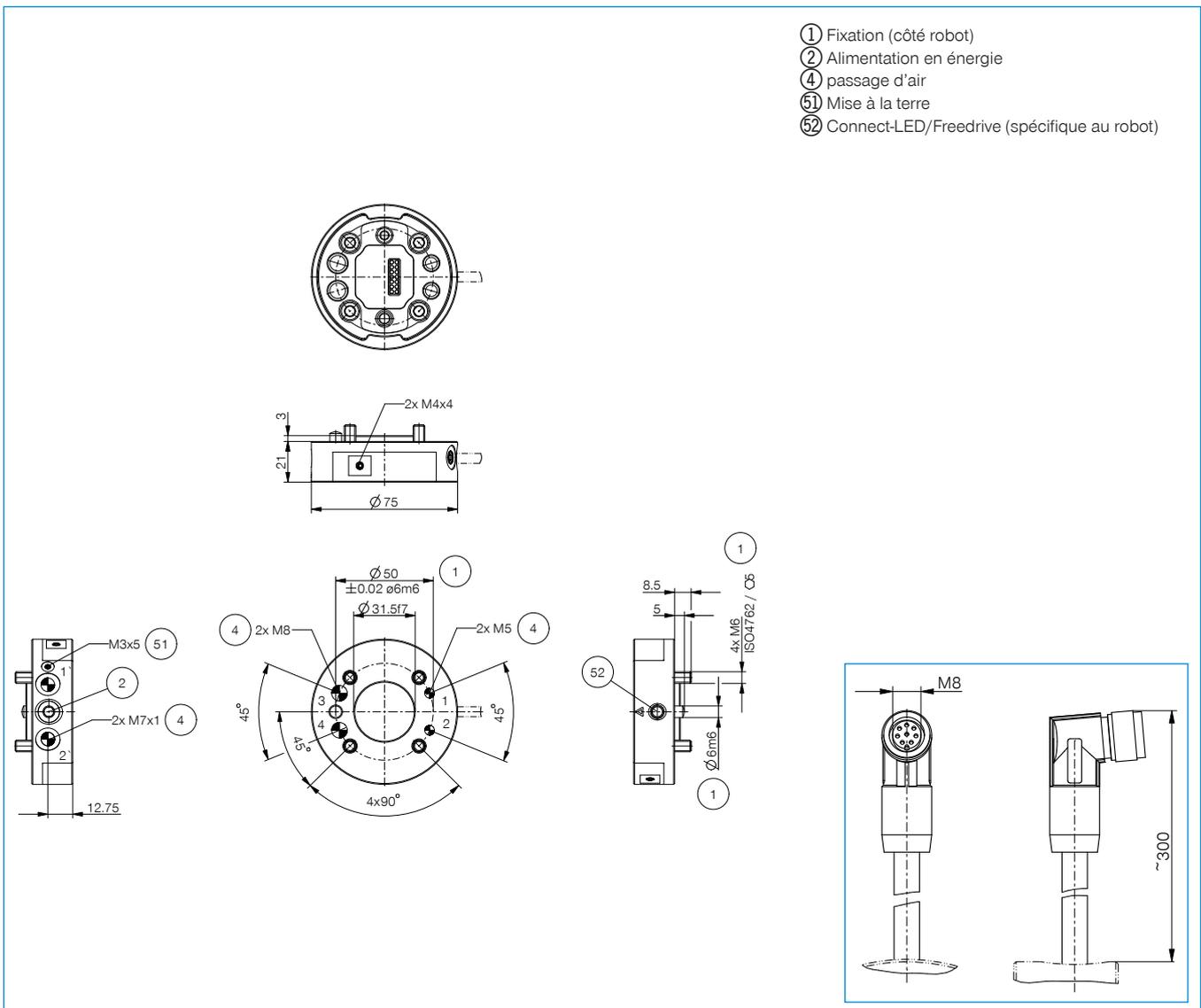


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-09-01-A
Pour type de robot	FANUC CRX
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-09-03-A

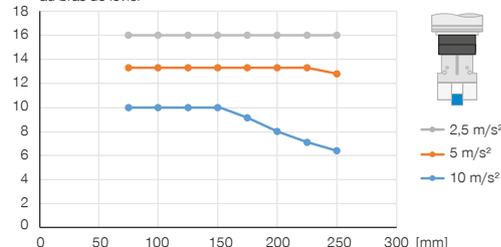
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

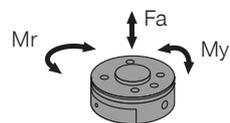
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

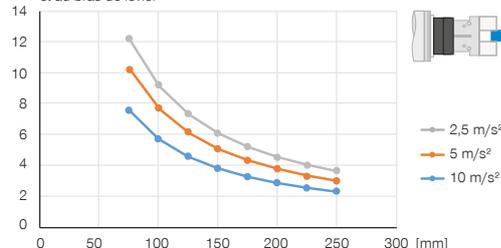
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

MATCH - MODULE ROBOT

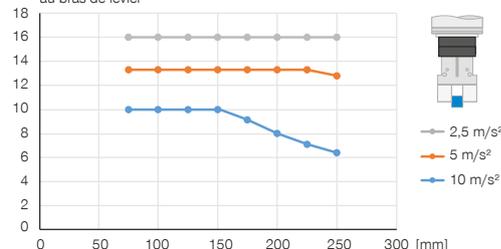
LWR50F-10-01-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



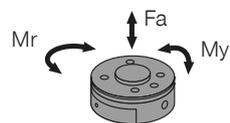
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

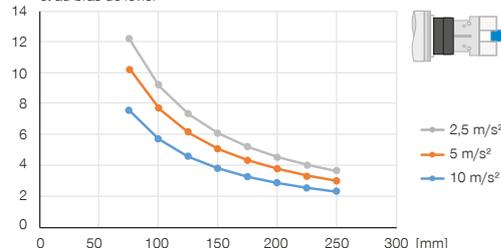
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pincettes



RACCORDS / AUTRES

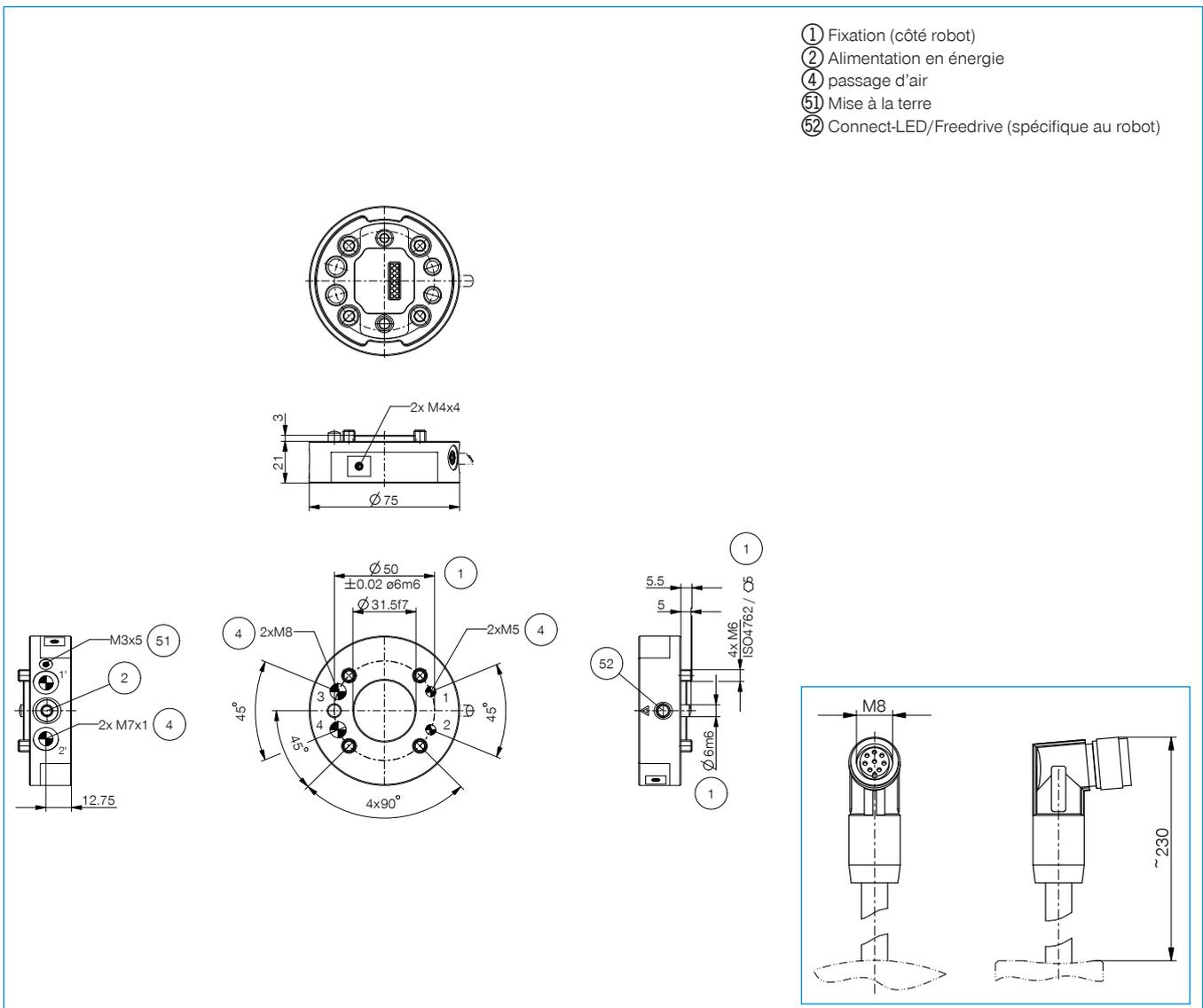


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-10-01-A
Pour type de robot	DOOSAN M- / H- / A-Serie
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.32



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-13-01-A

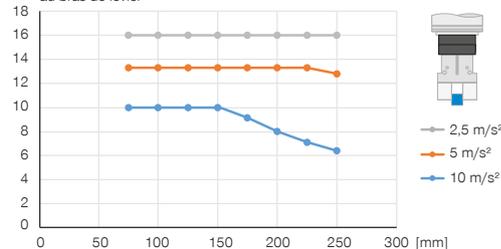
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

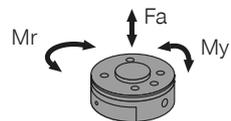
► Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



► Forces et couples

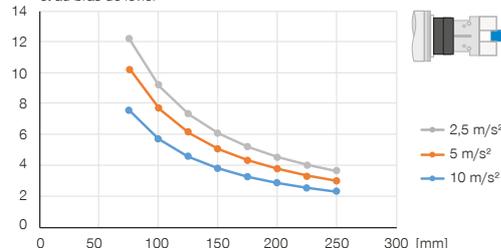
Affichage des forces et couples statiques



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

► Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable

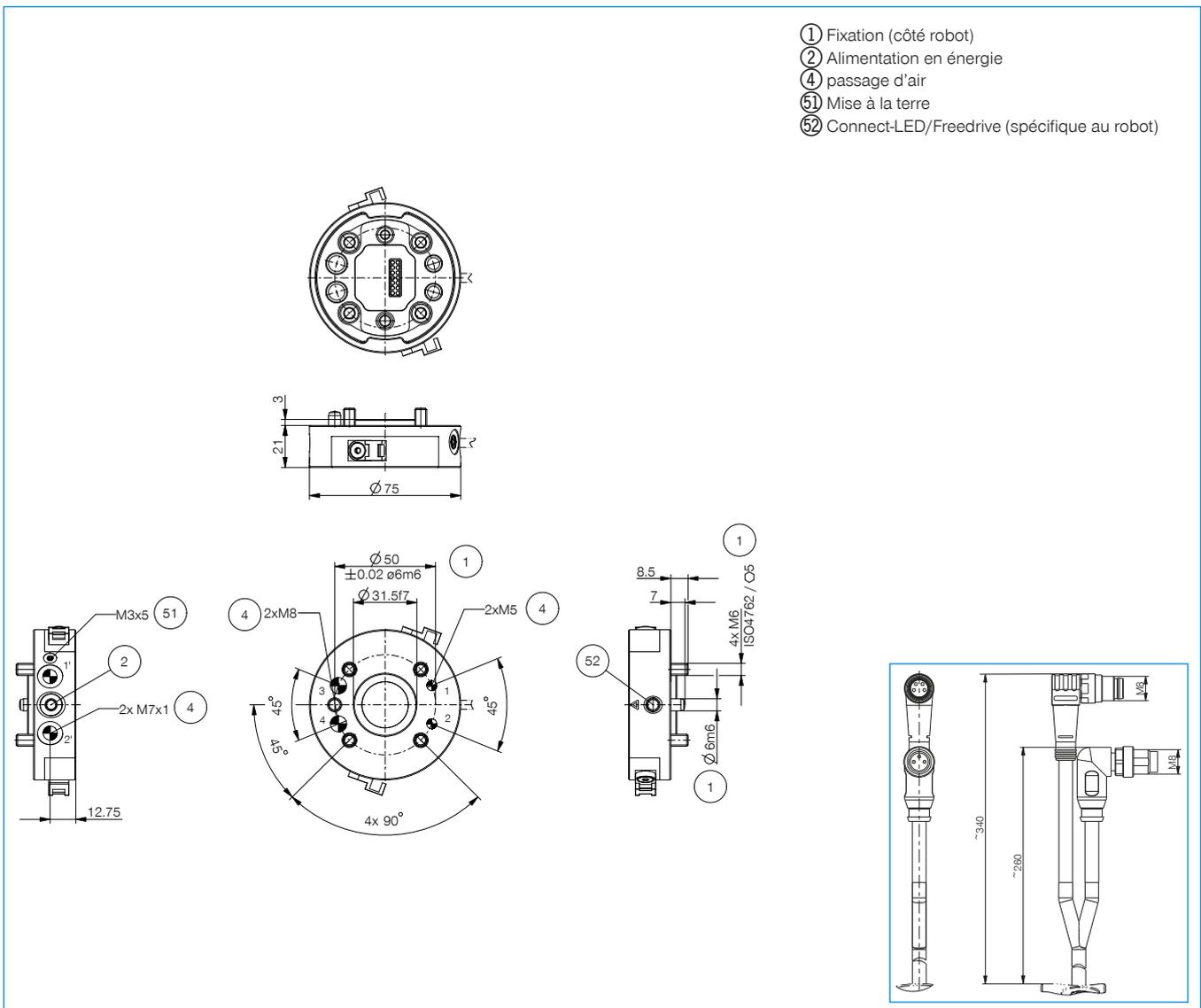


ZUB000034
Cable de raccordement



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	Caractéristiques techniques
	LWR50F-13-01-A
Pour type de robot	ABB CRB 15000 GoFa
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 3 pôles
Câble de raccordement 2	Prise, M8, 4 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.3



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-13-04-A

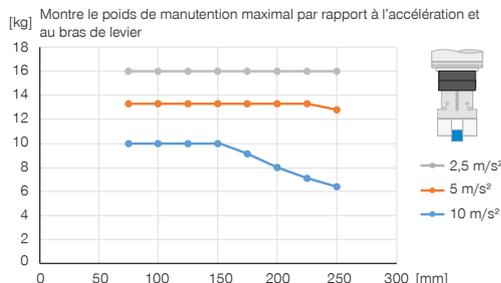
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

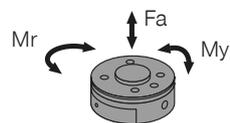
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

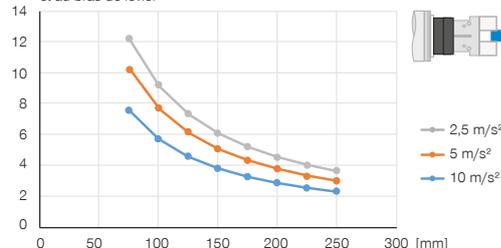
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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

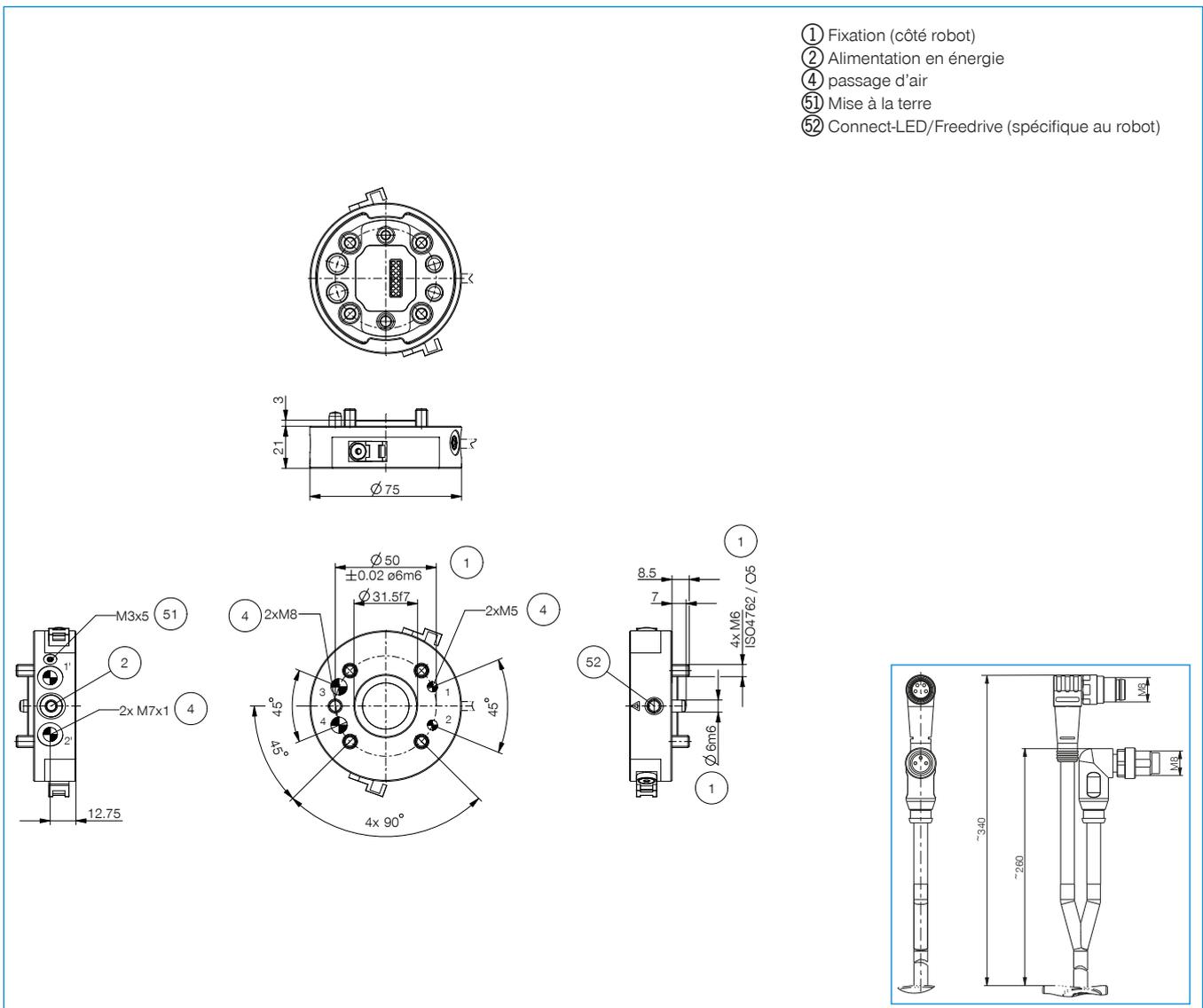


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	Caractéristiques techniques
	LWR50F-13-04-A
Pour type de robot	ABB CRB 15000 GoFa
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 3 pôles
Câble de raccordement 2	Prise, M8, 4 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.3



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-13-05-A

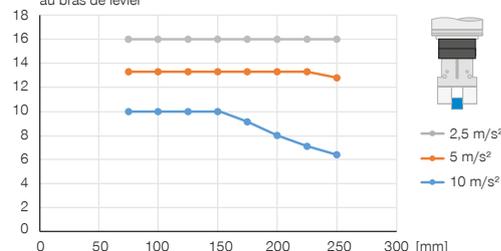
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

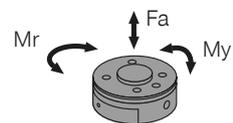
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

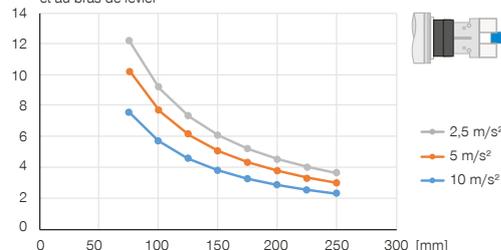
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



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

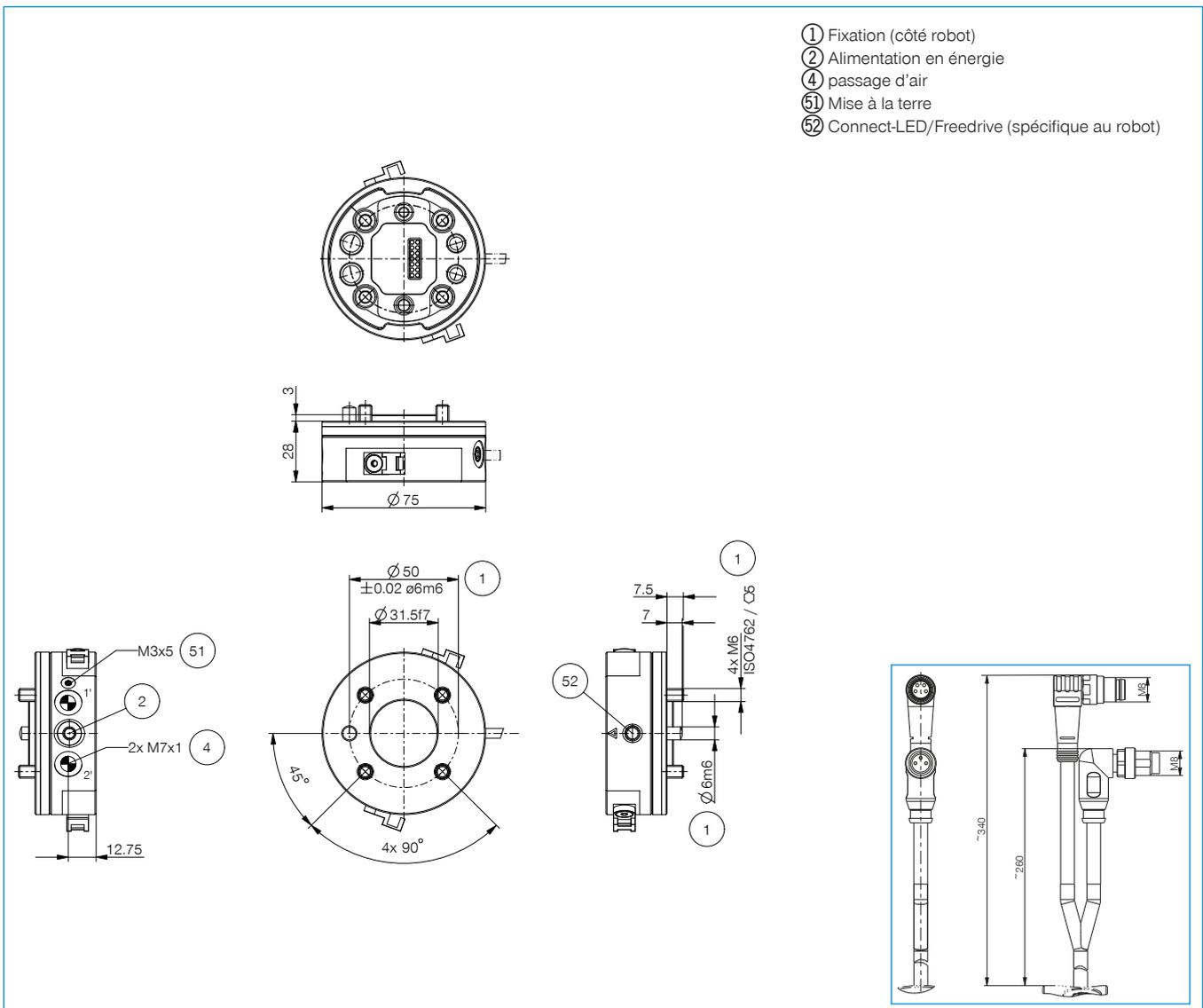


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	Caractéristiques techniques
	LWR50F-13-05-A
Pour type de robot	ABB CRB 15000 GoFa
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 3 pôles
Câble de raccordement 2	Prise, M8, 4 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.35



MATCH - MODULE ROBOT

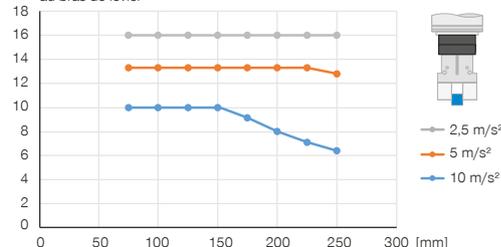
LWR50F-14-04-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



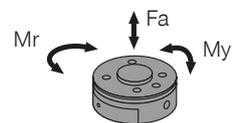
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

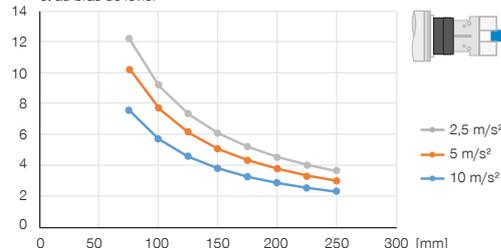
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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

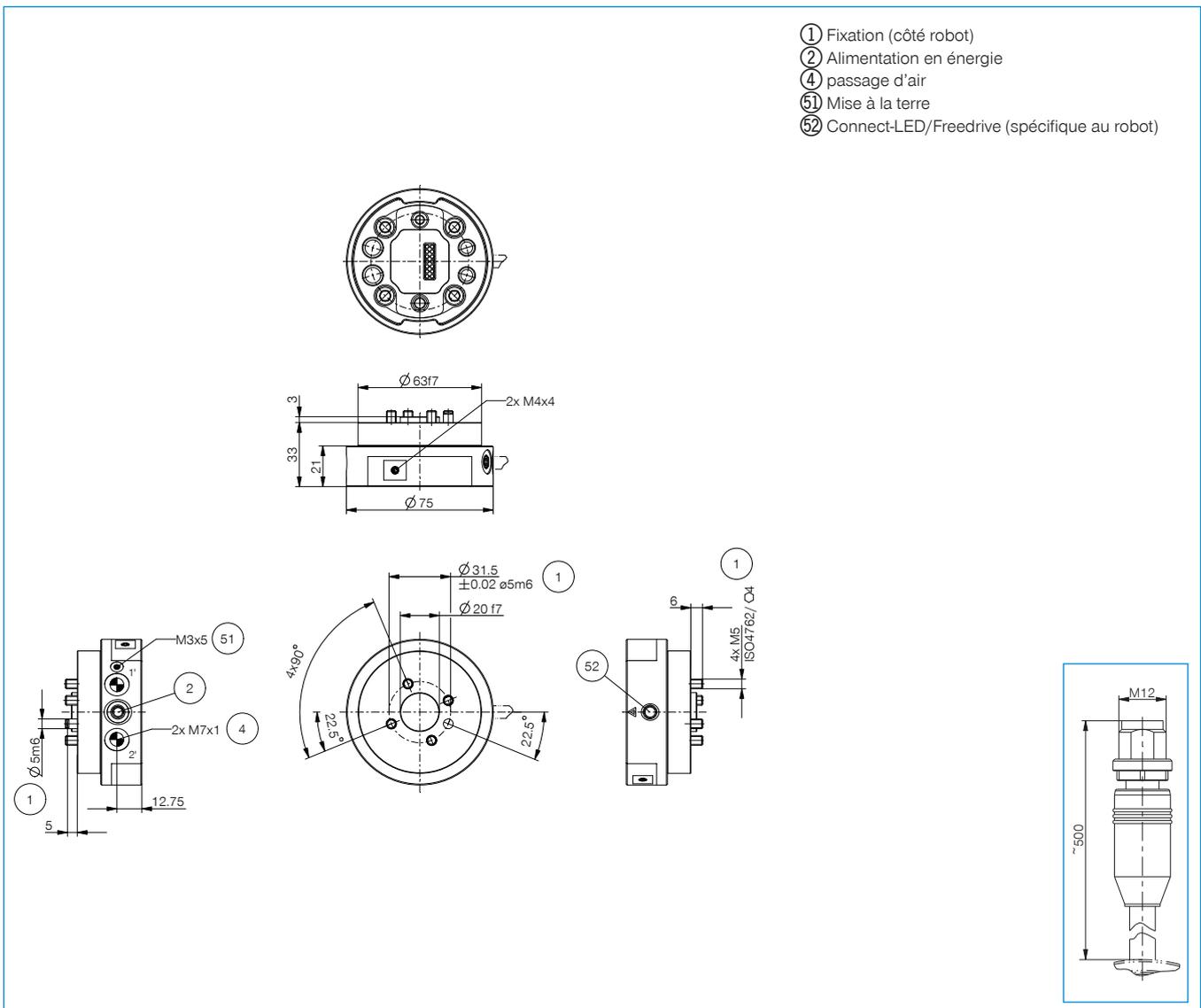


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	Caractéristiques techniques
	LWR50F-14-04-A
Pour type de robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 31,5
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.4



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-14-05-A

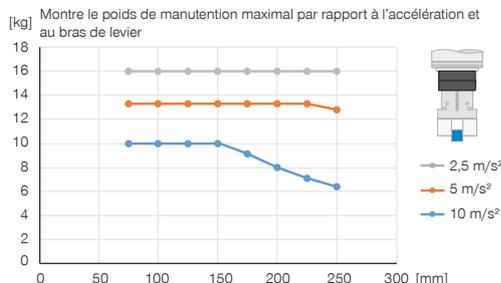
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

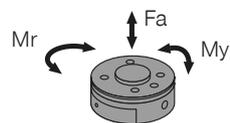
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

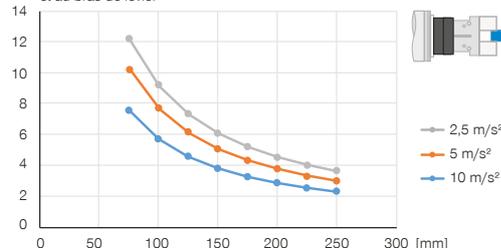
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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

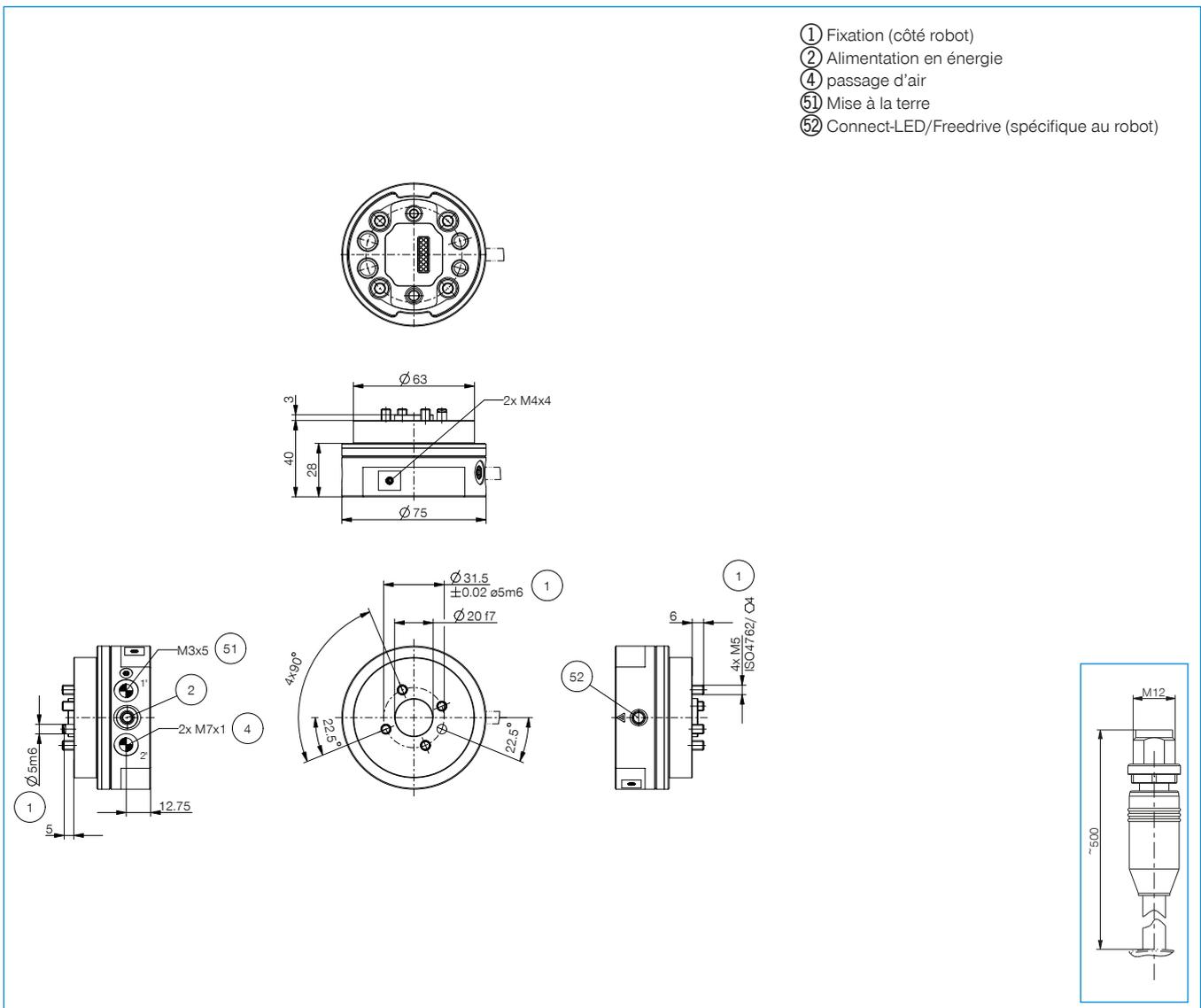


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-14-05-A
Pour type de robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 31,5
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.45



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-15-01-A

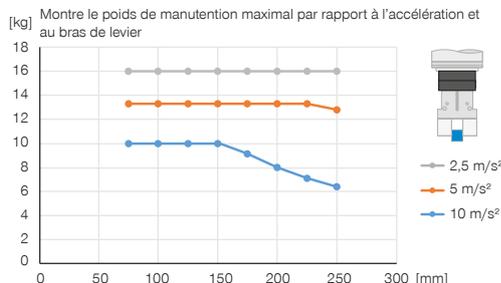
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

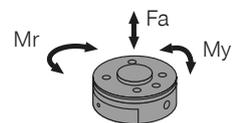
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

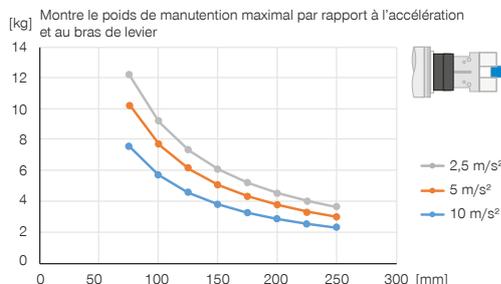
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

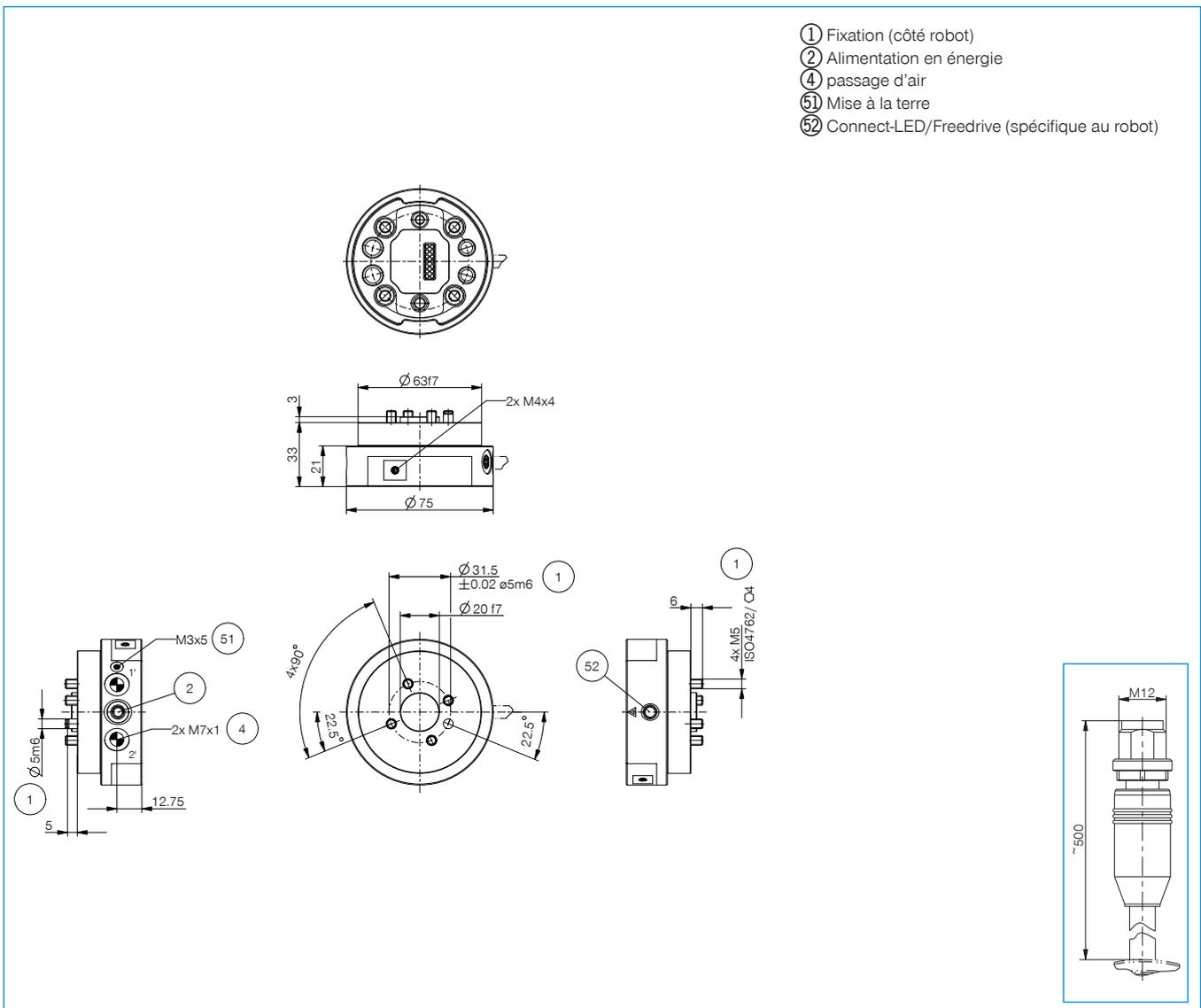


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	Caractéristiques techniques
	LWR50F-15-01-A
Pour type de robot	ABB IRB1100
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 31,5
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.4



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-15-04-A

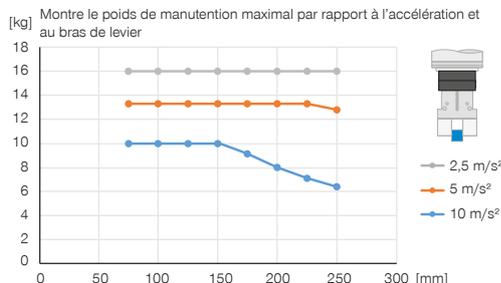
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

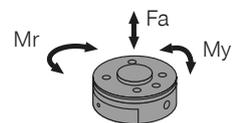
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

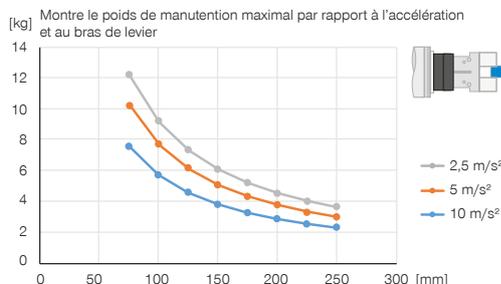
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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

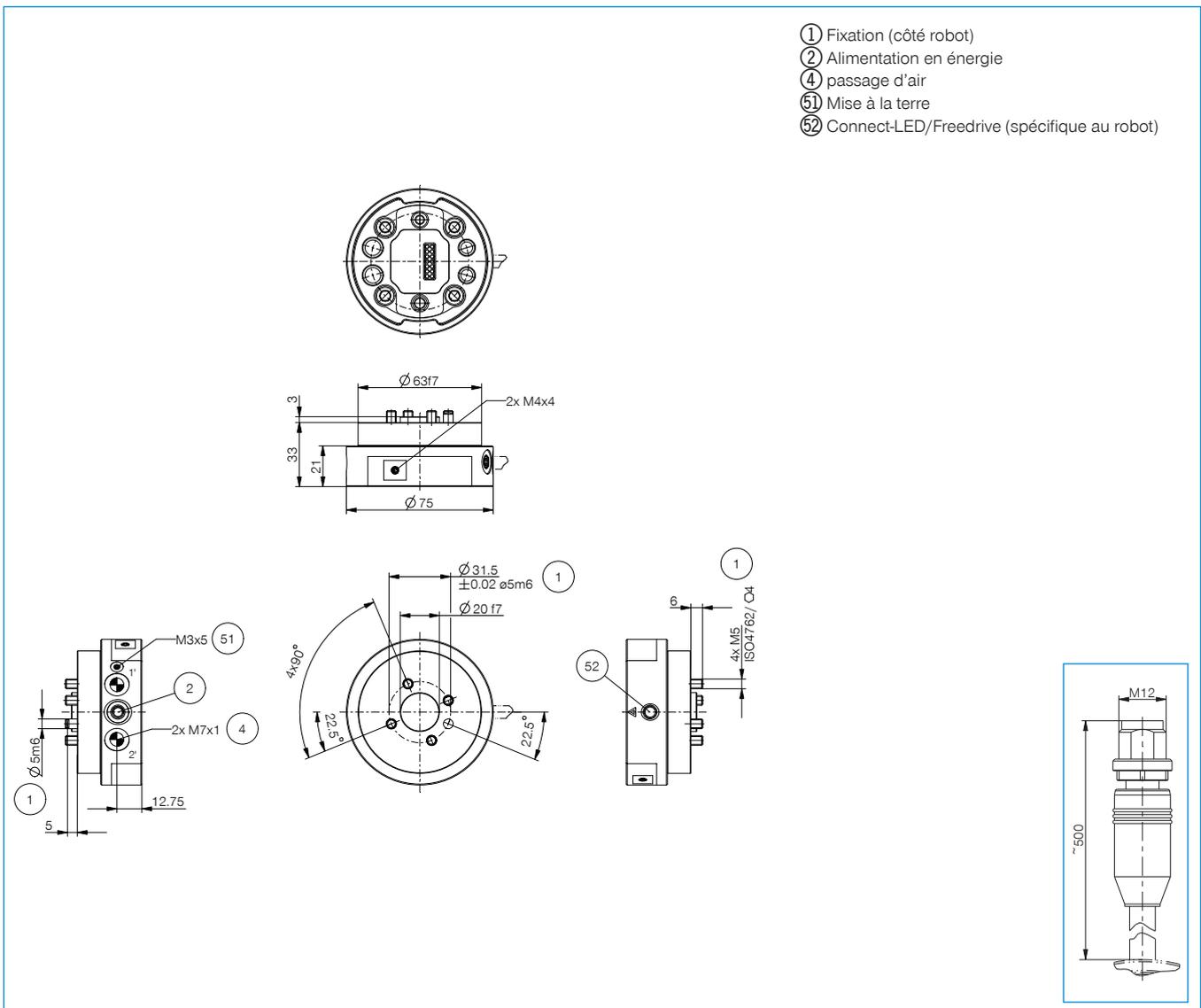


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-15-04-A
Pour type de robot	ABB IRB1100
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 31,5
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.4



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-15-05-A

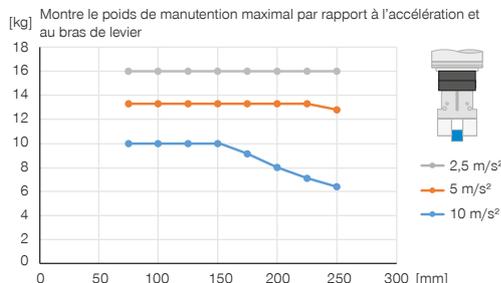
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

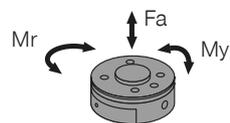
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

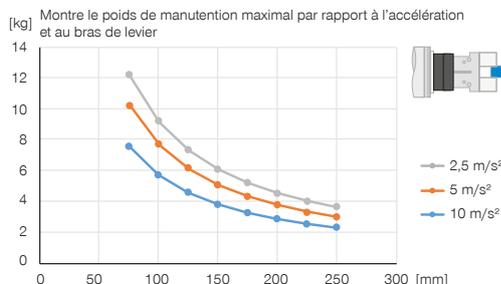
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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

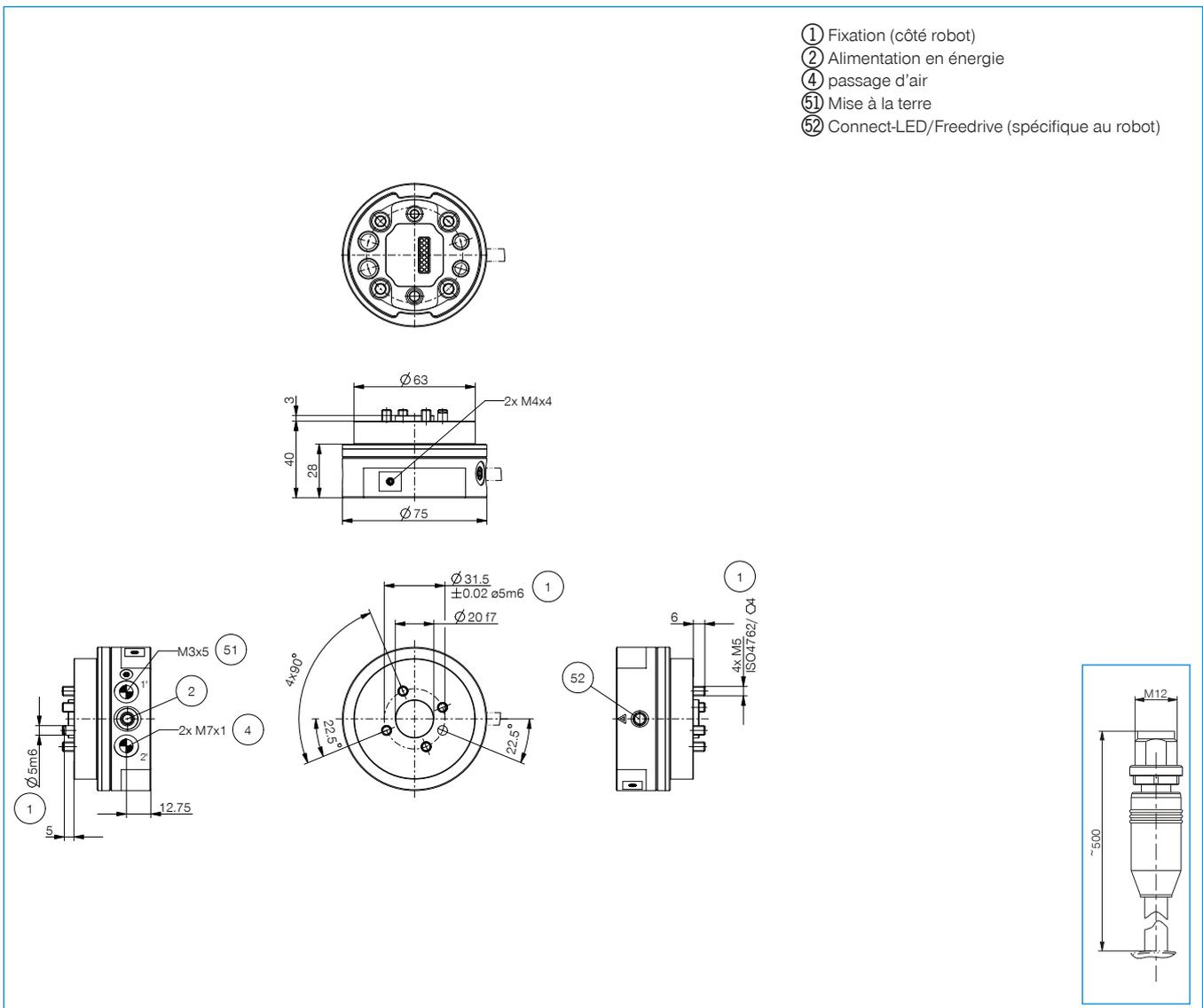


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-15-05-A
Pour type de robot	ABB IRB1100
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 31,5
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.45



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-16-01-A

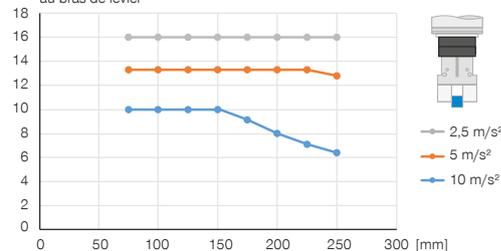
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

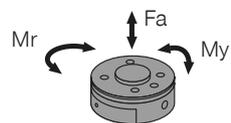
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

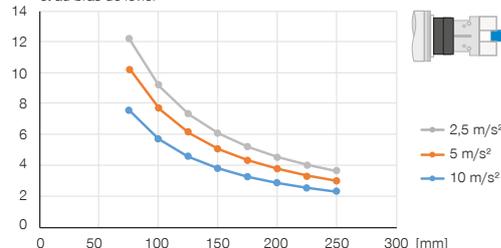
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pincettes



RACCORDS / AUTRES

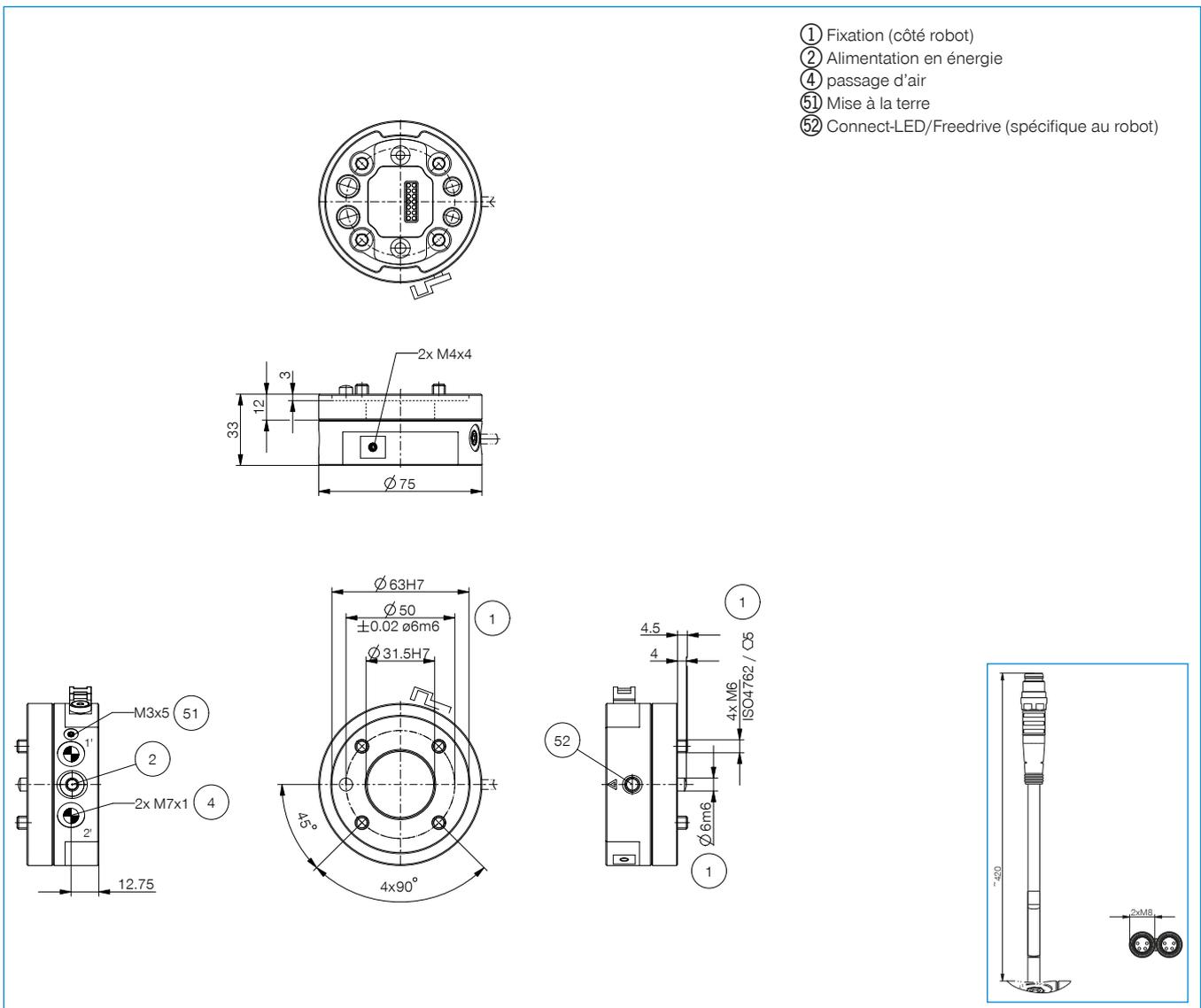


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-16-01-A
Pour type de robot	fruitcore HORST
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M8, 4 pôles
Câble de raccordement 2	Prise, M8, 4 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.41



MATCH - MODULE ROBOT

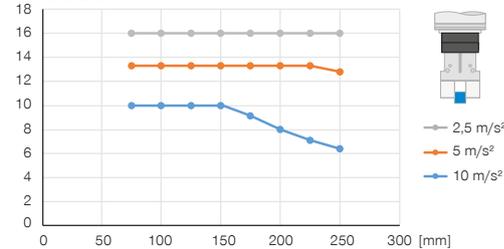
LWR50F-17-01-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



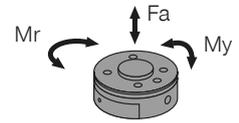
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

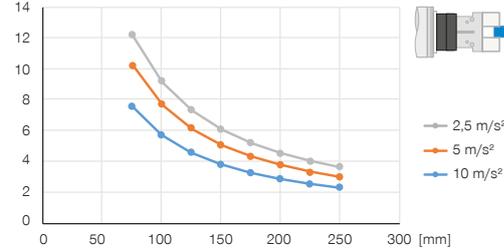
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

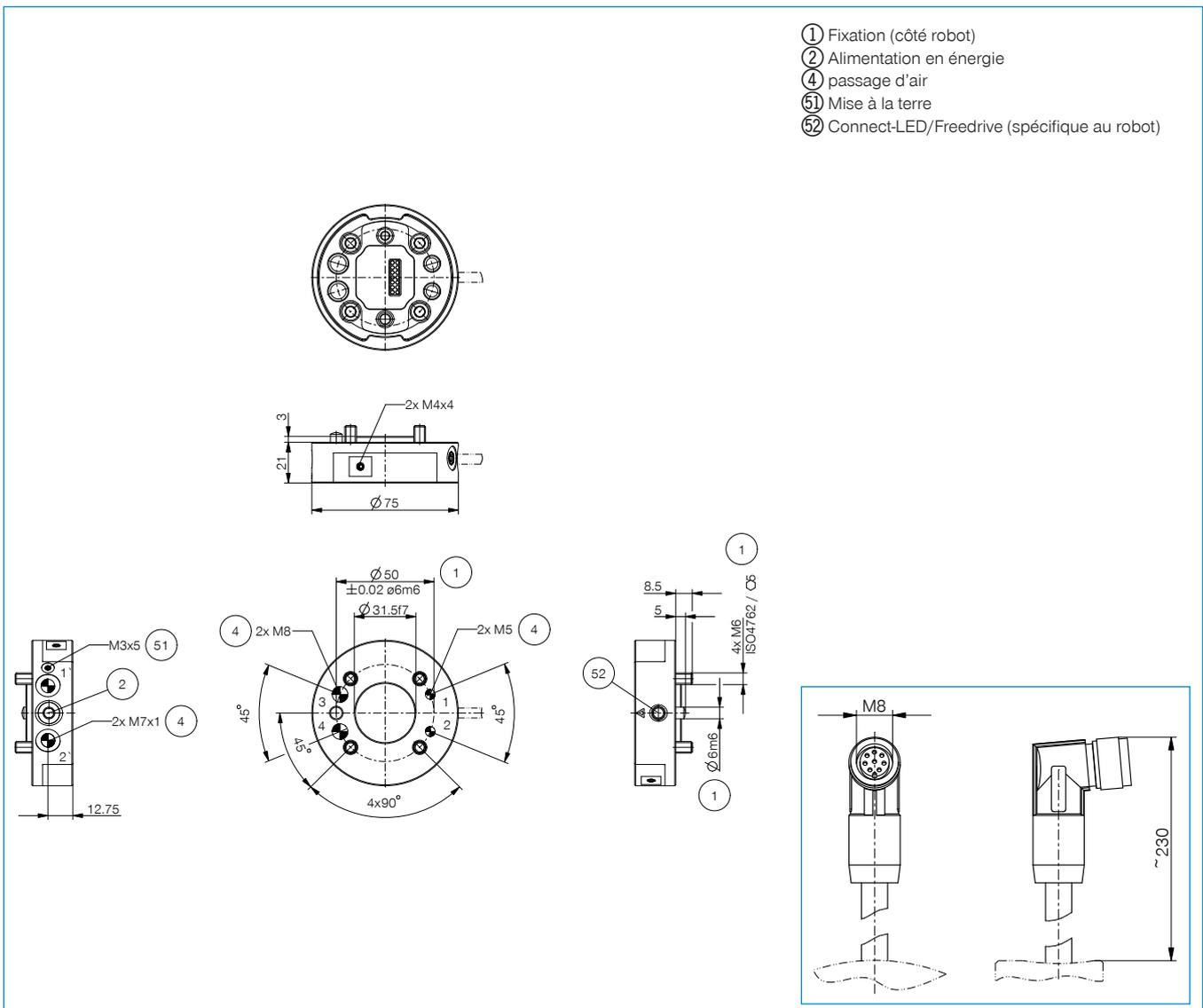


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-17-01-A
Pour type de robot	Yaskawa HC P-Version
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-17-04-A

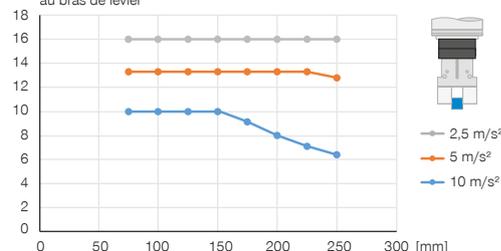
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

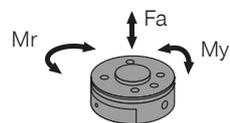
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

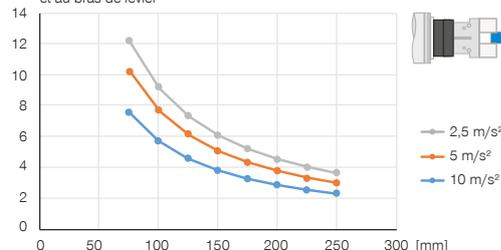
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-17-05-A

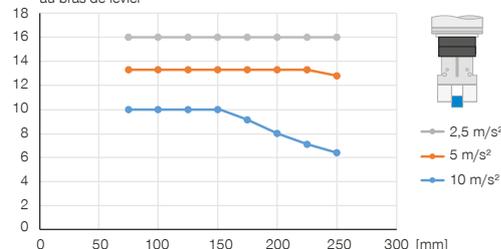
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

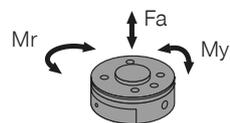
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

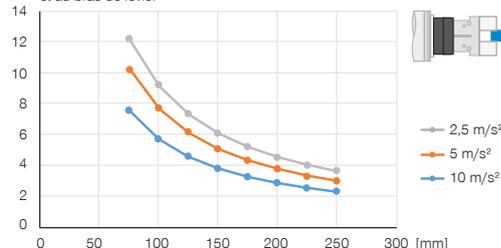
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

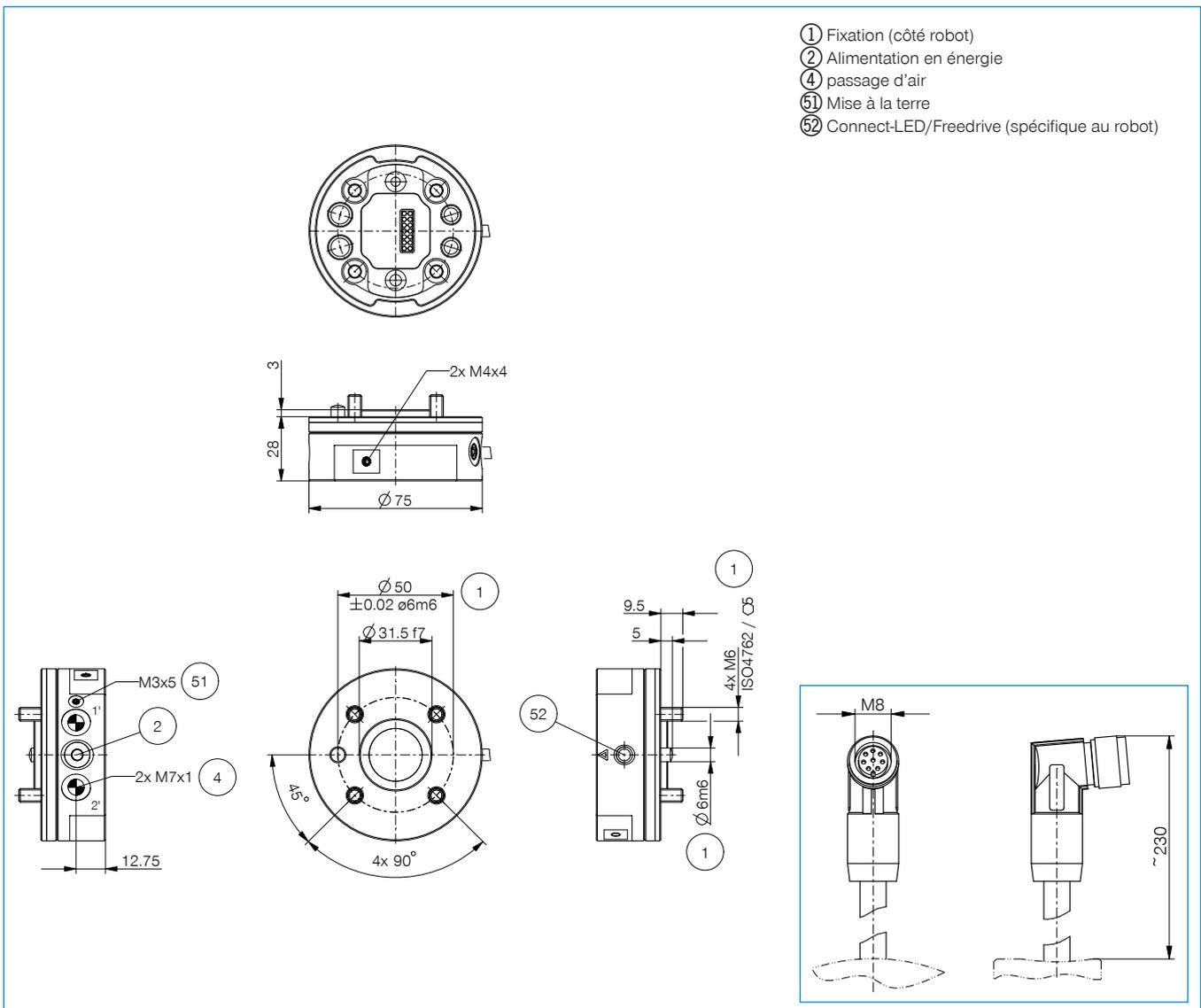


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-17-05-A
Pour type de robot	Yaskawa HC P-Version
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.35



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-18-01-A

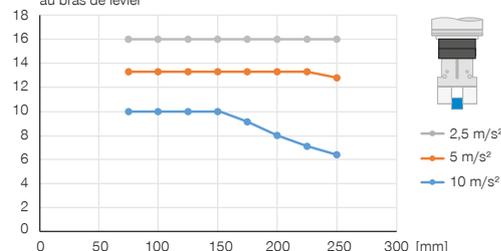
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

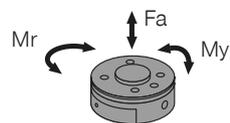
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

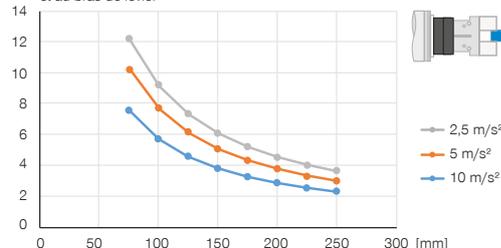
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00007-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00008-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

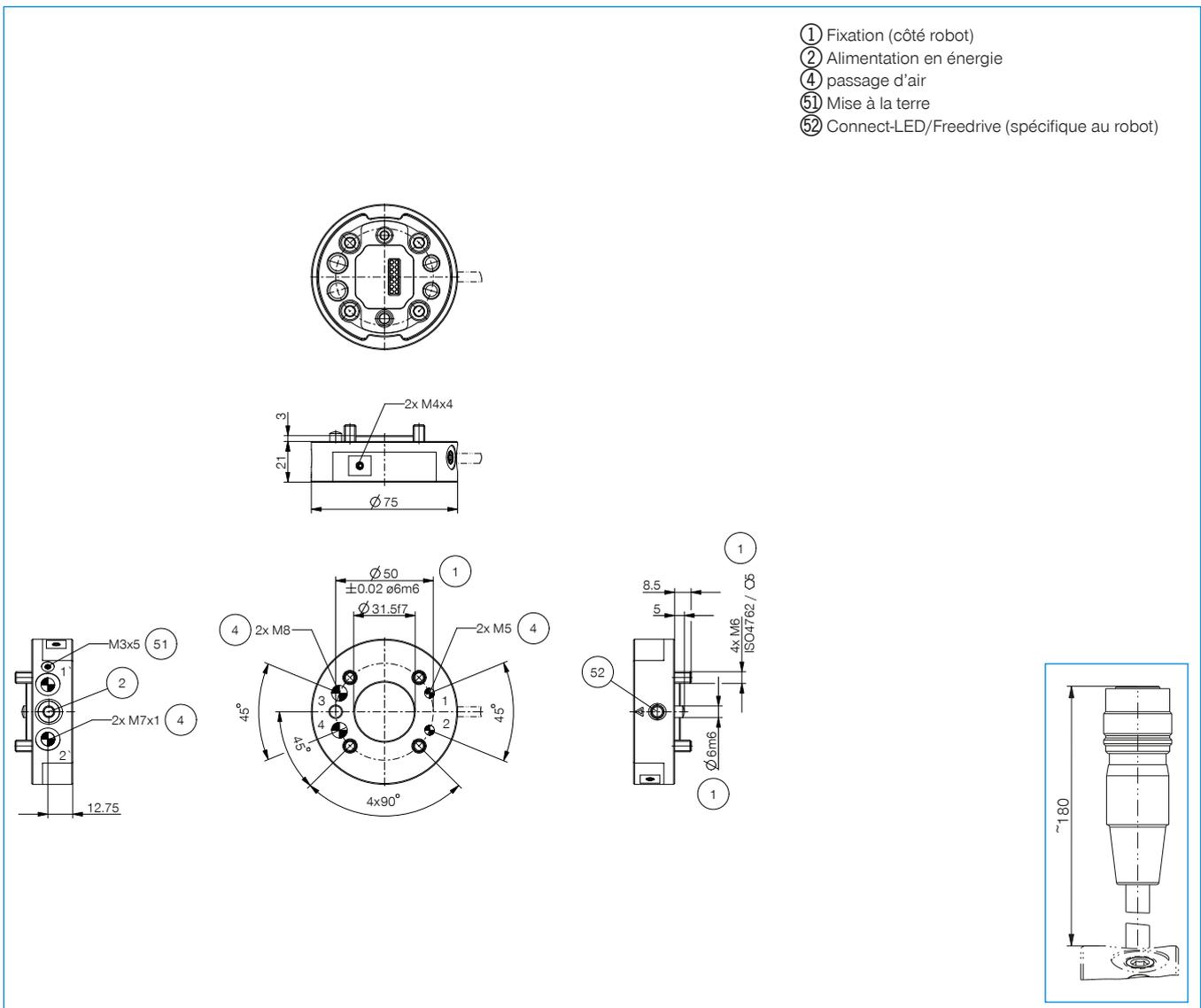


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-18-01-A
Pour type de robot	ELITE Robots
Commande	Digital I/O
Logique IO	NPN
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, push-pull, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.32



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-20-01-A

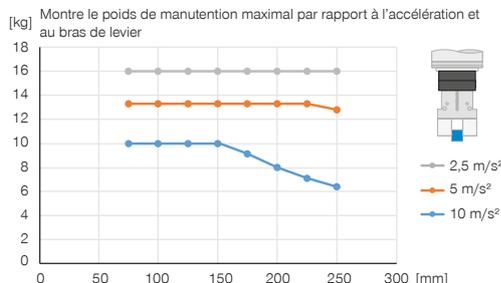
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

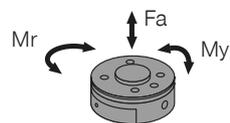
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

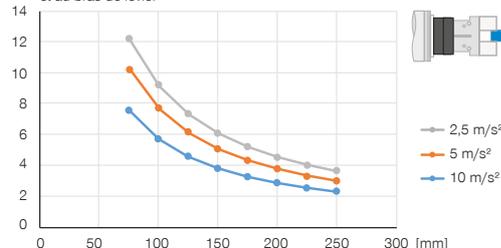
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

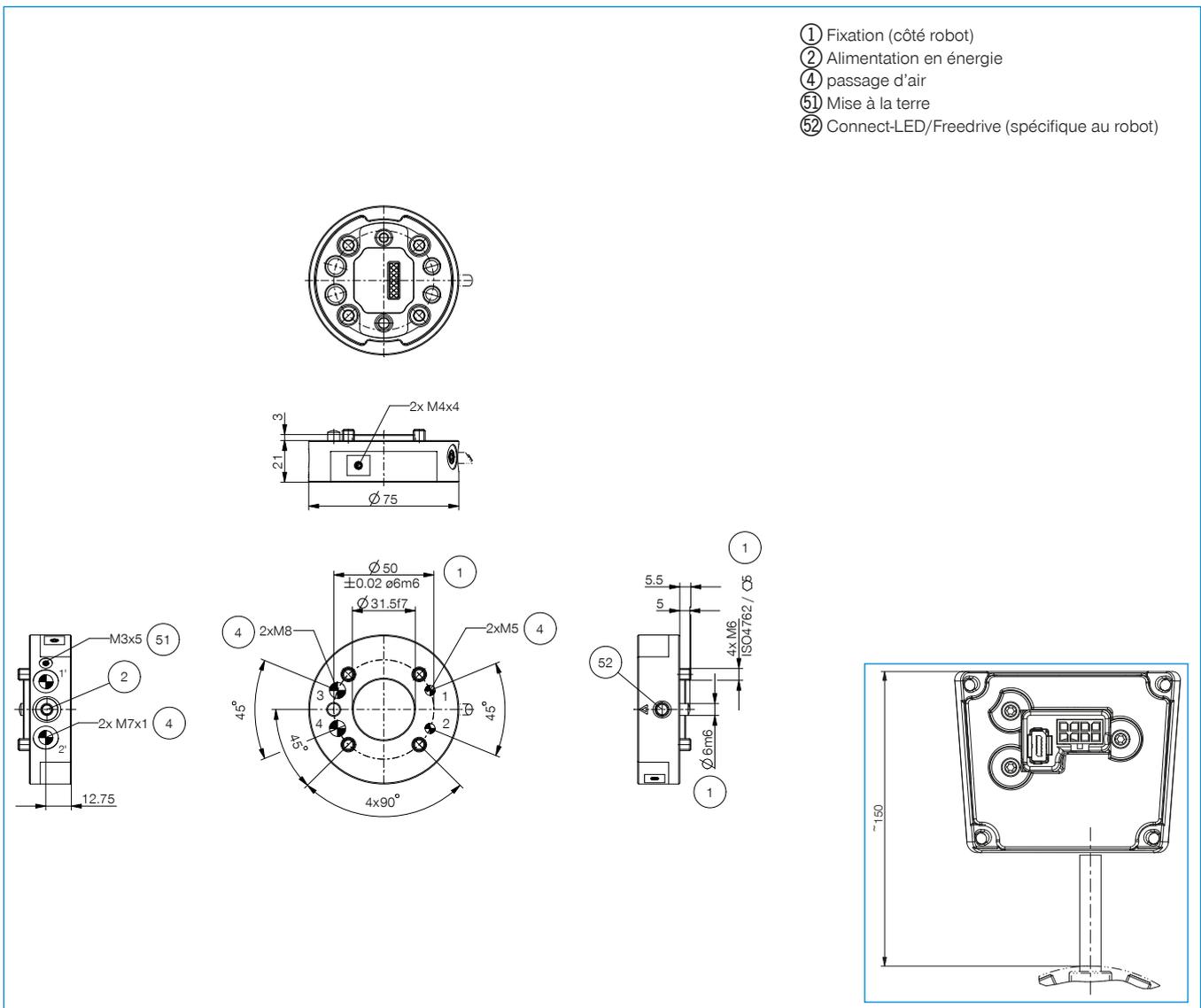


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-20-01-A
Pour type de robot	KUKA LBR iisy Series
Commande	Digital I/O
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Connecteur KukaLBR iisy
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-20-04-A

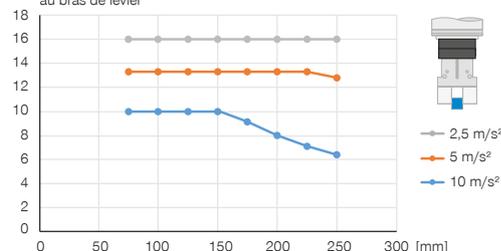
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

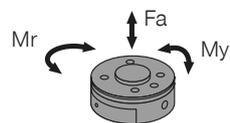
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

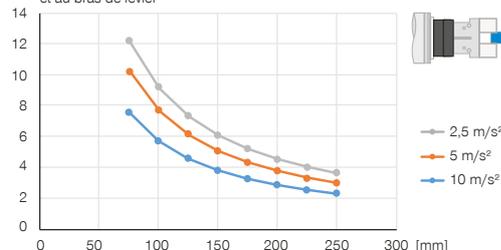
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-20-05-A

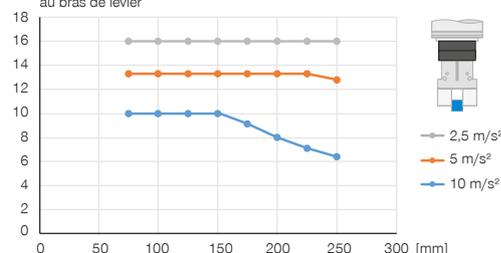
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

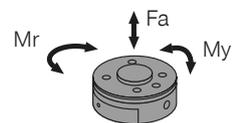
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

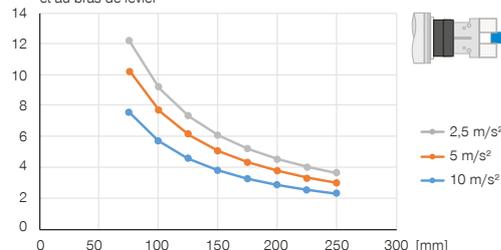
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

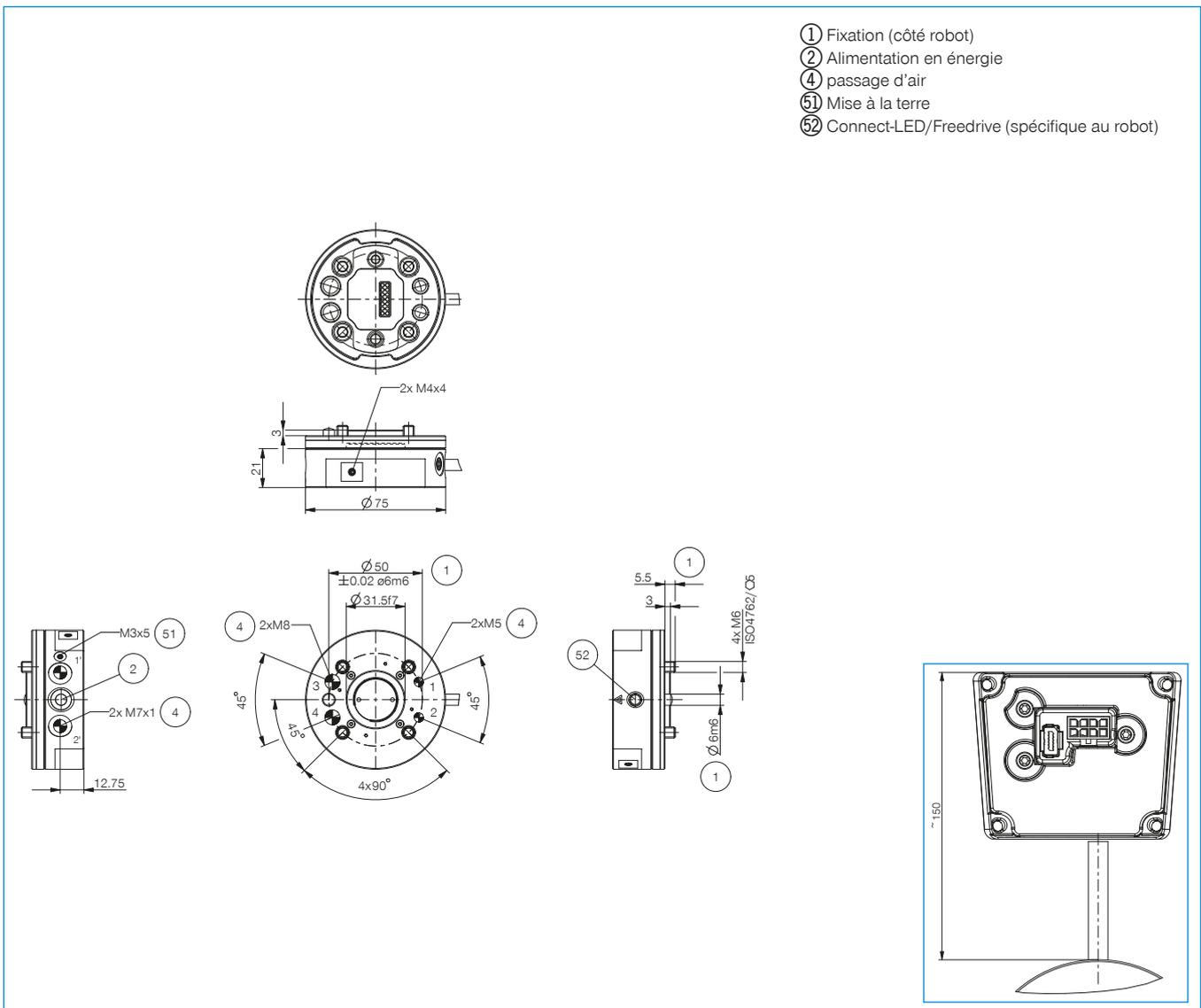


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-20-05-A
Pour type de robot	KUKA LBR iisy Series
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Connecteur KukaLBR iisy
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.34



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-21-01-A

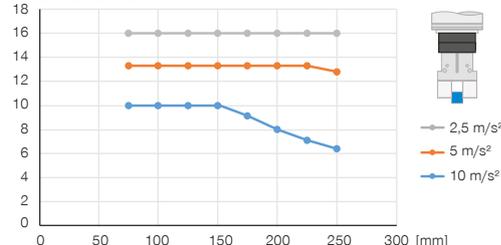
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

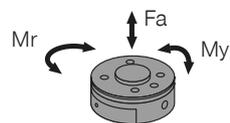
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

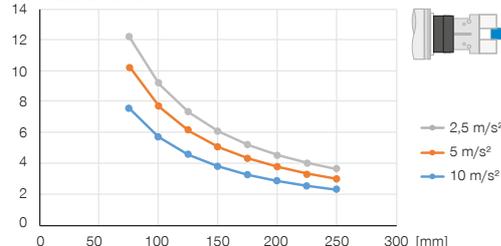
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces

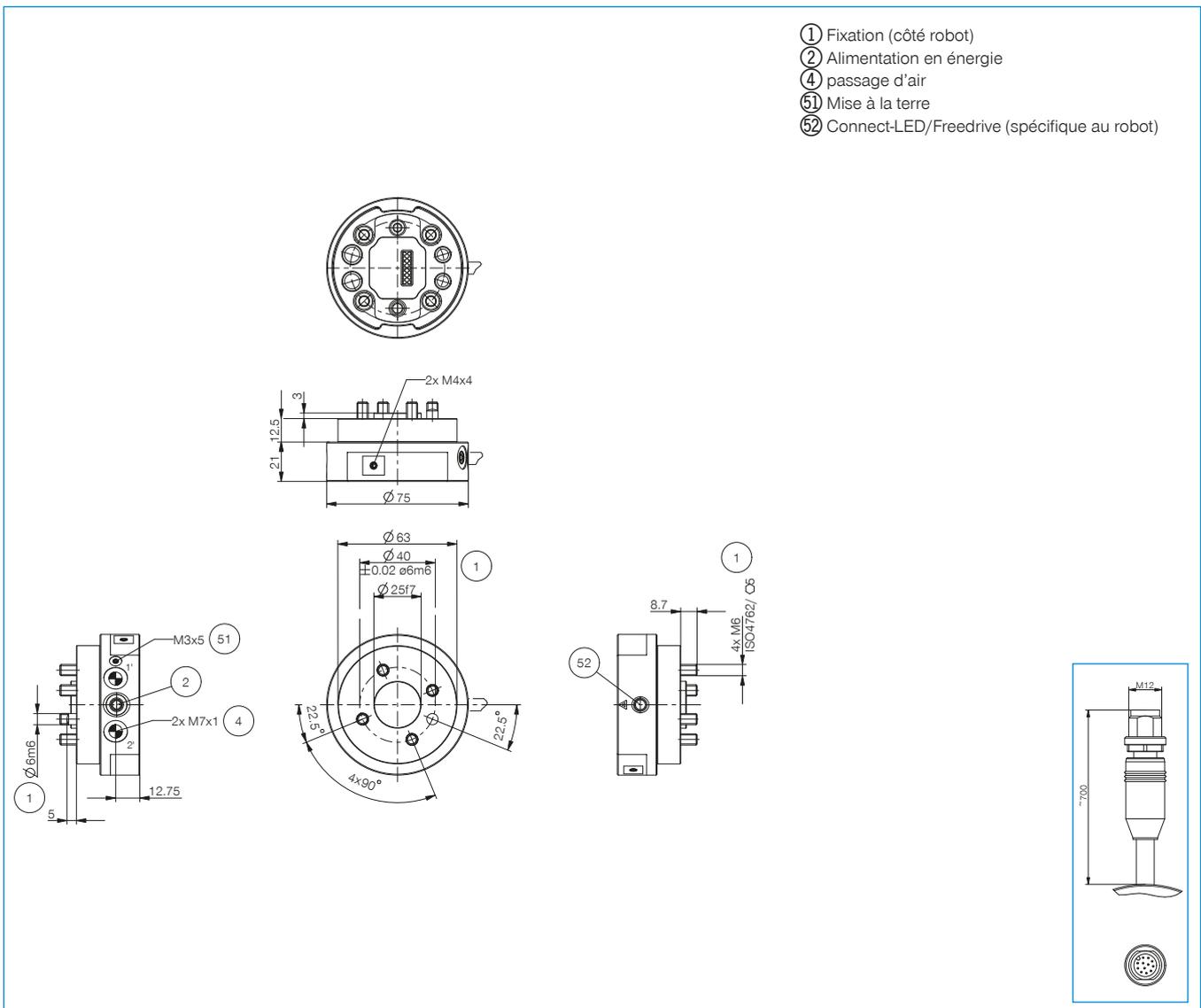


RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-21-01-A
Pour type de robot	ABB IRB 1300
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.41



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-21-04-A

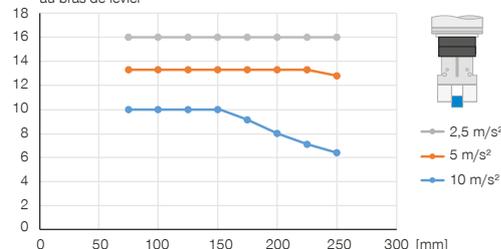
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

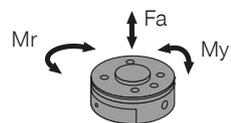
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

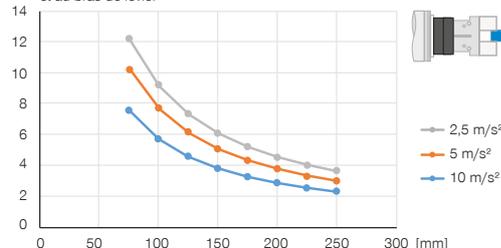
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

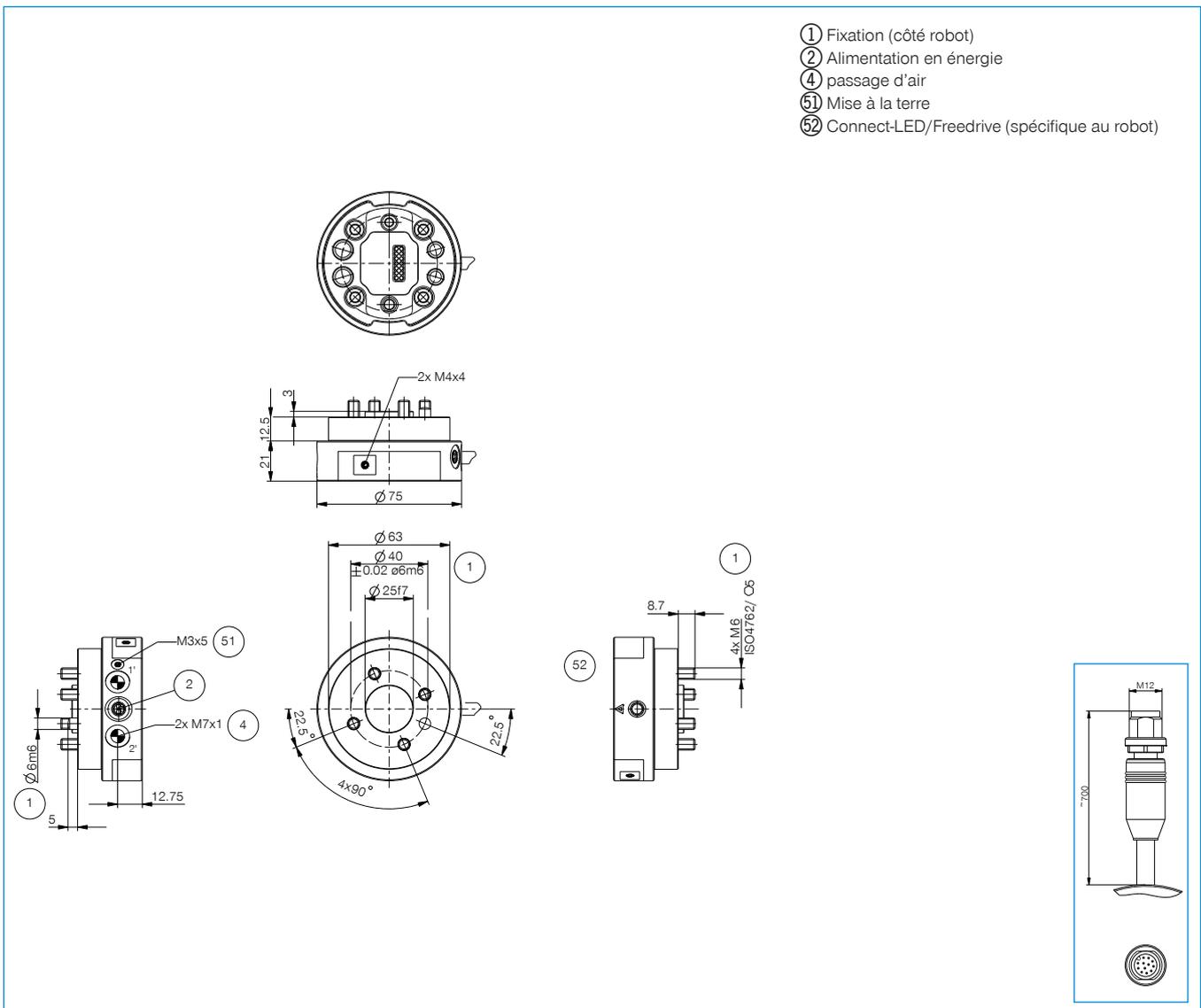


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-21-04-A
Pour type de robot	ABB IRB 1300
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.41



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-21-05-A

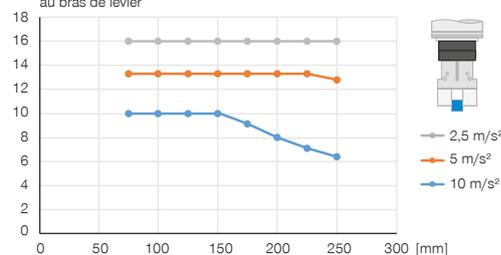
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

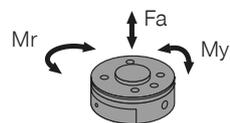
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

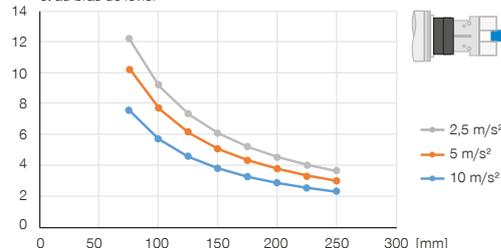
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

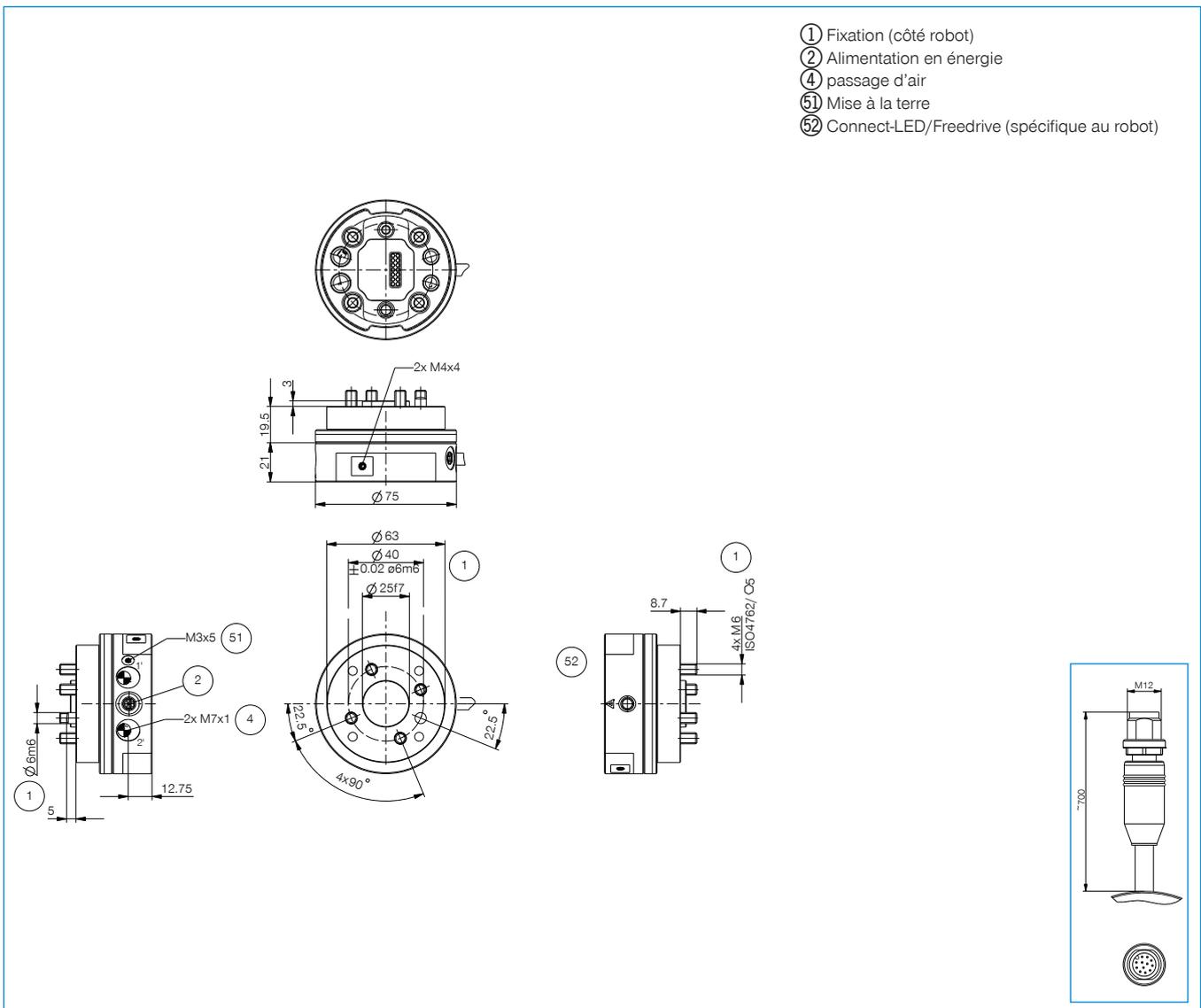


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-21-05-A
Pour type de robot	ABB IRB 1300
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.46



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-22-01-A

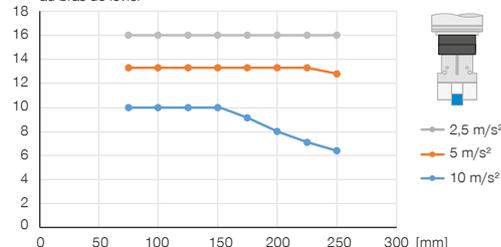
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

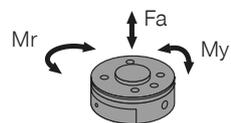
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

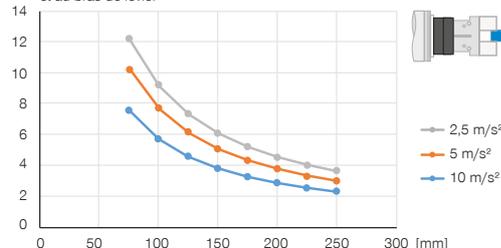
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pincés



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pincés

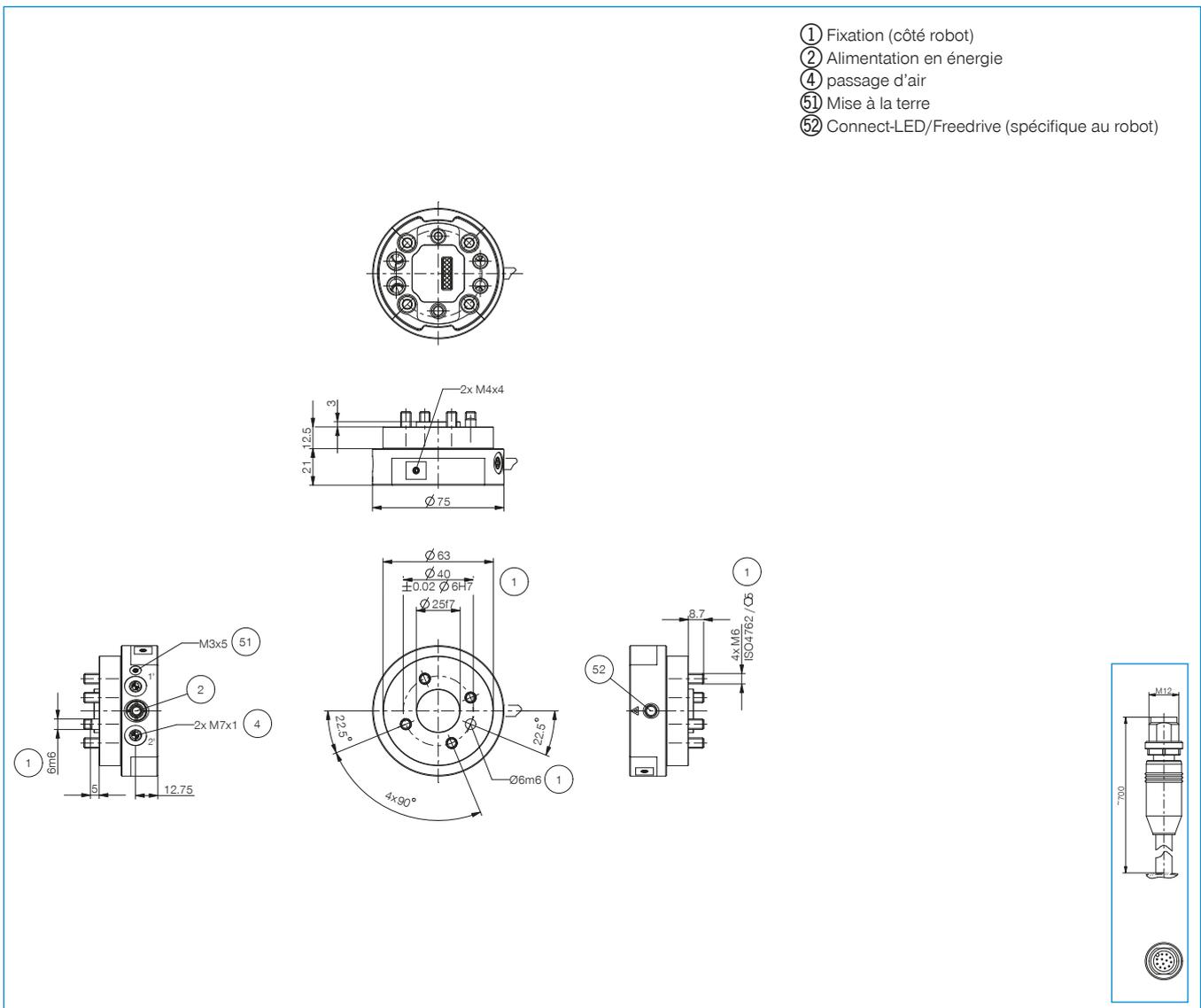


RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable

N° de commande	Caractéristiques techniques
	LWR50F-22-01-A
Pour type de robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.41



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-22-04-A

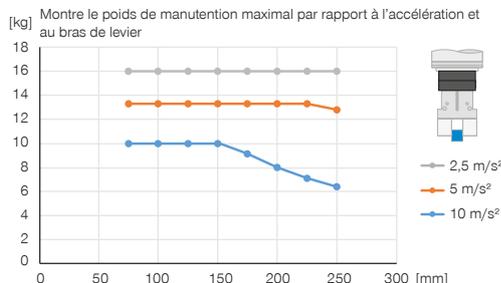
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

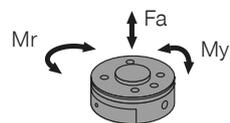
Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

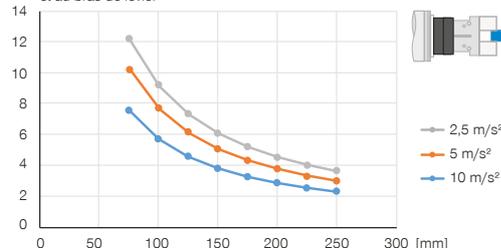
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-22-05-A

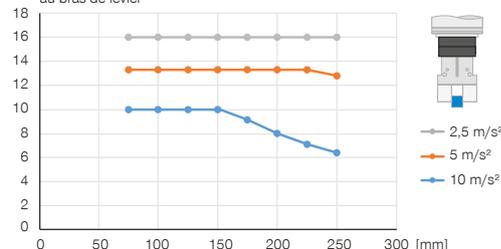
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

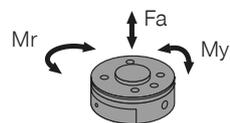
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

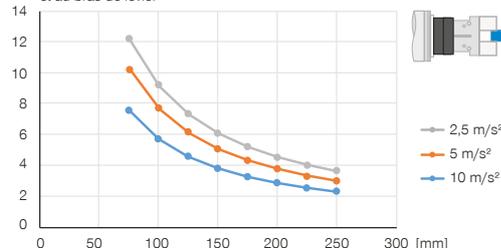
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

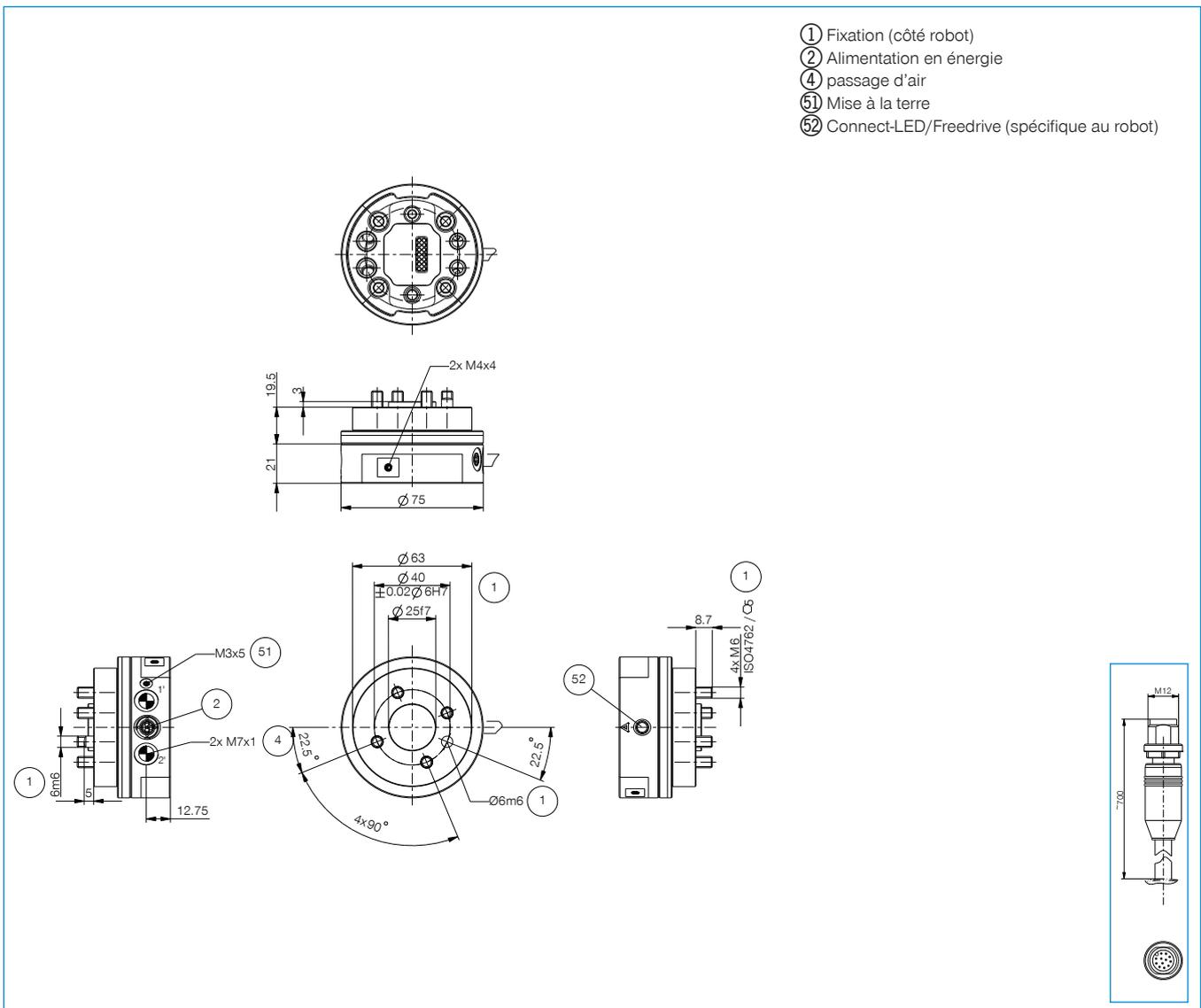


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-22-05-A
Pour type de robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.46



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-23-01-A

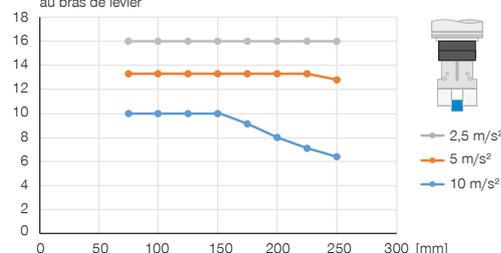
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

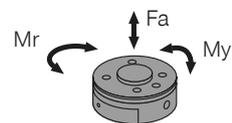
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

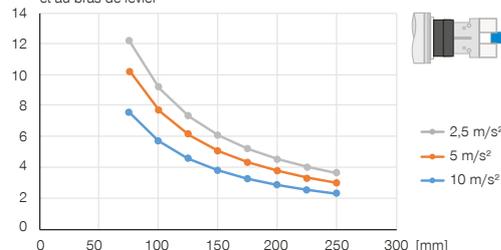
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

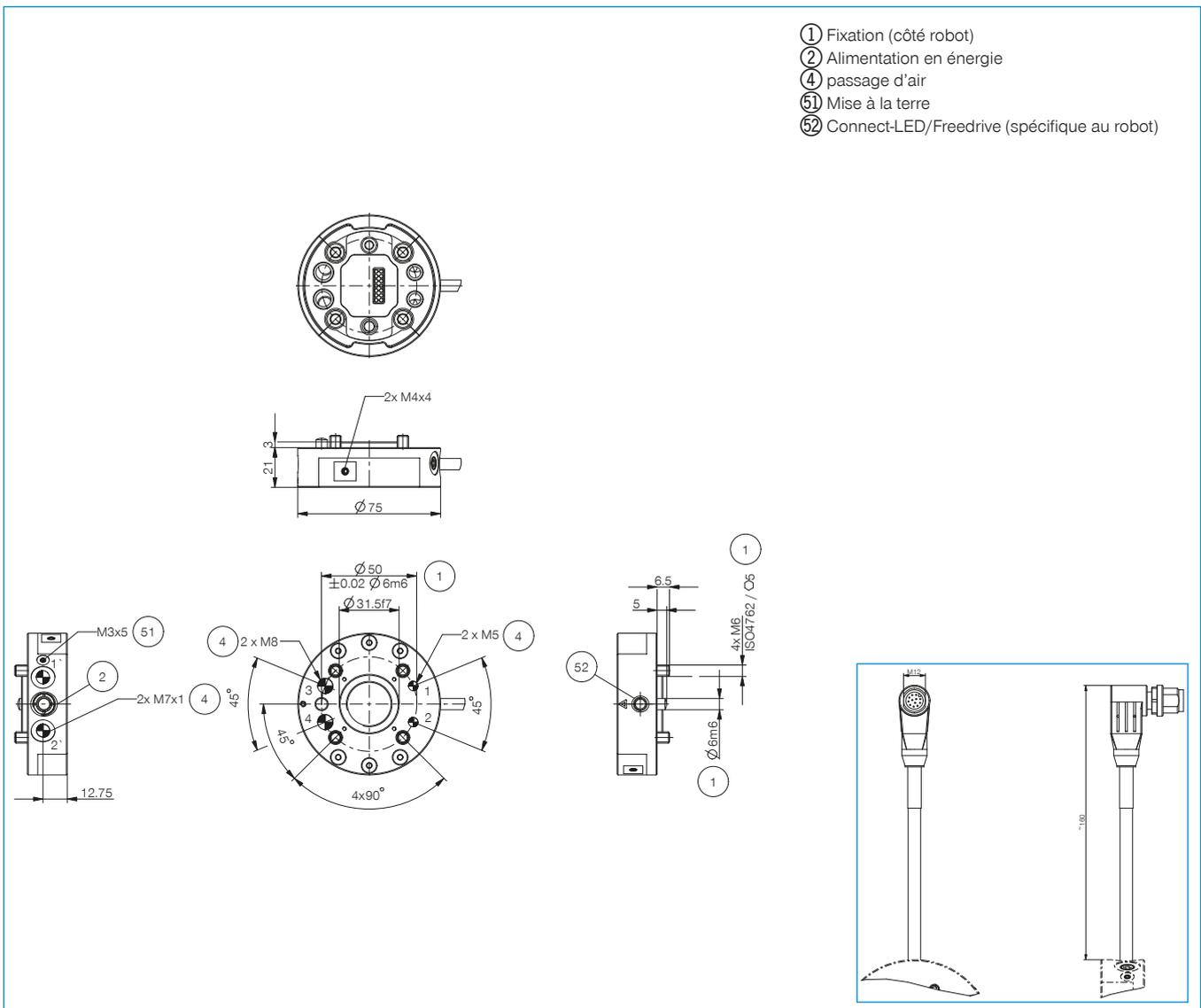


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-23-01-A
Pour type de robot	NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.27



MATCH - MODULE ROBOT

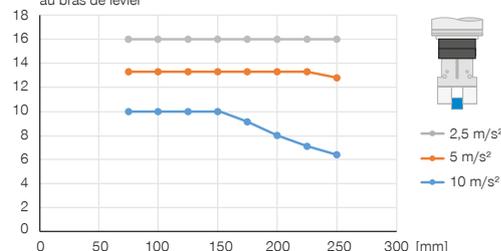
LWR50F-24-01-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



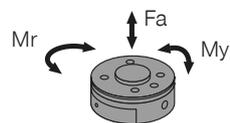
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

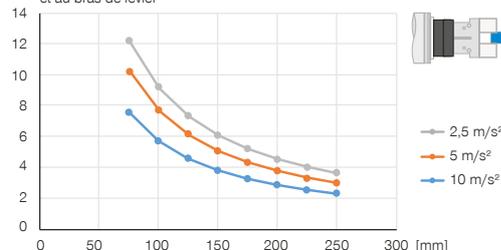
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

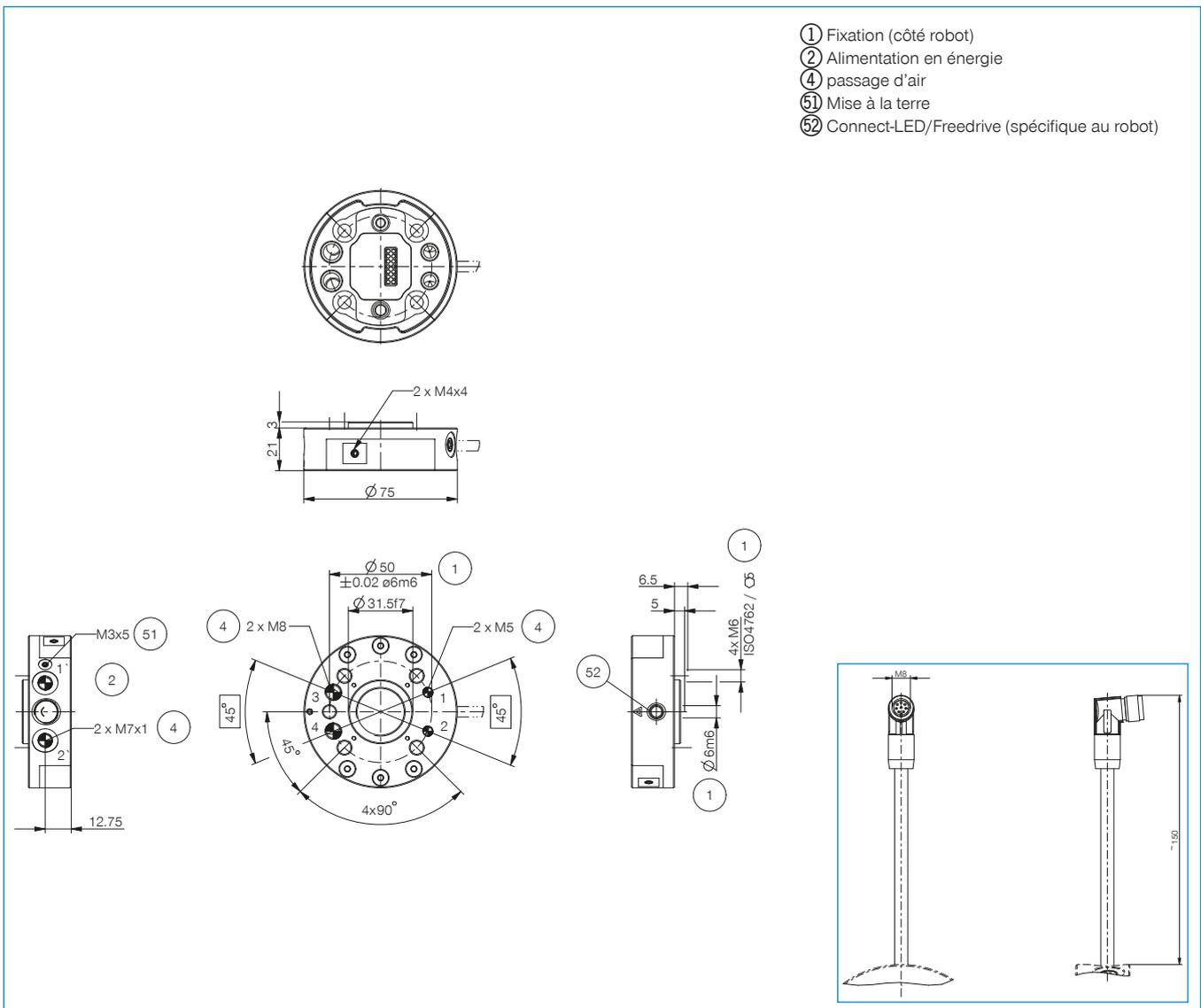


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-24-01-A
Pour type de robot	NEURA MAiRA / Omron iCR
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



MATCH - MODULE ROBOT

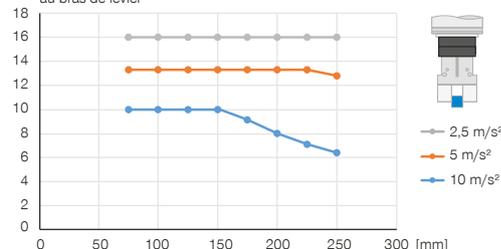
LWR50F-25-01-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



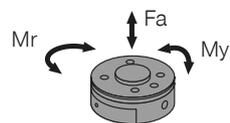
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de maintien maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

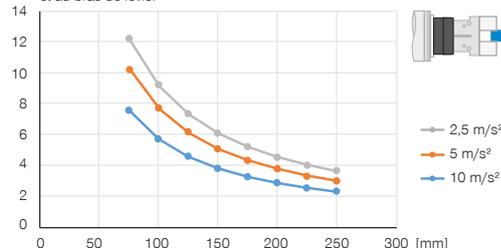
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de maintien maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pincés



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pincés



RACCORDS / AUTRES

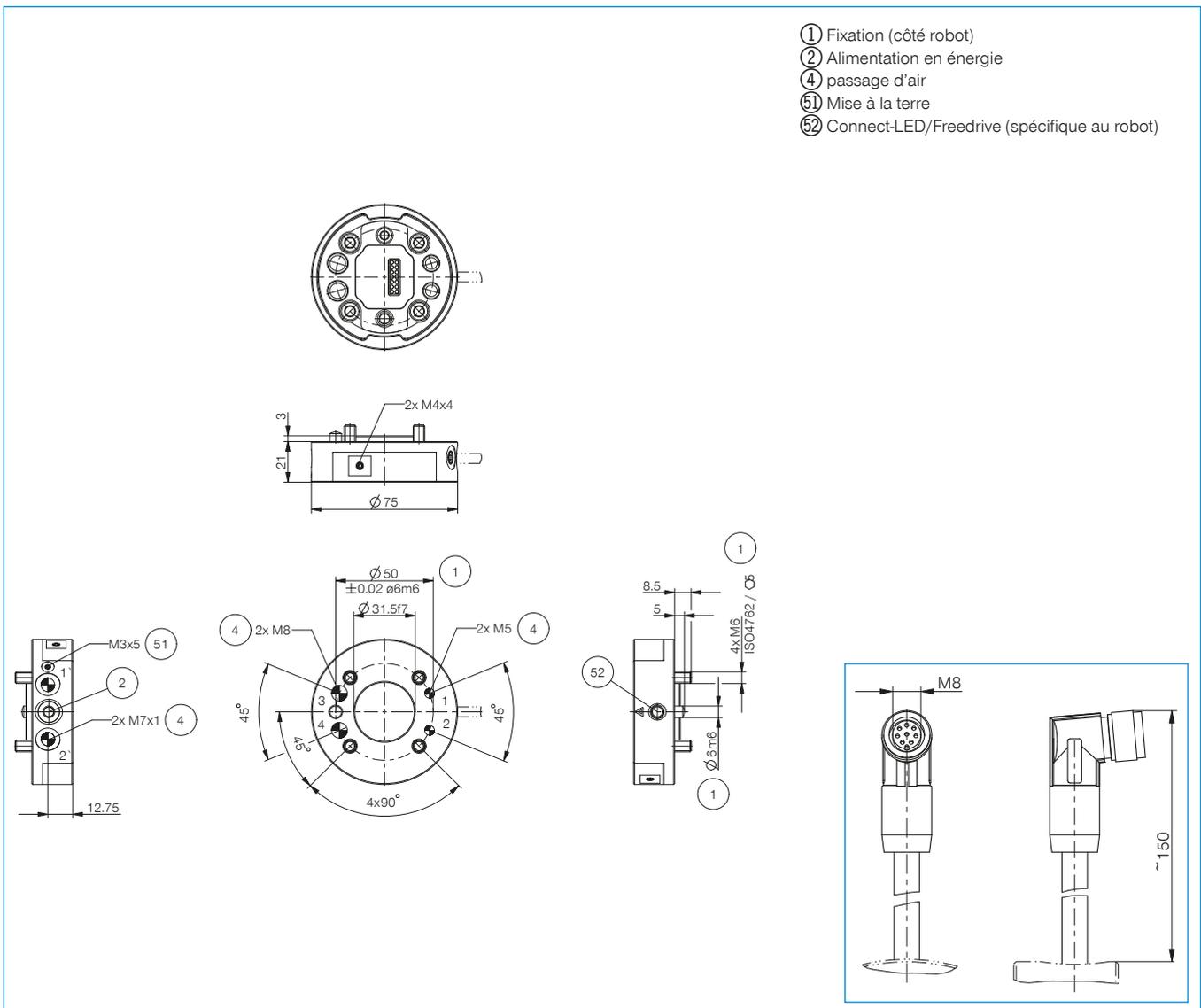


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-25-01-A
Pour type de robot	DENSO COBOTTA PRO
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, M8, 8 pôles
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



MATCH - MODULE ROBOT

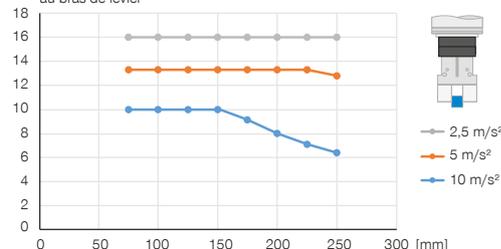
LWR50F-26-01-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



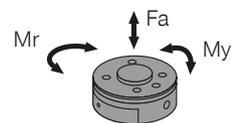
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

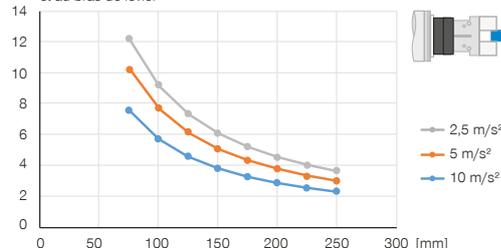
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

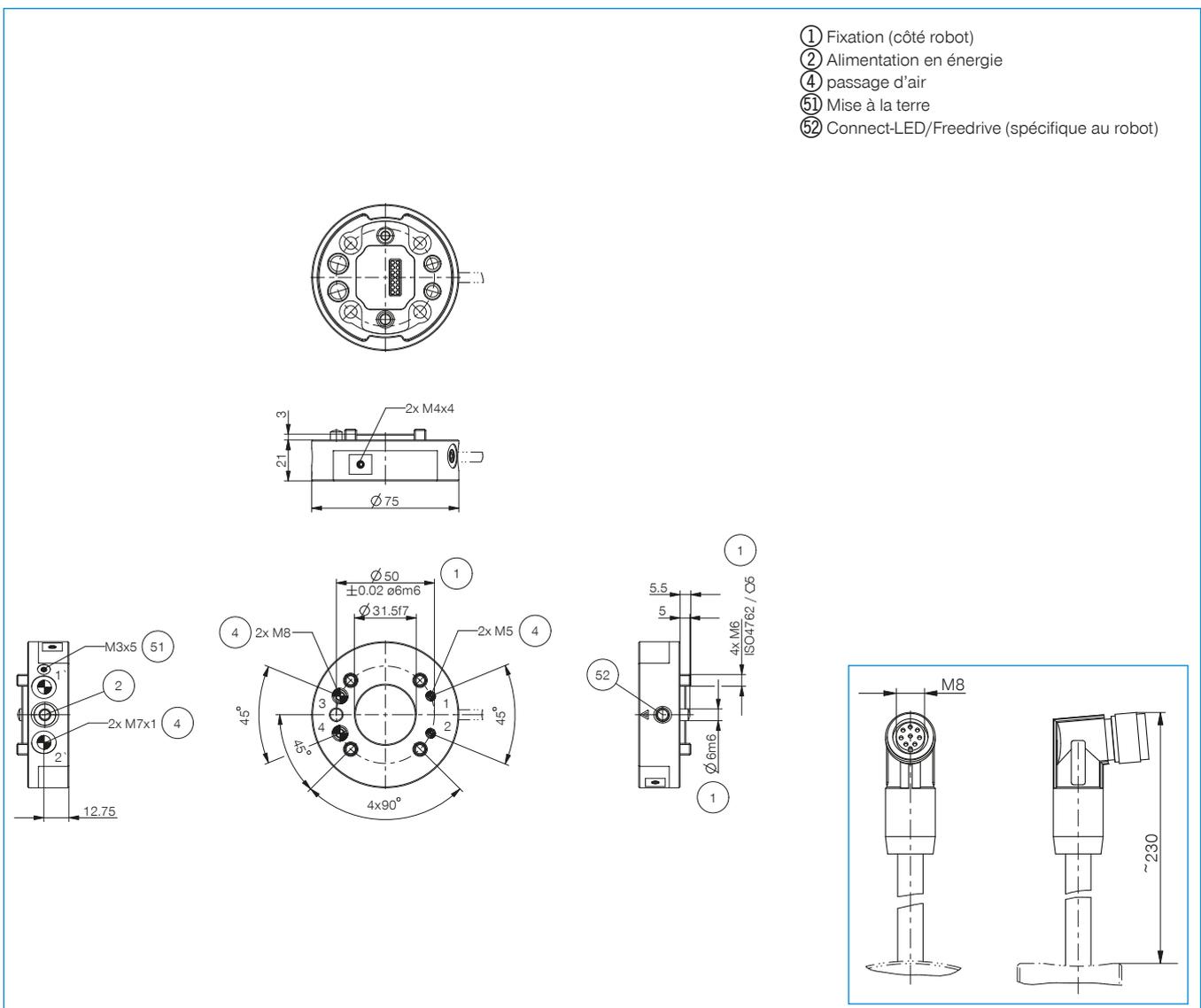


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-26-01-A
Pour type de robot	Kassow Robots série KR
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Fiche, M8, 8 pôles
Gestion des câbles	interne
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.28



MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-26-01-A

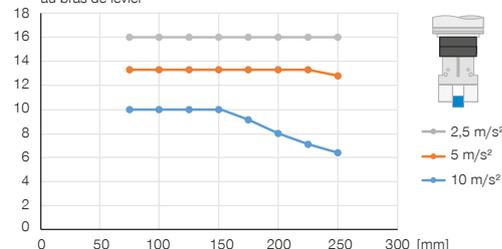
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

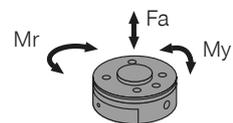
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

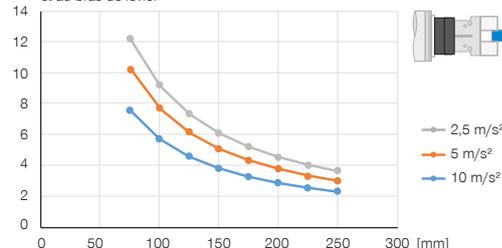
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES

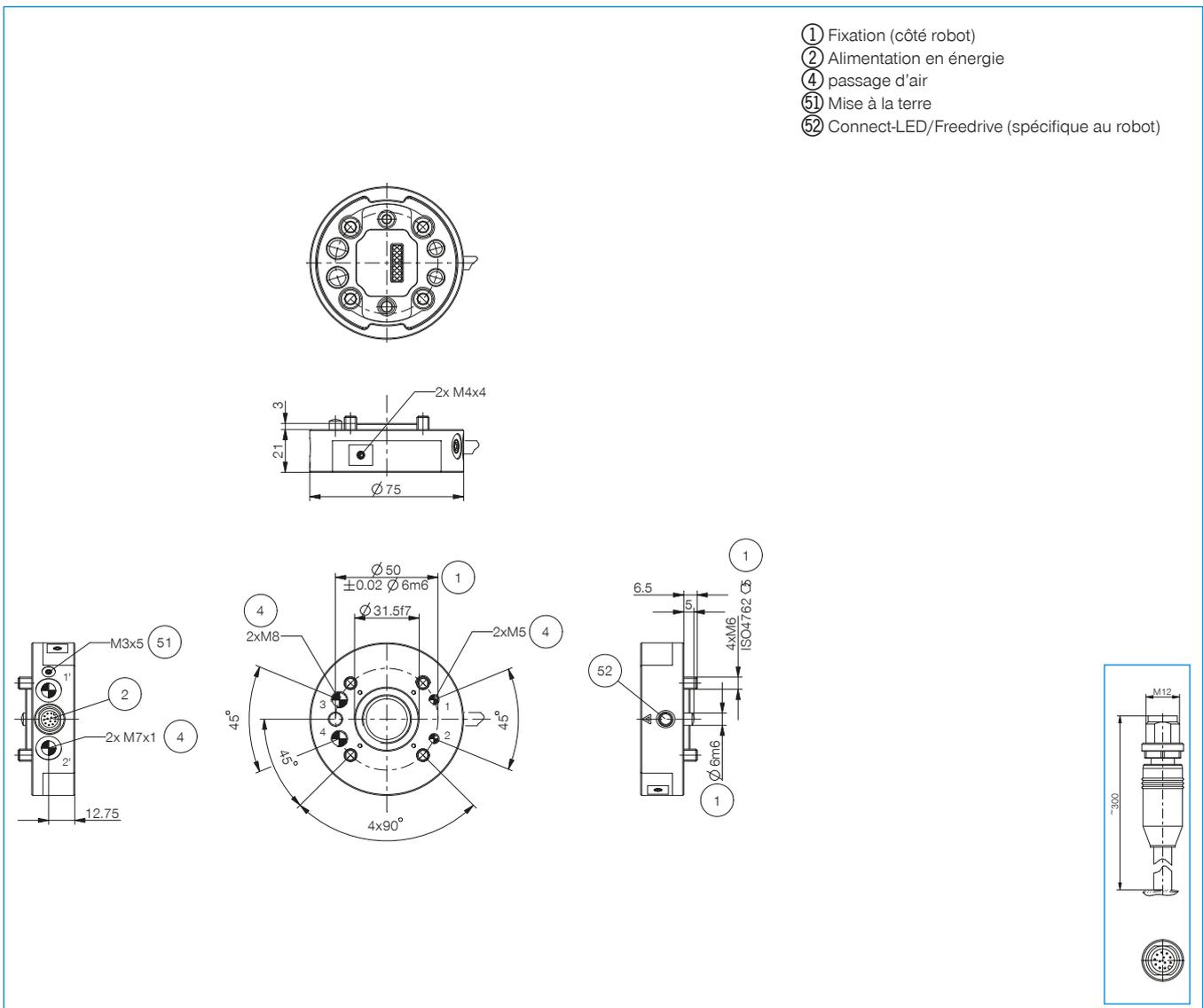


WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	► Caractéristiques techniques
	LWR50F-29-01-A
Pour type de robot	Neuromeka Indy
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles
Gestion des câbles	interne
Course de verrouillage [mm]	1
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Température de service [°C]	5 ... +60
Durée de vie en cycles	100000
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.29



PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

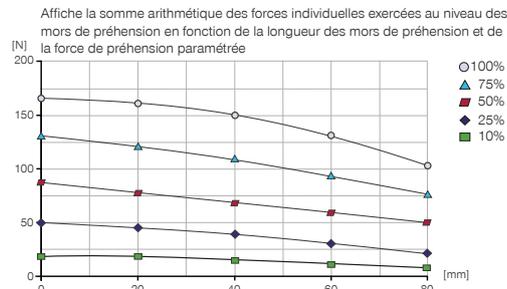
LWR50L-02-00001-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



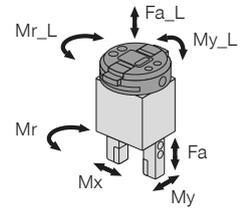
MATCH

Diagramme des forces



Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande

Caractéristiques générales

Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.6

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Sous forme HRC	collaborative
Gestion des câbles	interne
Type d'entraînement	électrique
Détection de la position intégrée	oui
Course par mors [mm]	40
Course par mors, réglable [mm]	40
Force de préhension min. [N]	15
Force de préhension nominale [N]	165
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]	<140
Temps de commande [s]	0.125
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.3
Longueur maximale des mors [mm]	80
Vitesse de préhension par mâchoire max. [mm/s]	24
Vitesse de positionnement par mâchoire max. [mm/s]	55
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	0.6
Déplacement minimal par mors [mm]	2

Caractéristiques techniques

LWR50L-02-00001-A

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

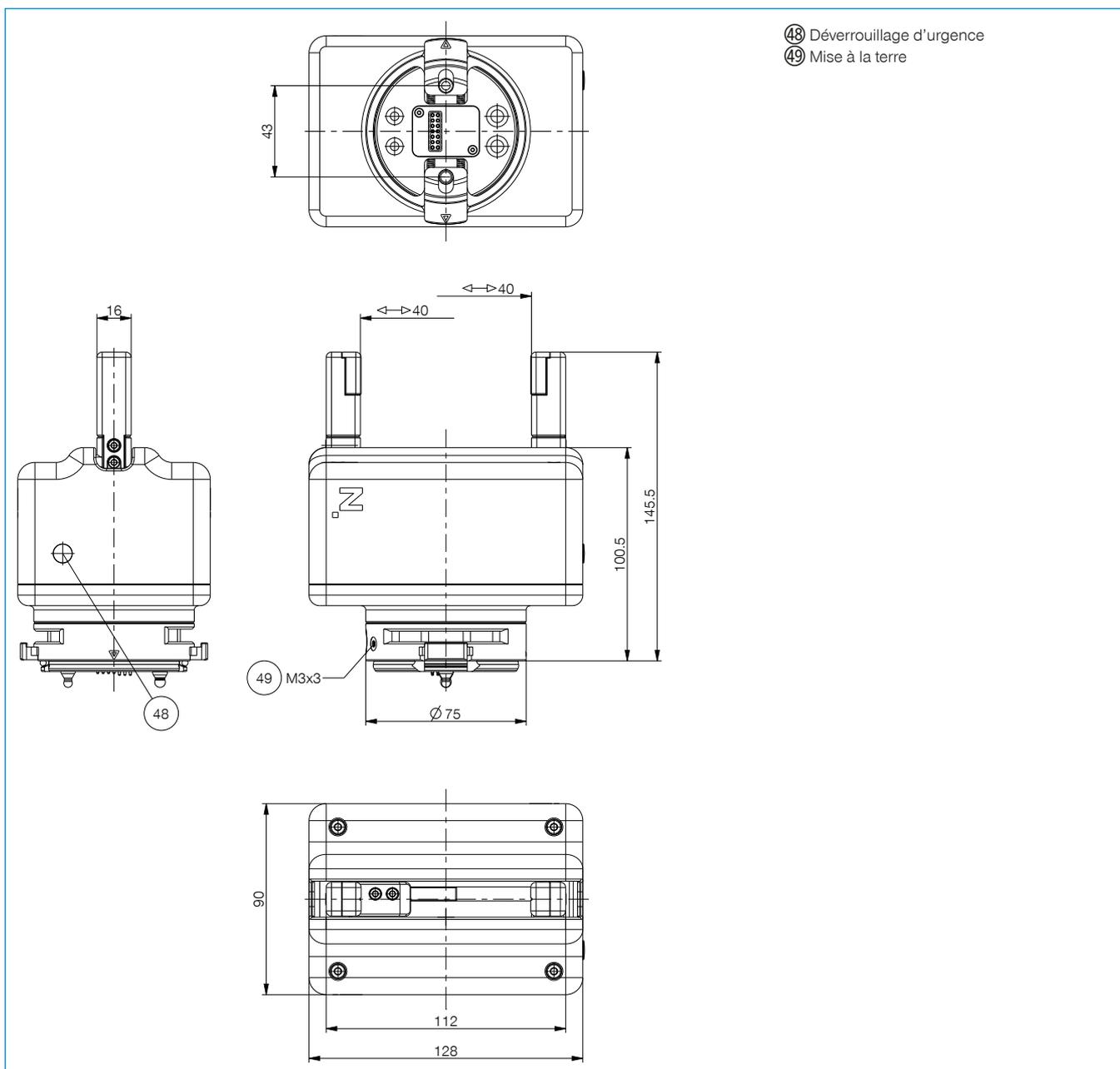


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

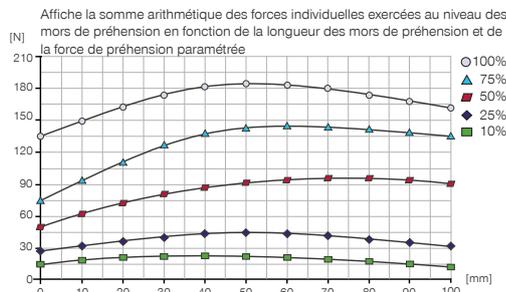
LWR50L-02-00002-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



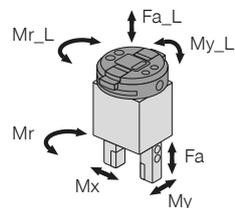
MATCH

Diagramme des forces



Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande

Caractéristiques générales

Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.6

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Sous forme HRC	collaborative
Gestion des câbles	interne
Type d'entraînement	électrique
Détection de la position intégrée	oui
Course par mors [mm]	60
Course par mors, réglable [mm]	60
Force de préhension min. [N]	20
Force de préhension nominale [N]	180
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]	<140
Temps de commande [s]	0.125
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.3
Longueur maximale des mors [mm]	80
Vitesse de préhension par mâchoire max. [mm/s]	30
Vitesse de positionnement par mâchoire max. [mm/s]	60
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	0.8
Déplacement minimal par mors [mm]	2

Caractéristiques techniques

LWR50L-02-00002-A

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

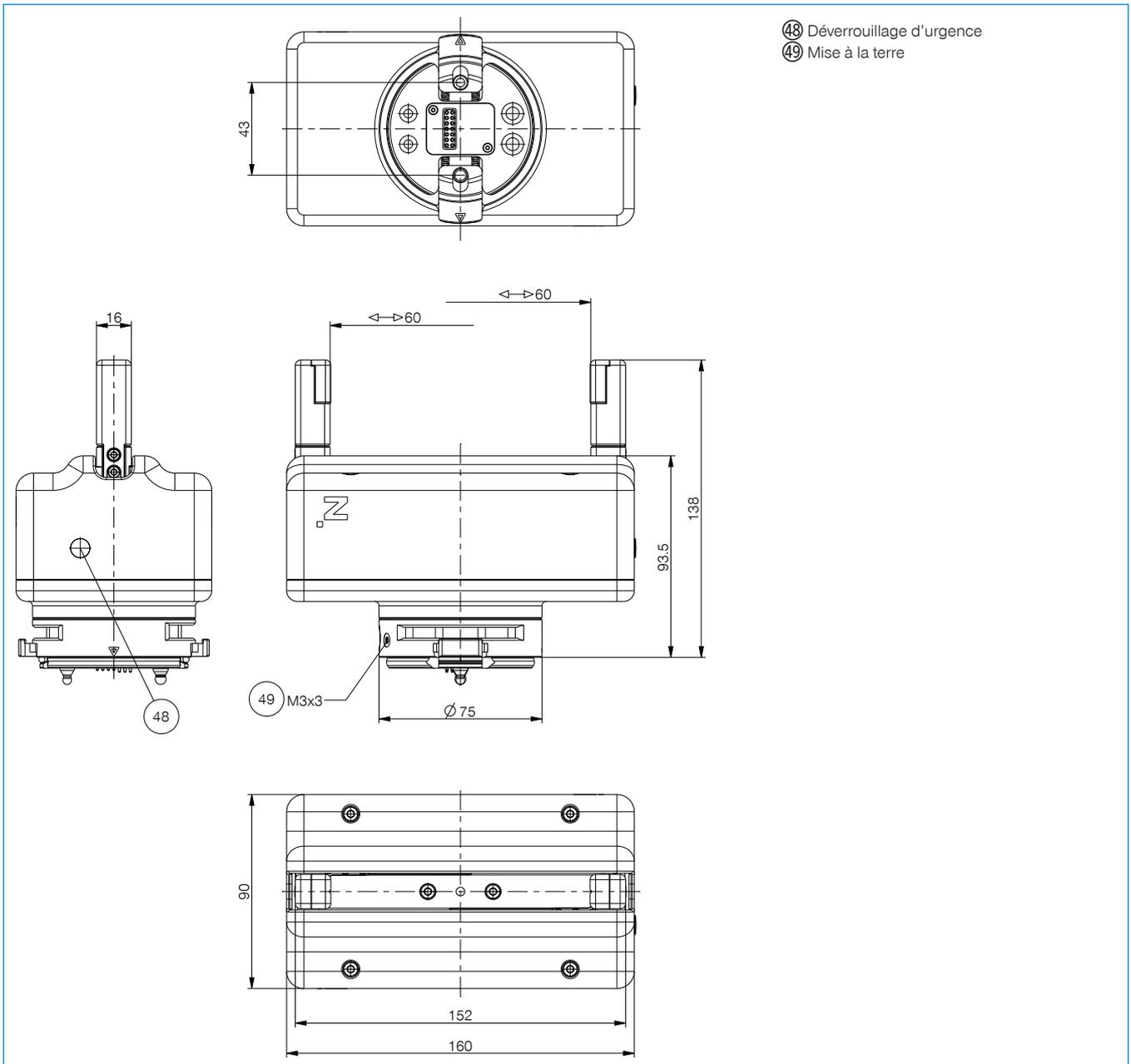


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

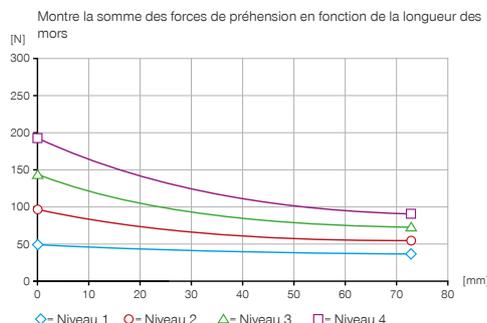
LWR50L-03-00001-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



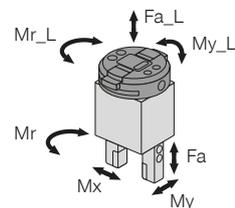
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande

Caractéristiques générales

Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.76

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Sous forme HRC	collaborative
Gestion des câbles	interne
Type d'entraînement	électrique
Détection de la position intégrée	Via données de processus
Course par mors [mm]	10
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	190
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	190
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]	<140
Temps de commande [s]	0.03
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.1
Longueur maximale des mors [mm]	80
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5

► Caractéristiques techniques

LWR50L-03-00001-A

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

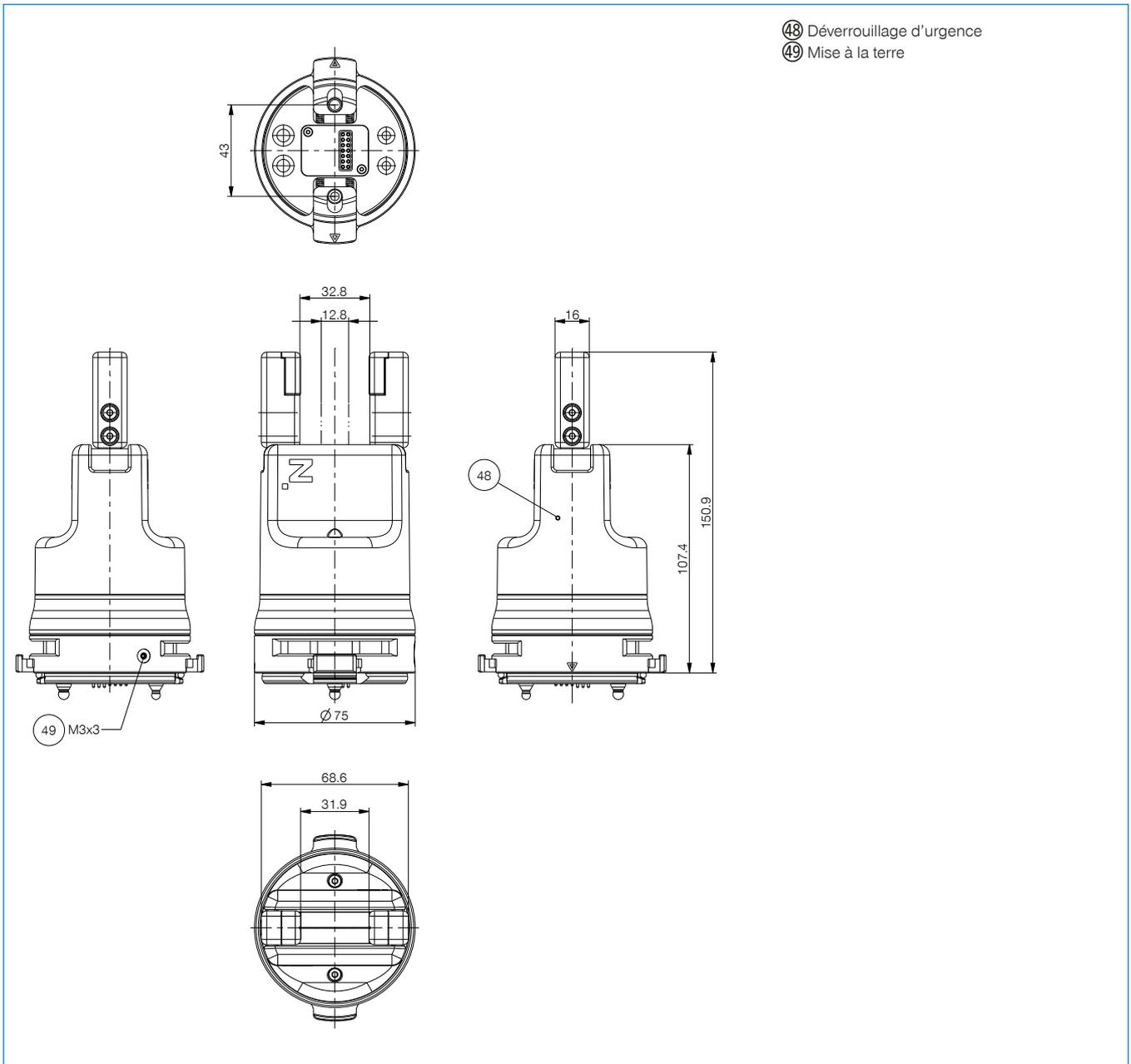


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



- ④8 Déverrouillage d'urgence
- ④9 Mise à la terre



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

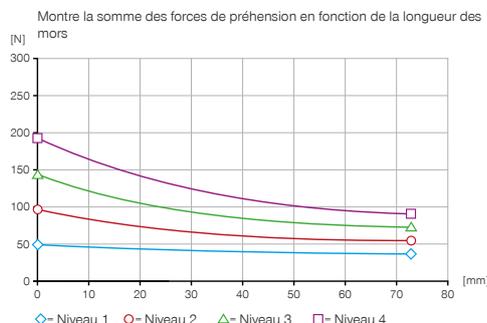
LWR50L-03-00002-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



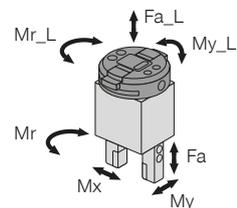
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande		► Caractéristiques techniques	
Caractéristiques générales		LWR50L-03-00002-A	
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui		
Commande	I/O		
Température de service [°C]	5 ... +50		
Protection de IEC 60529	IP40		
Poids [kg]	0.76		
Données spécifiques au changeur d'outils			
Transfert électrique de l'énergie	intégrée		
Course de verrouillage [mm]	1		
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05		
Précision de répétition en Z [mm]	0.05		
Force de serrage [N]	50		
Force de desserrage [N]	0		
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0		
Données spécifiques au préhenseur			
Adapté aux séries	LWR50F-xx-01/02		
Sous forme HRC	collaborative		
Gestion des câbles	interne		
Type d'entraînement	électrique		
Détection de la position intégrée	analogique de 0 à 10 V		
Course par mors [mm]	10		
Protection de la force de préhension	mécanique		
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	190		
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	190		
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]	<140		
Temps de fermeture [s]	0.19		
Temps d'ouverture [s]	0.19		
Temps de commande [s]	0.03		
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.1		
Longueur maximale des mors [mm]	80		
Précision de répétition +/- [mm]	0.05		
Tension [V]	24		
Courant absorbé max. [A]	1		
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5		

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

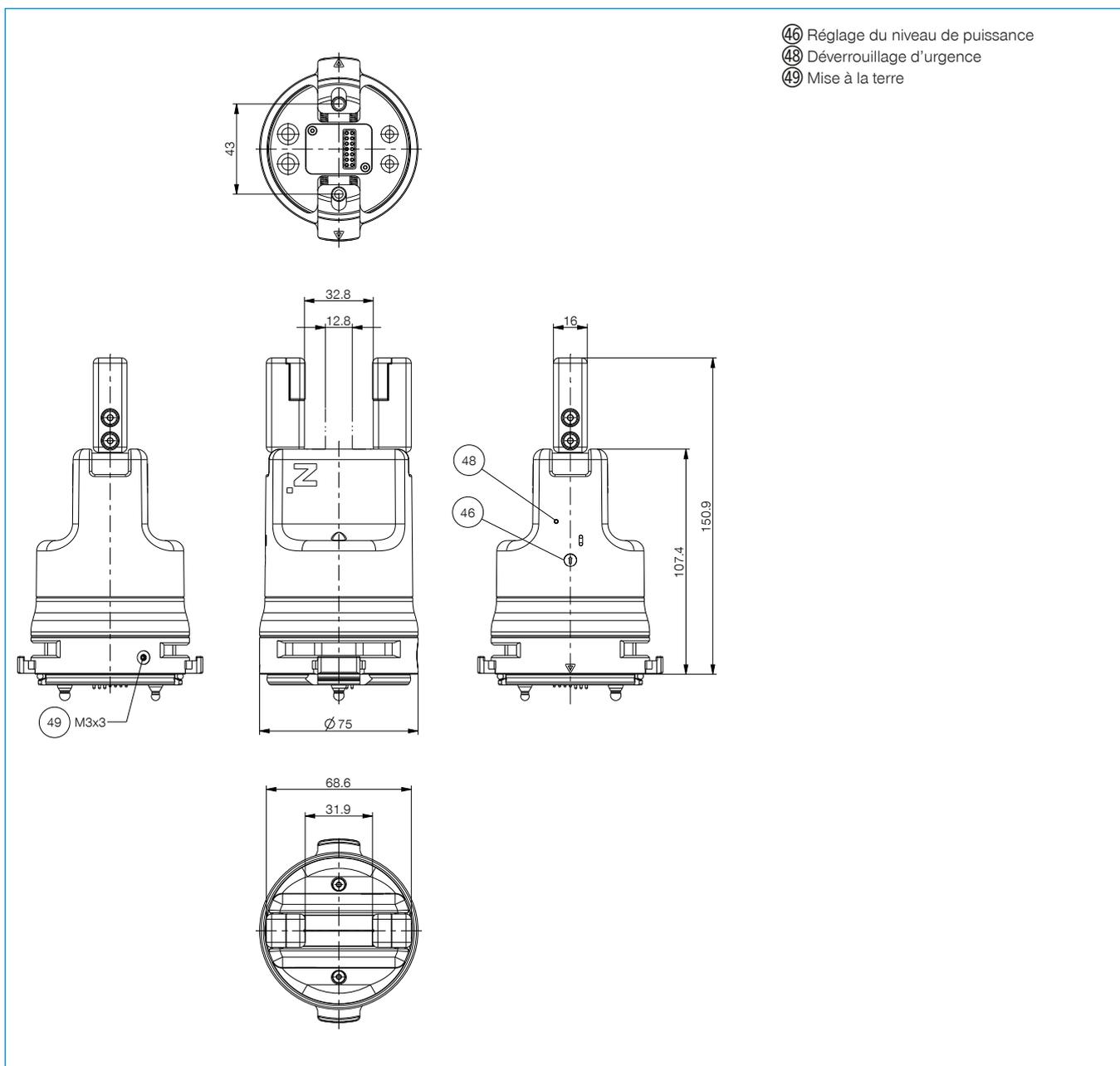


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

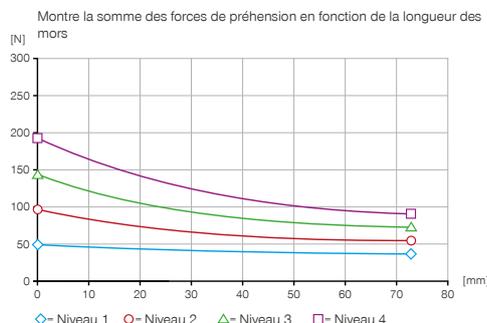
LWR50L-03-00003-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



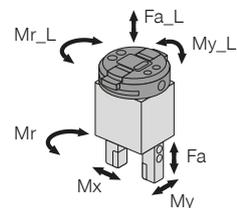
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande

Caractéristiques générales

Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Commande	I/O
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.76

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F-xx-01/02
Sous forme HRC	collaborative
Gestion des câbles	interne
Type d'entraînement	électrique
Détection de la position intégrée	numérique
Course par mors [mm]	10
Protection de la force de préhension	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	190
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	190
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]	<140
Temps de fermeture [s]	0.19
Temps d'ouverture [s]	0.19
Temps de commande [s]	0.03
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.1
Longueur maximale des mors [mm]	80
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5

► Caractéristiques techniques

LWR50L-03-00003-A

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

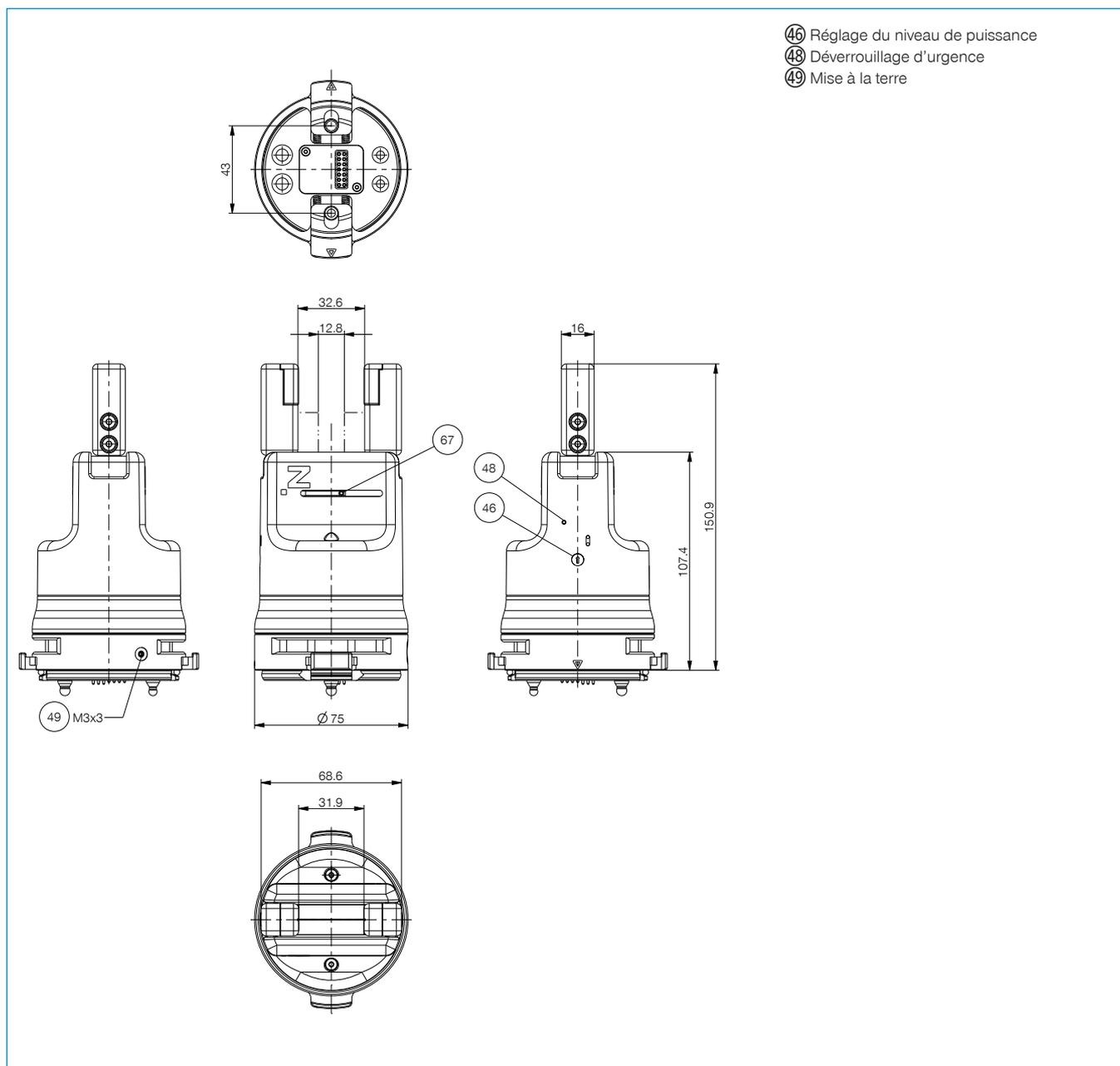


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



- ④⑥ Réglage du niveau de puissance
- ④⑧ Déverrouillage d'urgence
- ④⑨ Mise à la terre

PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

LWR50L-21-00001-A

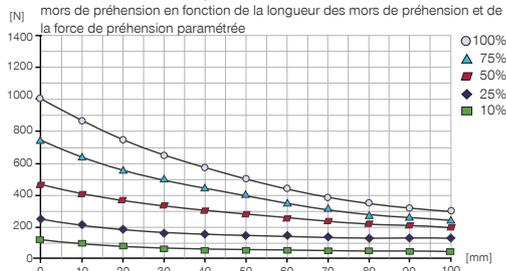
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

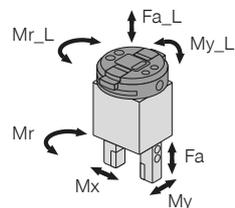
► Diagramme des forces

Affiche la somme arithmétique des forces individuelles exercées au niveau des mors de préhension en fonction de la longueur des mors de préhension et de la force de préhension paramétrée



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-21-00001-A
Caractéristiques générales	
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.2
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Entraînement	Moteur BLDC
Détection de la position	intégrée
Détection de position via données de processus	Oui
Course par mors, réglable [mm]	40
Force de préhension min. [N]	100
Force de préhension nominale [N]	1000
Temps de commande [s]	0.1
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.3
Longueur maximale des mors [mm]	100
Vitesse de positionnement par mâchoire max. [mm/s]	60
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	5
Déplacement minimal par mors [mm]	3

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

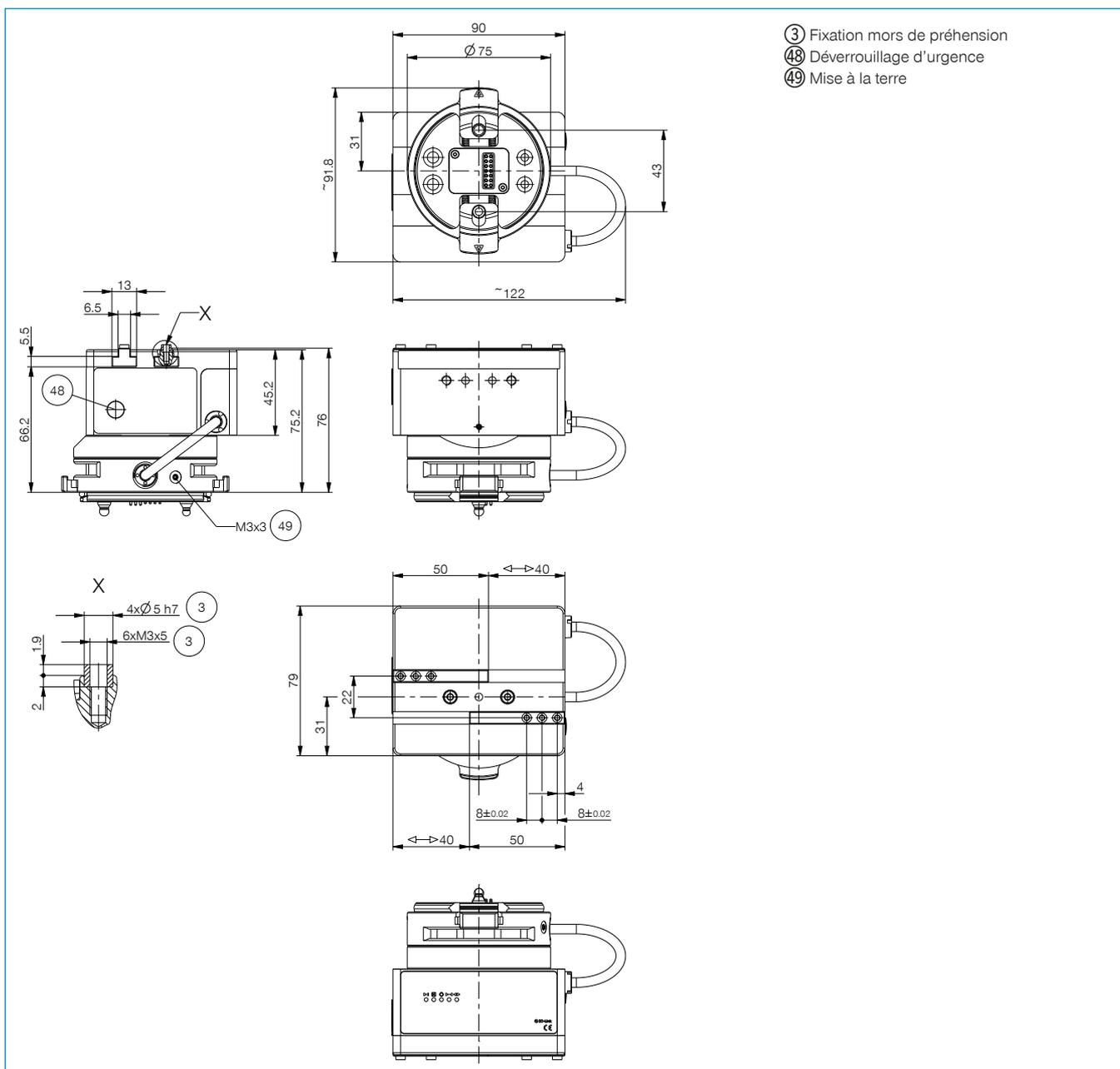


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

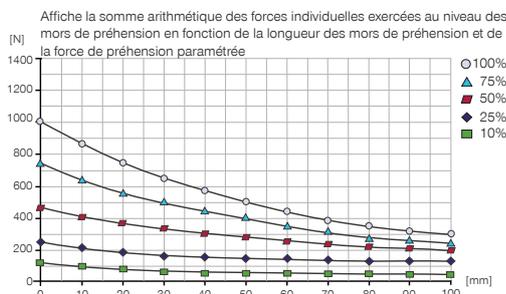
LWR50L-21-00002-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



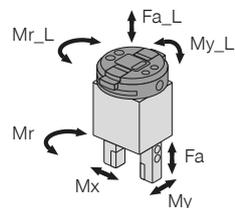
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-21-00002-A
Caractéristiques générales	
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.3
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Entraînement	Moteur BLDC
Détection de la position	intégrée
Détection de position via données de processus	Oui
Course par mors, réglable [mm]	60
Force de préhension min. [N]	100
Force de préhension nominale [N]	1000
Temps de commande [s]	0.1
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.3
Longueur maximale des mors [mm]	100
Vitesse de positionnement par mâchoire max. [mm/s]	60
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	5
Déplacement minimal par mors [mm]	3

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

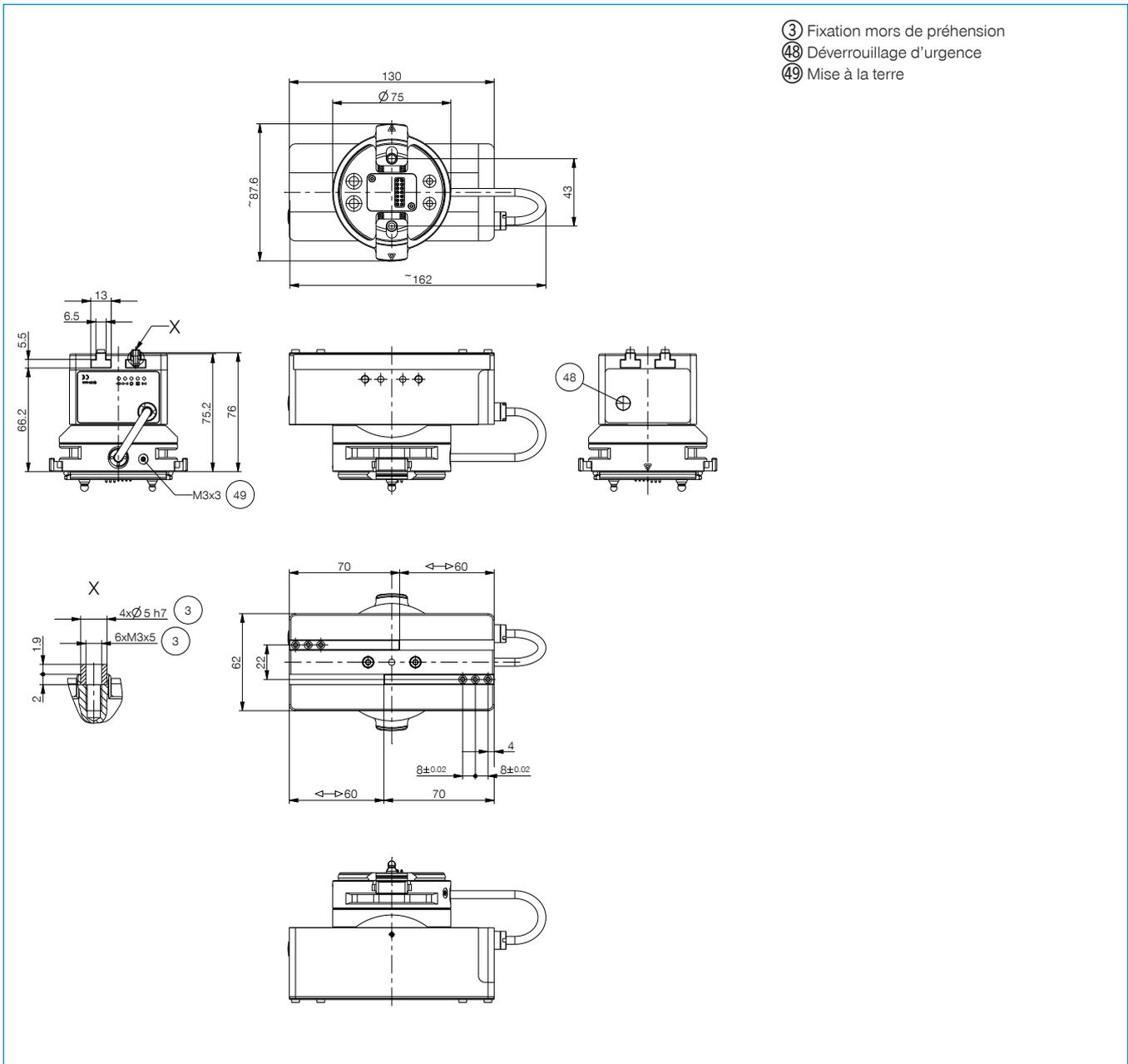


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

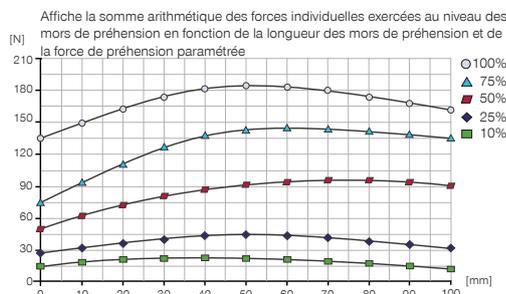
LWR50L-22-00001-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



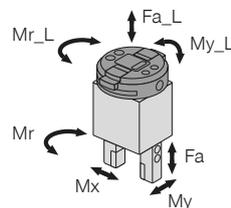
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-22-00001-A
Caractéristiques générales	
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.2
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Entraînement	Moteur BLDC
Détection de la position intégrée	oui
Course par mors, réglable [mm]	40
Force de préhension min. [N]	10
Force de préhension nominale [N]	180
Temps de commande [s]	0.1
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.3
Longueur maximale des mors [mm]	100
Vitesse de positionnement par mâchoire max. [mm/s]	120
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	2
Déplacement minimal par mors [mm]	0

PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

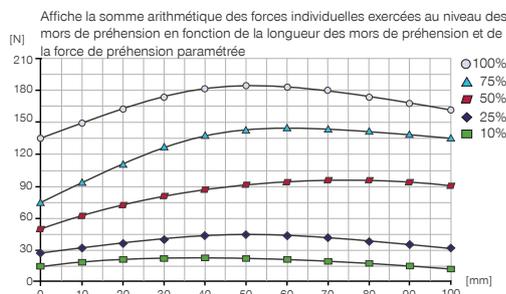
LWR50L-22-00002-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



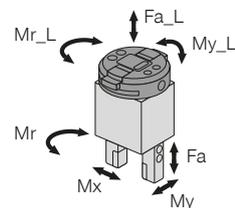
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-22-00002-A
Caractéristiques générales	
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.3
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Entraînement	Moteur BLDC
Détection de la position intégrée	oui
Course par mors, réglable [mm]	60
Force de préhension min. [N]	10
Force de préhension nominale [N]	180
Temps de commande [s]	0.1
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.3
Longueur maximale des mors [mm]	100
Vitesse de positionnement par mâchoire max. [mm/s]	120
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	2
Déplacement minimal par mors [mm]	0

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

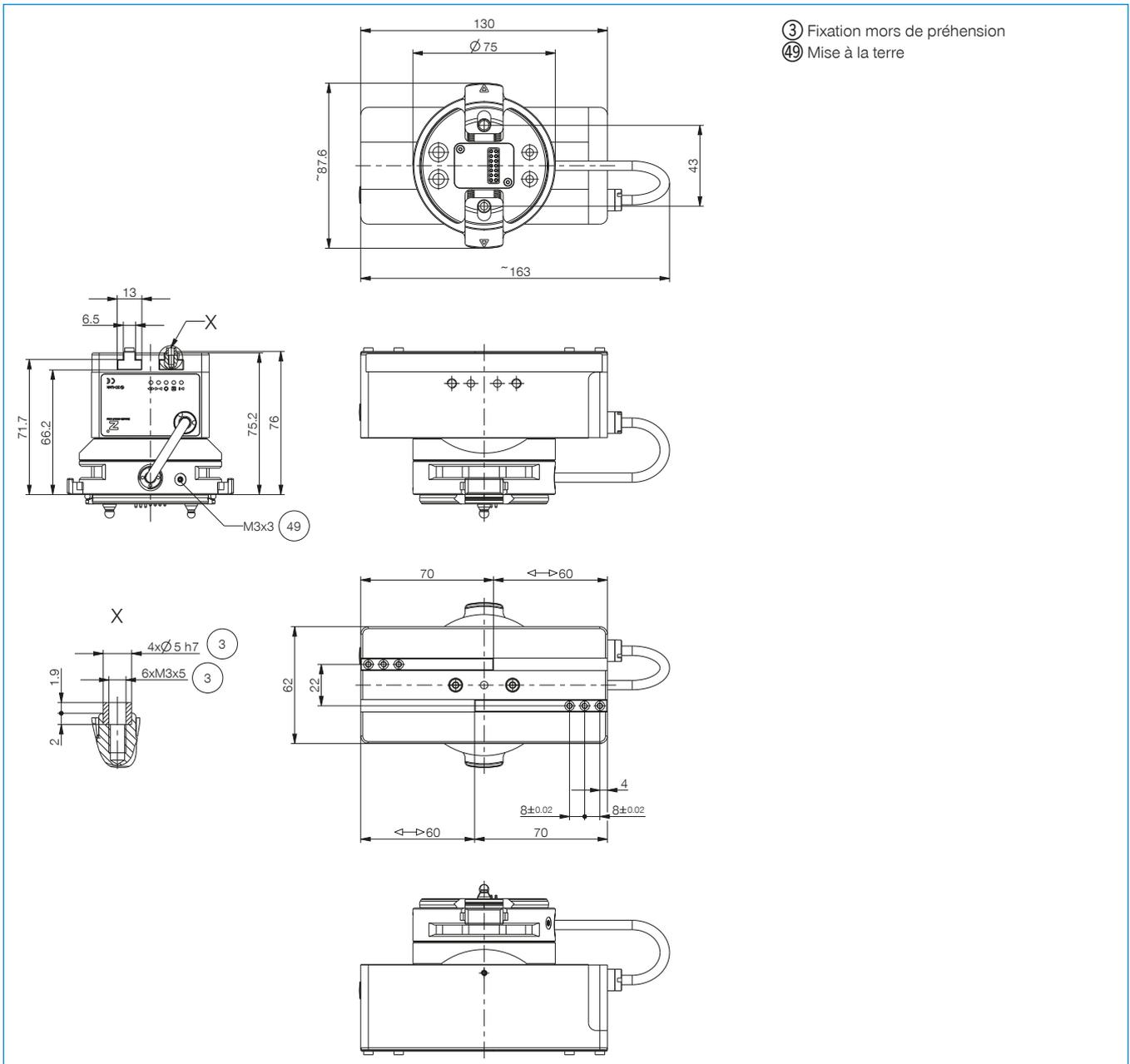


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

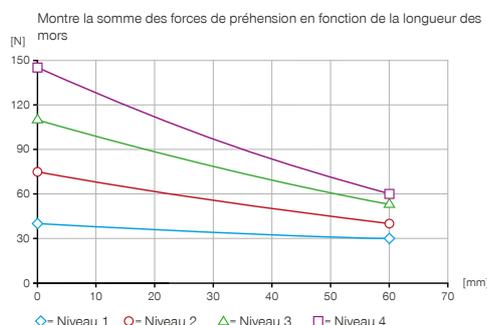
LWR50L-23-00001-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



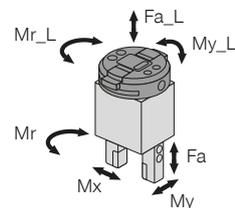
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-23-00001-A
Caractéristiques générales	
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +60
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.6
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Positionnable	Oui
Détection de la position intégrée	Via données de processus
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Course par mors [mm]	6
Protection de la force de préhension	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	145
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	145
Temps de fermeture [s]	0.1
Temps d'ouverture [s]	0.1
Temps de commande [s]	0.03
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.05
Longueur maximale des mors [mm]	60
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5
Conforme à LABS	Oui
Conforme à la directive RoHS	Oui

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

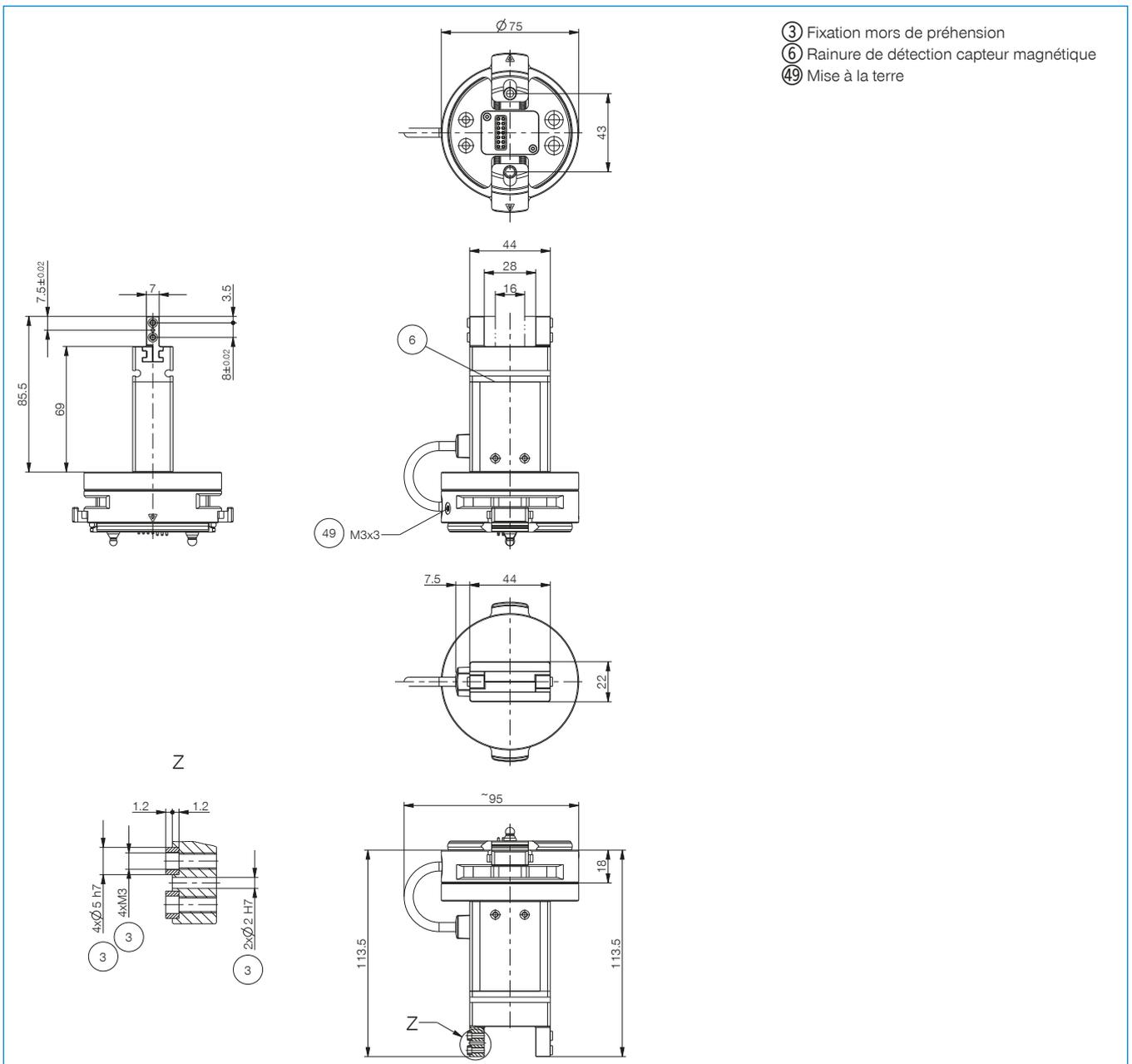


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

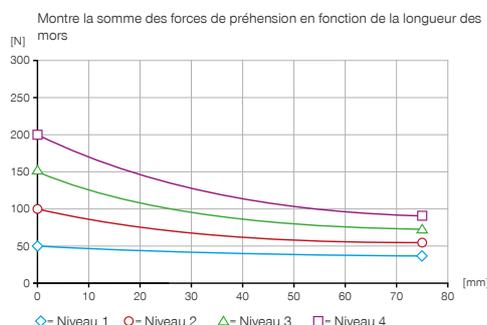
LWR50L-23-00002-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



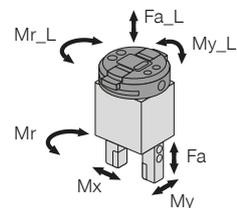
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-23-00002-A
Caractéristiques générales	
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +60
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.73
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Positionnable	Oui
Détection de la position intégrée	Via données de processus
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Course par mors [mm]	10
Protection de la force de préhension	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	200
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	200
Temps de fermeture [s]	0.19
Temps d'ouverture [s]	0.19
Temps de commande [s]	0.03
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.1
Longueur maximale des mors [mm]	80
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5
Conforme à LABS	Oui
Conforme à la directive RoHS	Oui

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

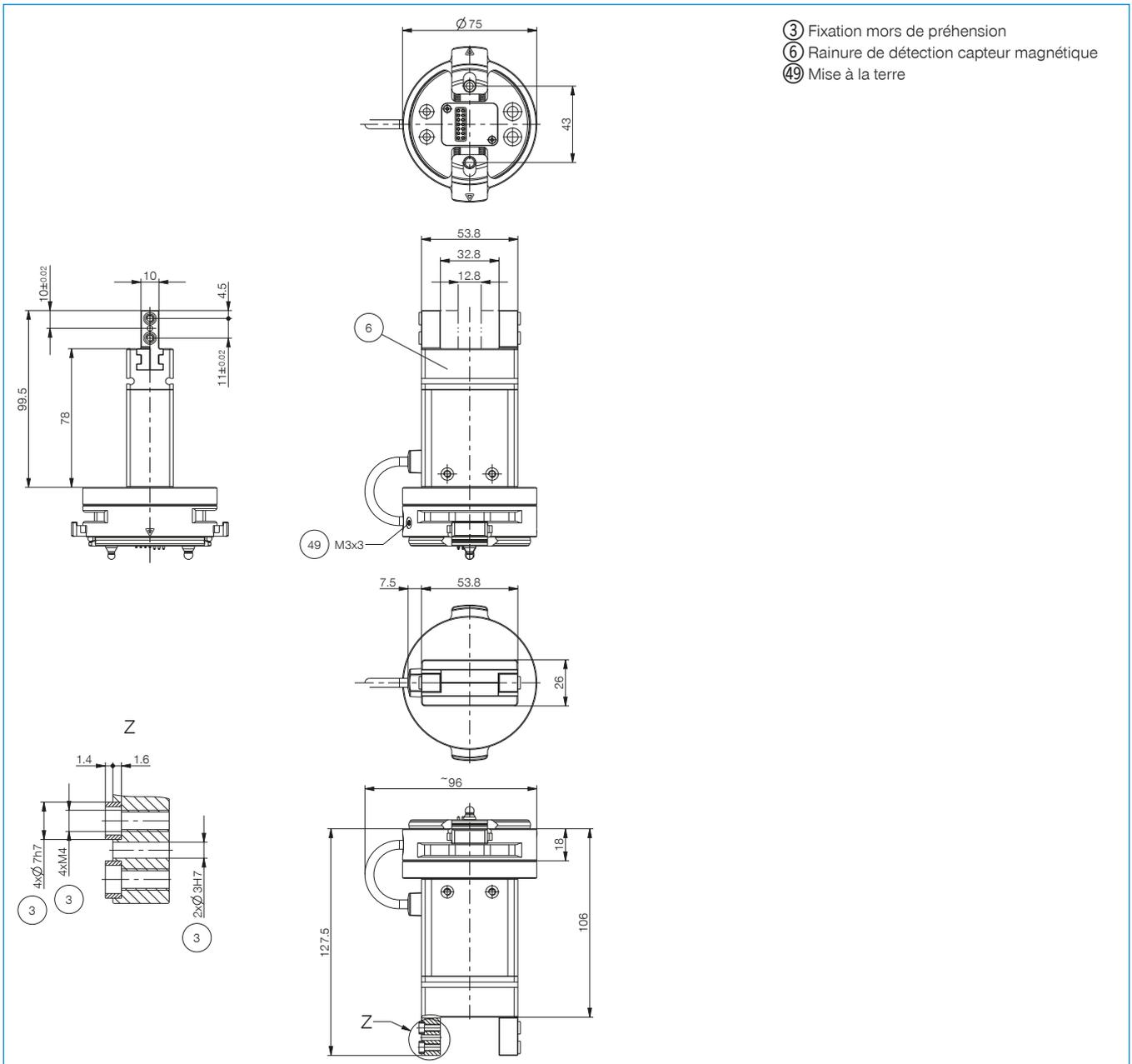


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

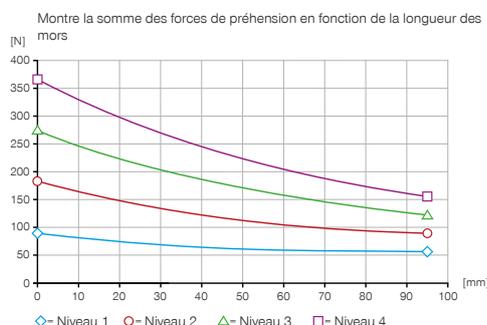
LWR50L-23-00003-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



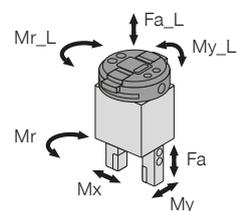
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande		► Caractéristiques techniques	
Caractéristiques générales		LWR50L-23-00003-A	
Commande		IO-Link	
Température de service [°C]		5 ... +60	
Protection de IEC 60529		IP40	
Poids [kg]		0.98	
Données spécifiques au changeur d'outils			
Transfert électrique de l'énergie		intégrée	
Course de verrouillage [mm]		1	
Précision de répétition en X, Y [mm]		0.05	
Précision de répétition en Z [mm]		0.05	
Force de serrage [N]		50	
Force de desserrage [N]		0	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]		1.0	
Données spécifiques au préhenseur			
Adapté aux séries		LWR50F-xx-03/04/05	
Positionnable		Oui	
Détection de la position intégrée		Via données de processus	
Gestion des câbles		externe	
Type d'entraînement		électrique	
Course par mors [mm]		13	
Protection de la force de préhension		mécanique	
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]		360	
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]		360	
Temps de fermeture [s]		0.23	
Temps d'ouverture [s]		0.23	
Temps de commande [s]		0.055	
Poids maximal de chaque mors monté [kg]		0.15	
Longueur maximale des mors [mm]		100	
Précision de répétition +/- [mm]		0.02	
Tension [V]		24	
Courant absorbé max. [A]		2	
Déplacement minimal par mors [mm]		0.5	
Conforme à LABS		Oui	
Conforme à la directive RoHS		Oui	

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

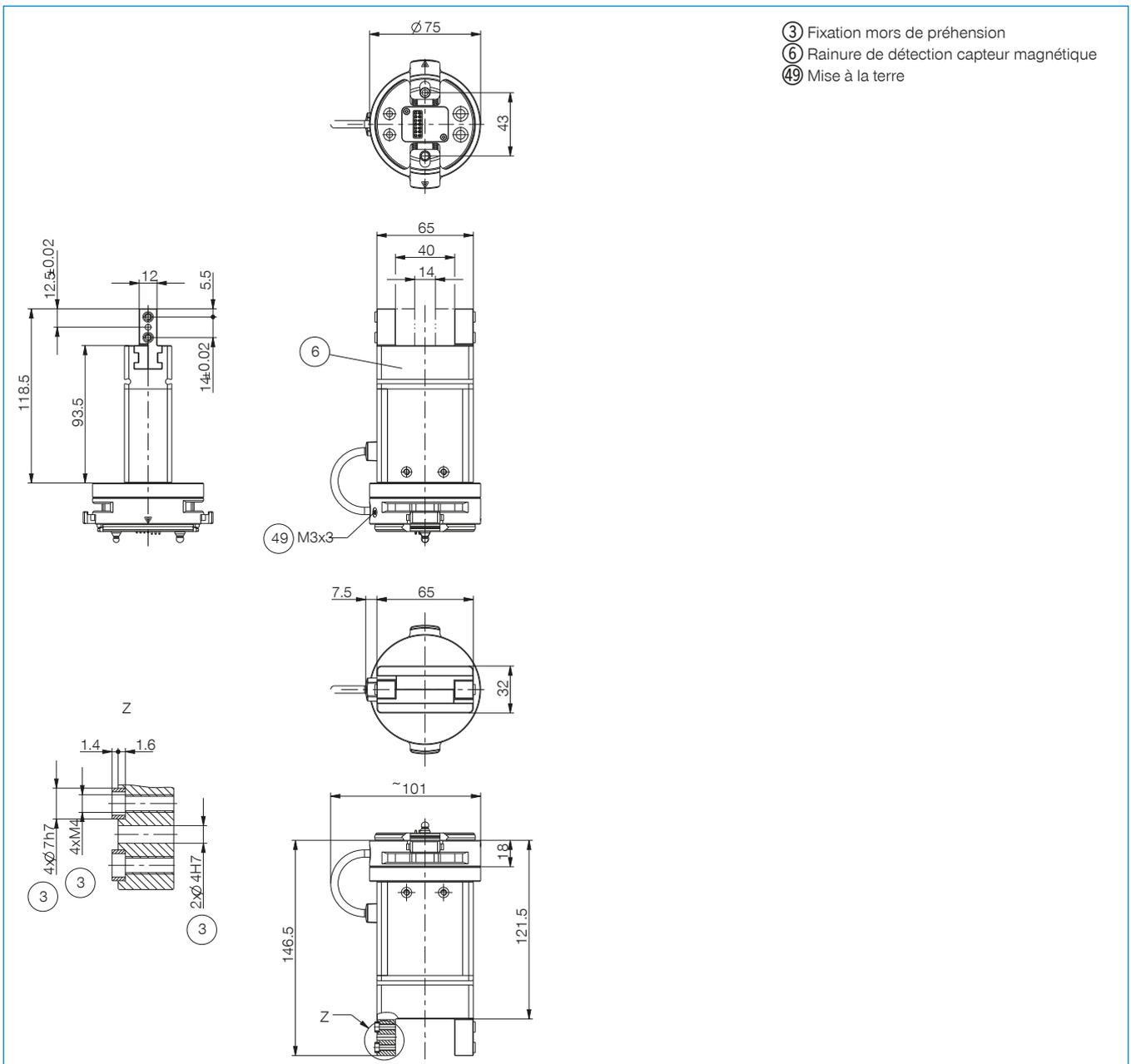


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

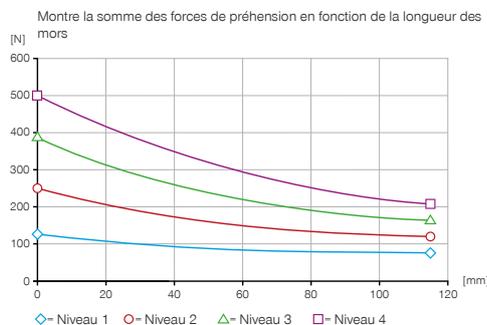
LWR50L-23-00004-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



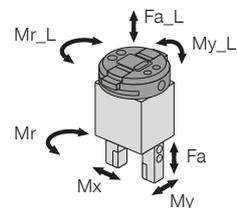
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-23-00004-A
Caractéristiques générales	
Commande	IO-Link
Température de service [°C]	5 ... +60
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.4
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-03/04/05
Positionnable	Oui
Détection de la position intégrée	Via données de processus
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Course par mors [mm]	16
Protection de la force de préhension	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	500
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	500
Temps de fermeture [s]	0.30
Temps d'ouverture [s]	0.30
Temps de commande [s]	0.055
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	2.1
Longueur maximale des mors [mm]	120
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	2
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5
Conforme à LABS	Oui
Conforme à la directive RoHS	Oui

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

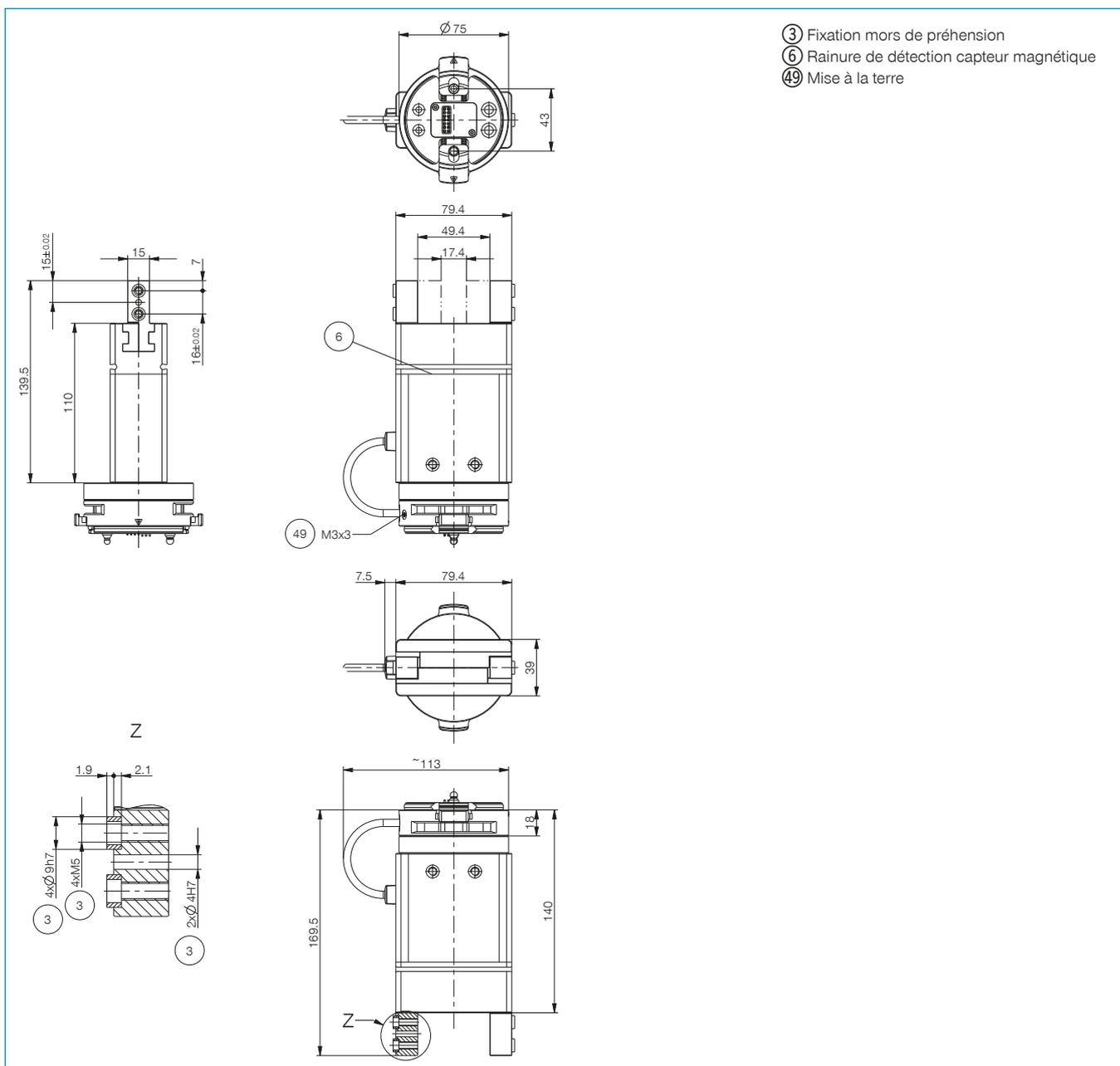


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

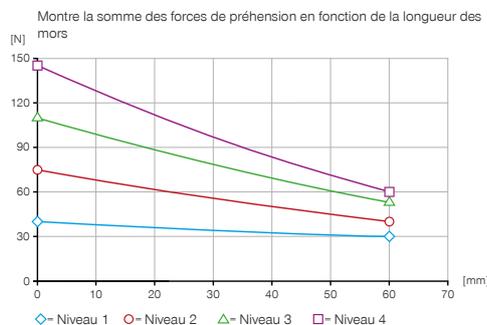
LWR50L-23-00005-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



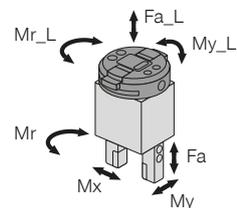
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
LWR50L-23-00005-A	
N° de commande	
Caractéristiques générales	
Commande	I/O
Température de service [°C]	5 ... +60
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.6
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F-xx-01/02
Détection de la position intégrée	analogique de 0 à 10 V
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Course par mors [mm]	6
Protection de la force de préhension	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	145
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	145
Temps de fermeture [s]	0.1
Temps d'ouverture [s]	0.1
Temps de commande [s]	0.03
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.05
Longueur maximale des mors [mm]	60
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

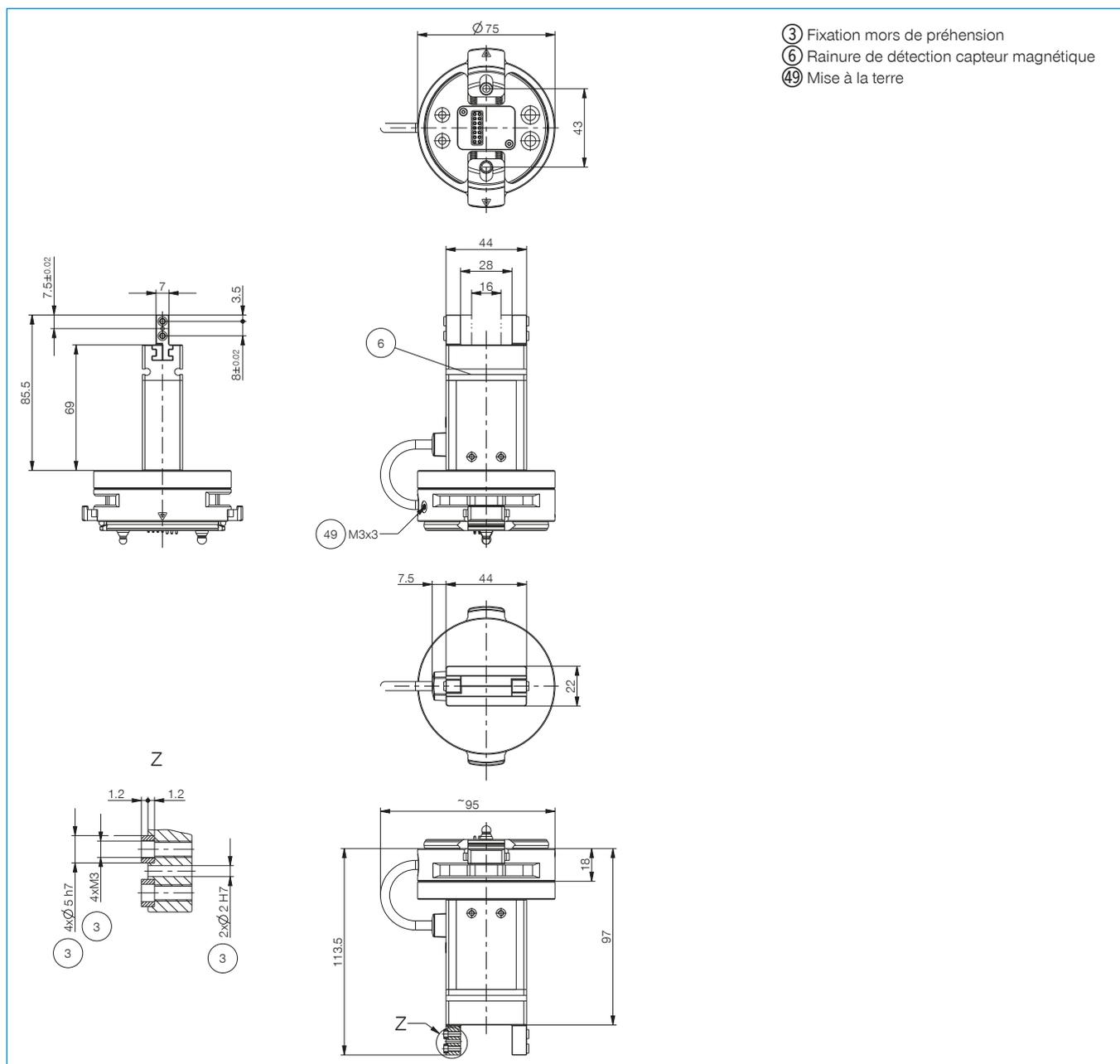


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

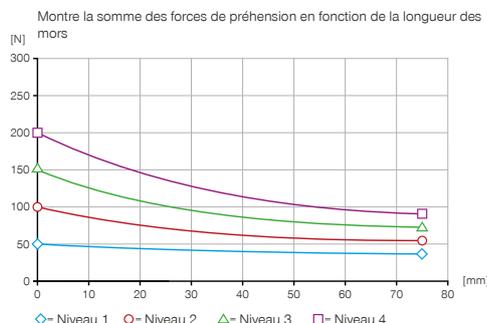
LWR50L-23-00006-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



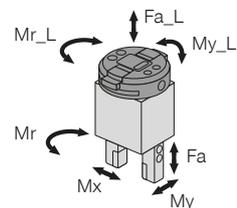
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande

Caractéristiques générales

Commande	I/O
Température de service [°C]	5 ... +60
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.72

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F-xx-01/02
Détection de la position intégrée	analogique de 0 à 10 V
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Course par mors [mm]	10
Protection de la force de préhension	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	200
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	200
Temps de fermeture [s]	0.19
Temps d'ouverture [s]	0.19
Temps de commande [s]	0.03
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.1
Longueur maximale des mors [mm]	80
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5

► Caractéristiques techniques

LWR50L-23-00006-A

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

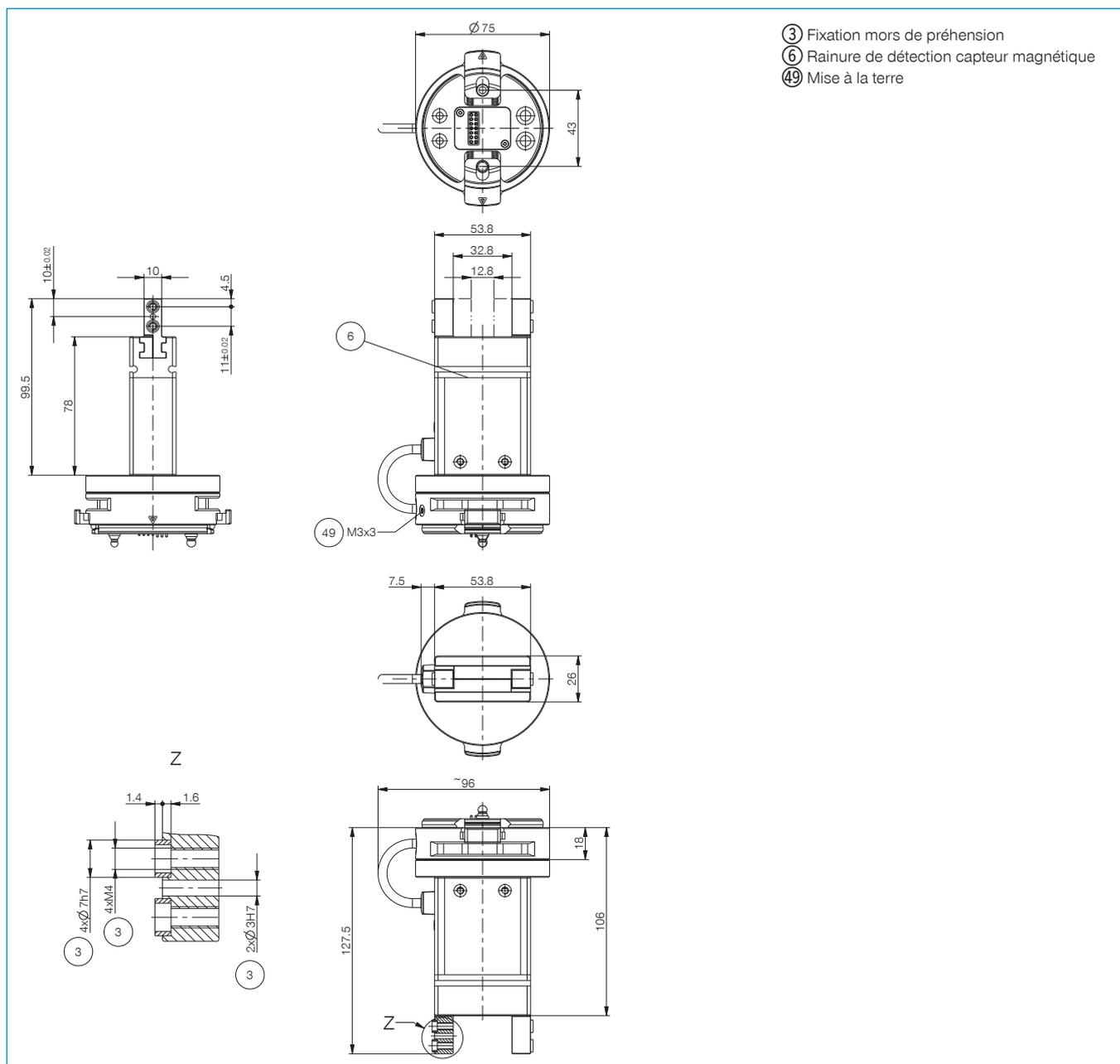


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

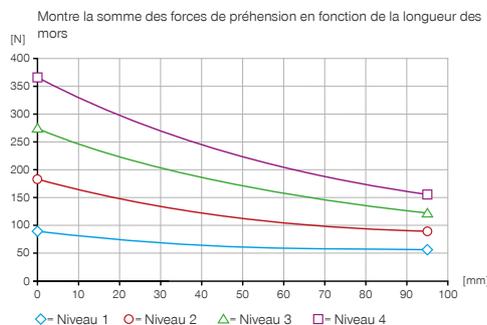
LWR50L-23-00007-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



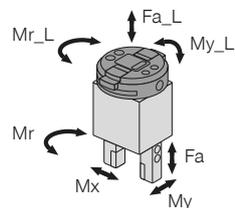
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande

Caractéristiques générales

Commande	I/O
Température de service [°C]	5 ... +60
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.97

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F-xx-01/02
Détection de la position intégrée	analogique de 0 à 10 V
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Course par mors [mm]	13
Protection de la force de préhension	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	360
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	360
Temps de fermeture [s]	0.23
Temps d'ouverture [s]	0.23
Temps de commande [s]	0.055
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.15
Longueur maximale des mors [mm]	100
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	2
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5

► Caractéristiques techniques

LWR50L-23-00007-A

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

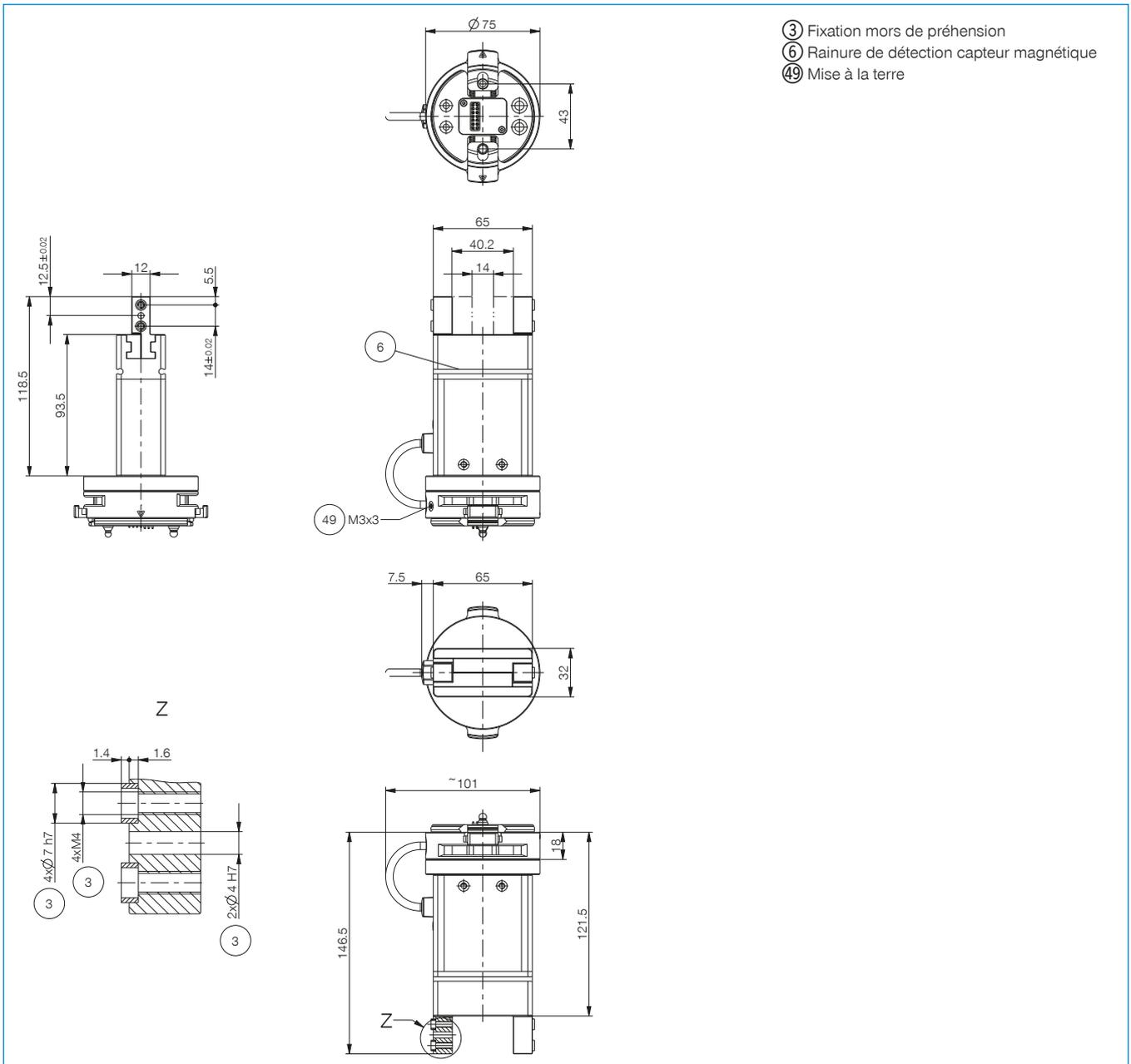


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

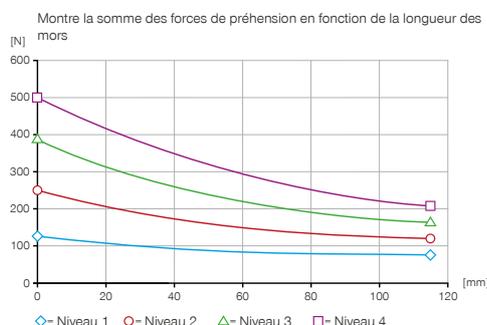
LWR50L-23-00008-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



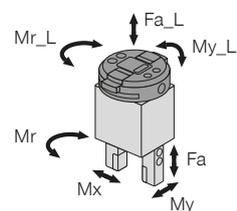
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

N° de commande		► Caractéristiques techniques	
Caractéristiques générales		LWR50L-23-00008-A	
Commande	I/O		
Température de service [°C]	5 ... +60		
Protection de IEC 60529	IP40		
Poids [kg]	1.4		
Données spécifiques au changeur d'outils			
Transfert électrique de l'énergie	intégrée		
Course de verrouillage [mm]	1		
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05		
Précision de répétition en Z [mm]	0.05		
Force de serrage [N]	50		
Force de desserrage [N]	0		
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0		
Données spécifiques au préhenseur			
Adapté aux séries	LWR50F-xx-01/02		
Détection de la position intégrée	analogique de 0 à 10 V		
Gestion des câbles	externe		
Type d'entraînement	électrique		
Course par mors [mm]	16		
Protection de la force de préhension	mécanique		
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	500		
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	500		
Temps de fermeture [s]	0.30		
Temps d'ouverture [s]	0.30		
Temps de commande [s]	0.055		
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.21		
Longueur maximale des mors [mm]	120		
Précision de répétition +/- [mm]	0.02		
Tension [V]	24		
Courant absorbé max. [A]	2		
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5		

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

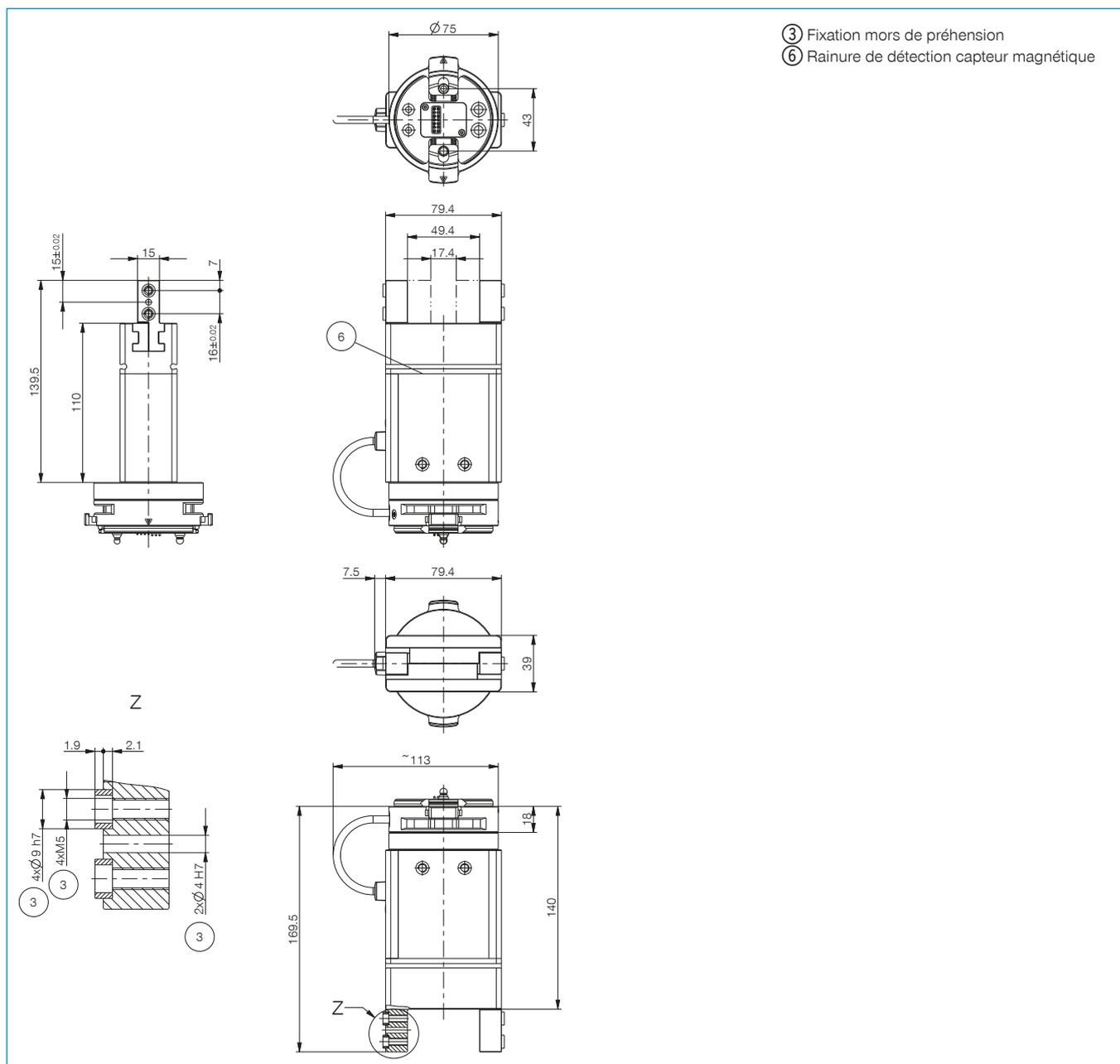


ALWR1-50-A
MATCH - Magasin

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



MATCH - PINCES

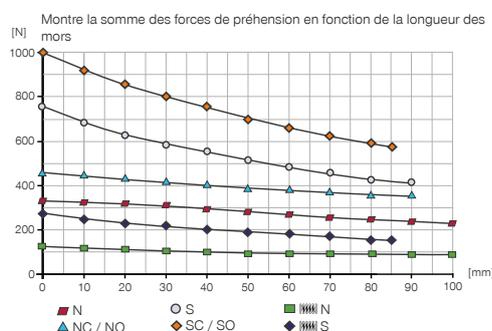
LWR50L-24-00001/2/3/4/5/6-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



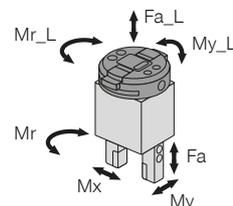
MATCH

► Diagramme des forces



► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques

N° de commande	LWR50L-24-00001-A	LWR50L-24-00002-A	LWR50L-24-00003-A	LWR50L-24-00004-A	LWR50L-24-00005-A	LWR50L-24-00006-A
Caractéristiques générales						
Commande	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Température de service [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Poids [kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Données spécifiques au changeur d'outils						
Transfert électrique de l'énergie	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1	1	1	1	1	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Force de serrage [N]	50	50	50	50	50	50
Force de desserrage [N]	0	0	0	0	0	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
Données spécifiques au préhenseur						
Adapté aux séries	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
Type d'entraînement	pneumatique	pneumatique intelligent				
Course par mors [mm]	6	6	6	3	3	3
Force de préhension à la fermeture [N]	330	455		740	1020	
Force de préhension à l'ouverture [N]	360		485	800		1080
Force de préhension min. assurée par le ressort [N]		125	125		280	280
Nombre de cycles max. [cycle/min]	360	250	250	360	250	250
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Longueur maximale des mors [mm]	100	90	90	90	85	85
Précision de répétition +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Pression de service [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Pression de service nominal [bar]	6	6	6	6	6	6
Volume du vérin par cycle [cm³]	11	24	24	11	24	24
Soupapes intégrées	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Détection de la position	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée
Détection de position via données de processus	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Tension [V]	24	24	24	24	24	24
Courant absorbé max. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES



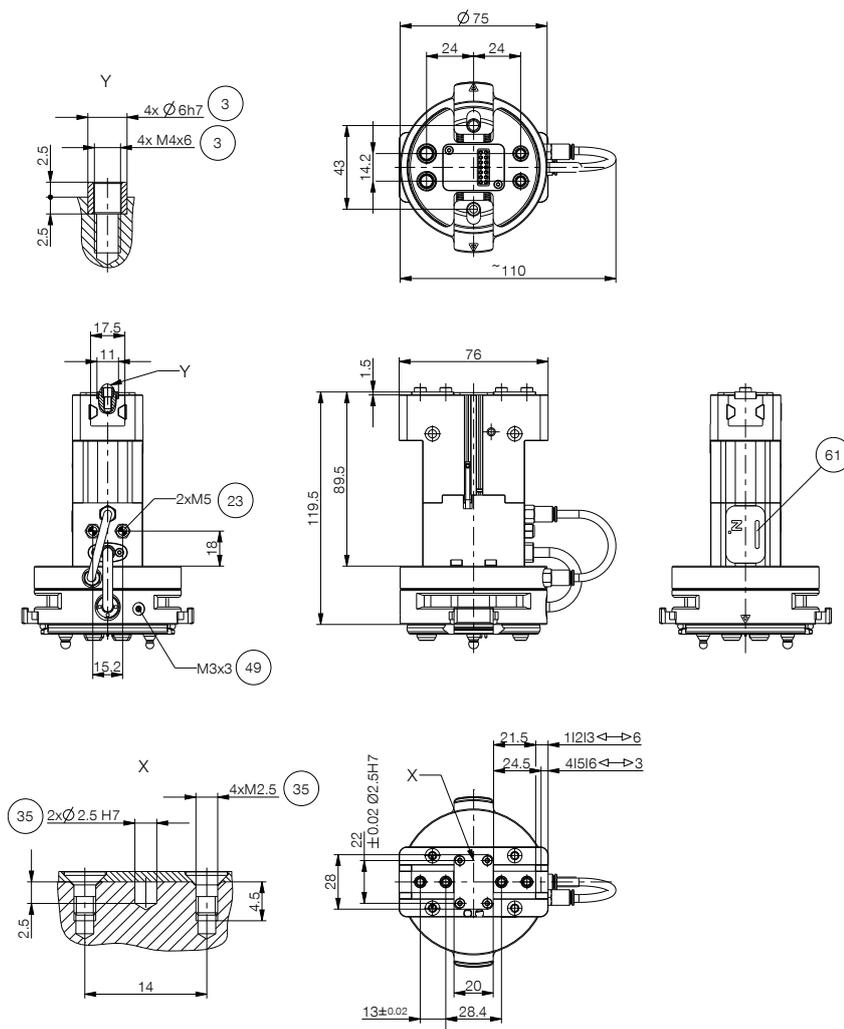
ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Fixation mors de préhension
- ②③ Évacuation d'air (R+S : dans un environnement pollué, remplacer les filtres par des tuyaux d'évacuation d'air, et déplacer la sortie d'air dans un environnement propre)
- ③⑤ Possibilité de fixation pour les montages spécifiques aux clients
- ④⑨ Mise à la terre
- ⑥① Affichage d'état



MATCH - PINCES

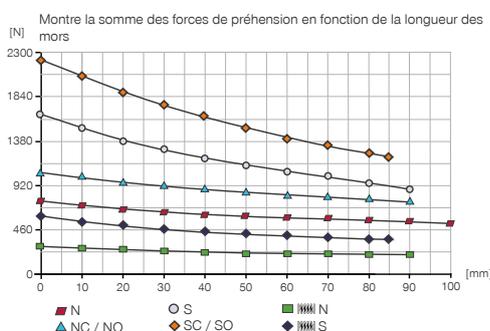
LWR50L-25-00001/2/3/4/5/6-A

SPÉCIFICATIONS PRODUIT



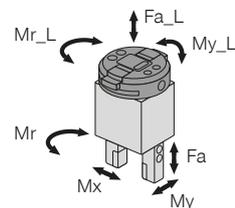
MATCH

Diagramme des forces



Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

Caractéristiques techniques

N° de commande	LWR50L-25-00001-A	LWR50L-25-00002-A	LWR50L-25-00003-A	LWR50L-25-00004-A	LWR50L-25-00005-A	LWR50L-25-00006-A
Caractéristiques générales						
Commande	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Température de service [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Protection de IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Poids [kg]	1.7	1.8	1.8	1.7	1.8	1.8
Données spécifiques au changeur d'outils						
Transfert électrique de l'énergie	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1	1	1	1	1	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Force de serrage [N]	50	50	50	50	50	50
Force de desserrage [N]	0	0	0	0	0	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
Données spécifiques au préhenseur						
Adapté aux séries	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
Type d'entraînement	pneumatique intelligent					
Course par mors [mm]	6	6	6	3	3	3
Force de préhension à la fermeture [N]	740	1020		1620	2240	
Force de préhension à l'ouverture [N]	800		1080	1750		2370
Force de préhension min. assurée par le ressort [N]		280	280		620	620
Nombre de cycles max. [cycle/min]	330	230	230	330	230	230
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Longueur maximale des mors [mm]	100	90	90	90	85	85
Précision de répétition +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Pression de service [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Pression de service nominal [bar]	6	6	6	6	6	6
Volume du vérin par cycle [cm³]	22	43	43	22	43	43
Soupapes intégrées	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Détection de la position	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée	intégrée
Détection de position via données de processus	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Tension [V]	24	24	24	24	24	24
Courant absorbé max. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES



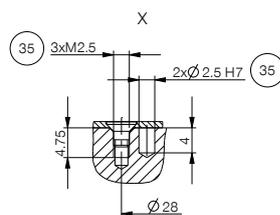
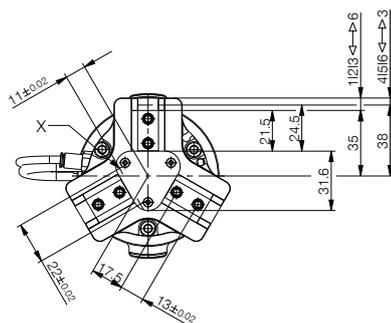
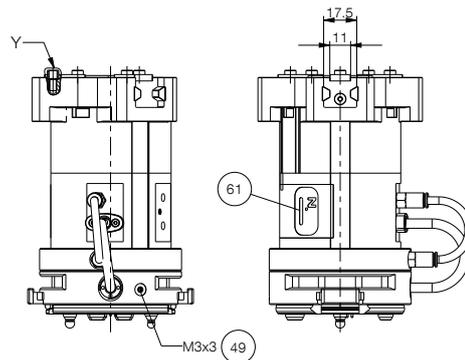
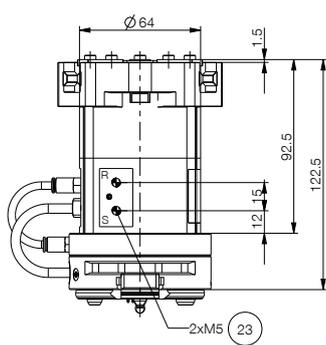
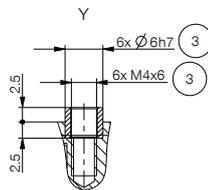
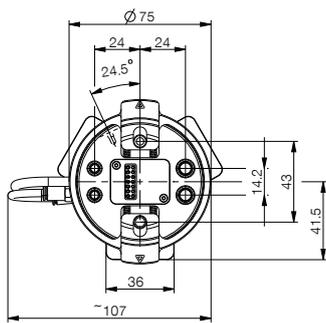
ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS

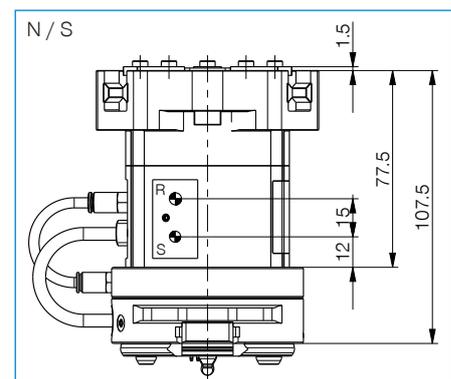


NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Fixation mors de préhension
- ②③ Évacuation d'air (R+S : dans un environnement pollué, remplacer les filtres par des tuyaux d'évacuation d'air, et déplacer la sortie d'air dans un environnement propre)
- ③⑤ Possibilité de fixation pour les montages spécifiques aux clients
- ④⑨ Mise à la terre
- ⑥① Affichage d'état



PINCE MAGNÉTIQUE

LWR50L-26-00001-A

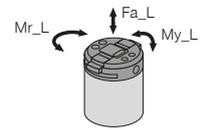
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques

LWR50L-26-00001-A

N° de commande

Caractéristiques générales

Température de service [°C]	5 ... +80
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.44

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F
Force d'adhésion max. [N]	27
Pression de service min. [bar]	3
Pression de service max. [bar]	8
Volume du vérin par cycle [cm ³]	3.5

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES



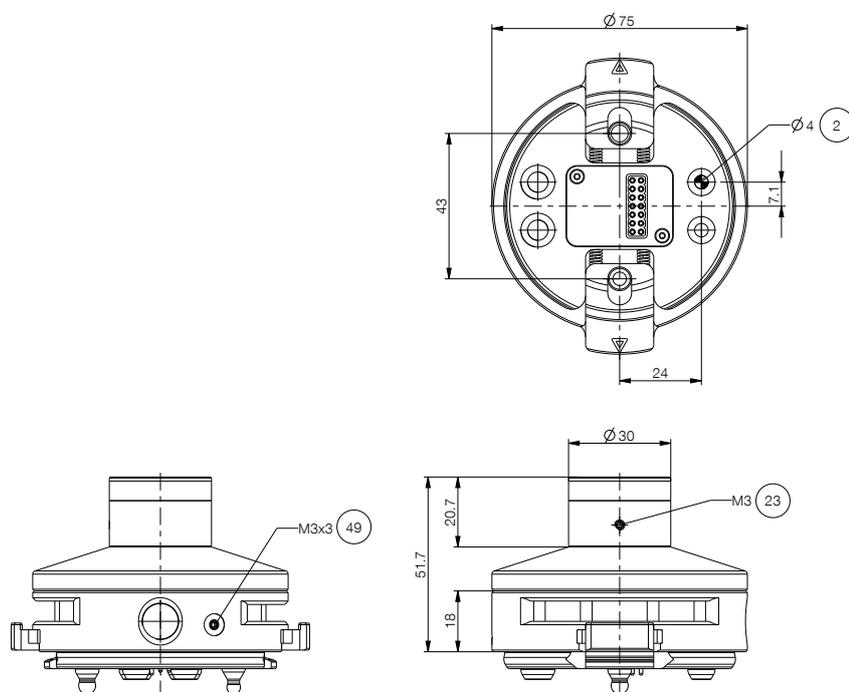
ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

- ② Alimentation en énergie
- ②③ Filtre
- ④⑨ Mise à la terre



PINCE MAGNÉTIQUE

LWR50L-26-00002-A

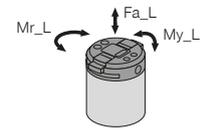
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-26-00002-A
Caractéristiques générales	
Température de service [°C]	5 ... +80
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.6
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F
Force d'adhésion max. [N]	65
Pression de service min. [bar]	3
Pression de service max. [bar]	8
Volume du vérin par cycle [cm ³]	9

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES



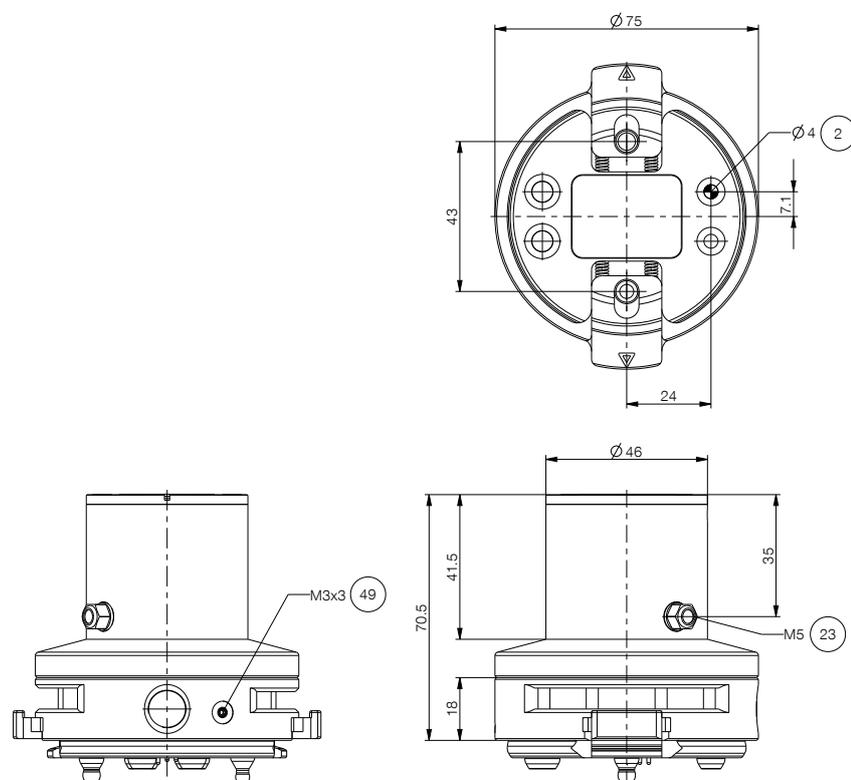
ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

- ② Alimentation en énergie
- ②③ Filtre
- ④⑨ Mise à la terre



PINCE MAGNÉTIQUE

LWR50L-26-00003-A

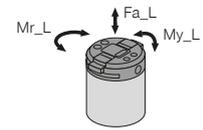
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques

LWR50L-26-00003-A

N° de commande

Caractéristiques générales

Température de service [°C]	5 ... +80
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.4

Données spécifiques au changeur d'outils

Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0

Données spécifiques au préhenseur

Adapté aux séries	LWR50F
Force d'adhésion max. [N]	220
Pression de service min. [bar]	3
Pression de service max. [bar]	8
Volume du vérin par cycle [cm ³]	75

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

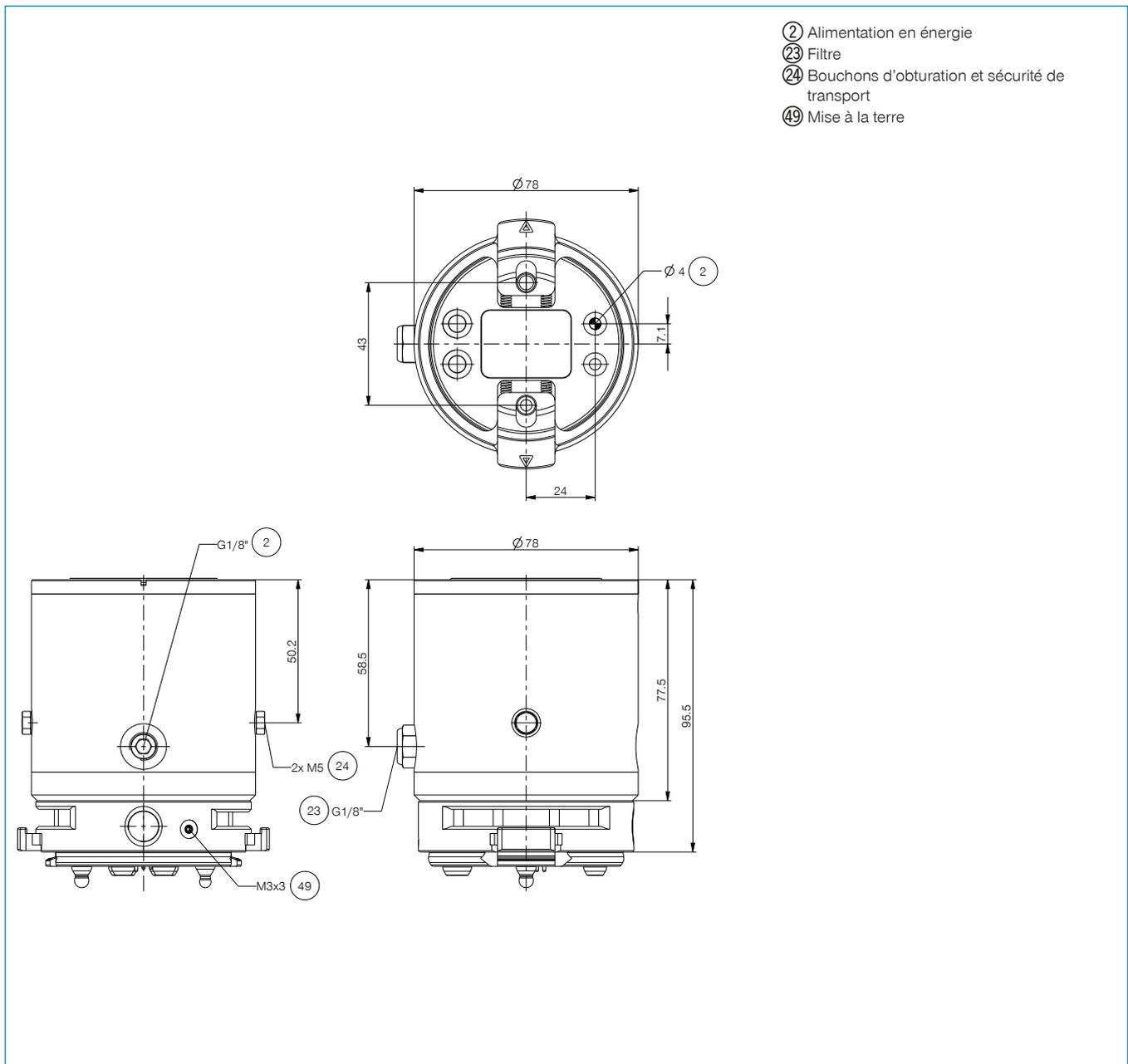


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



PINCE À AIGUILLES

LWR50L-27-00001-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-27-00001-A
Caractéristiques générales	
Température de service [°C]	5 ... +80
Protection de IEC 60529	IP30
Poids [kg]	0.69
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F
Course de l'aiguille min. réglable [mm]	0
Course de l'aiguille max. réglable [mm]	1.5
Nombre d'aiguilles [pièce]	20
Diamètre de l'aiguille [mm]	0.7
Temps de retrait/Temps d'avance [s]	0.03
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Pression de service min. [bar]	4
Pression de service max. [bar]	8
Pression de service nominal [bar]	6
Volume du vérin par cycle [cm³]	1

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



RACCORDS / AUTRES

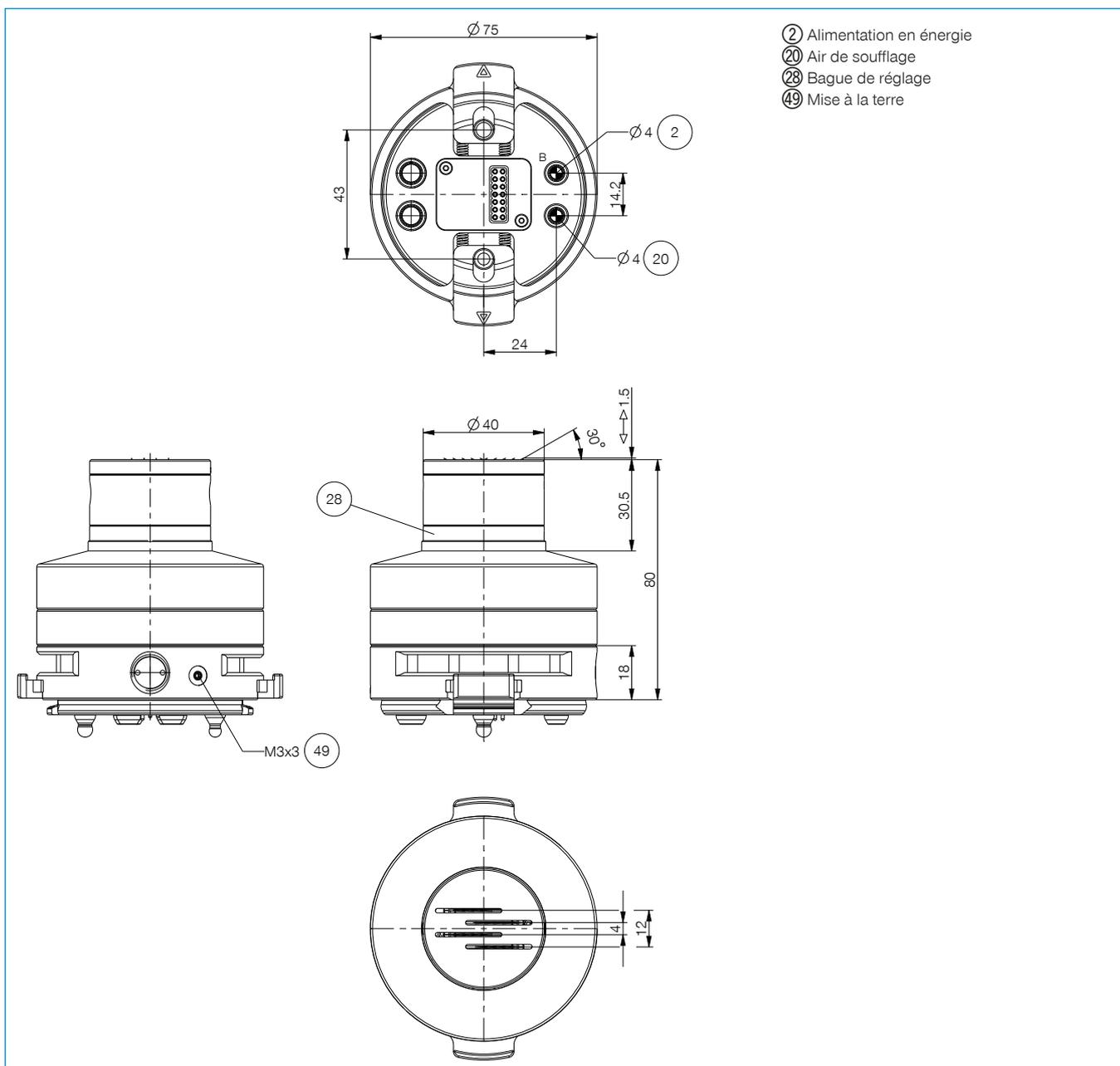


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



GRIFFE DE MONTAGE POUR JOINT TORIQUE EXTÉRIEUR

LWR50L-28-00001-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50L-28-00001-A
Caractéristiques générales	
Température de service [°C]	5 ... +80
Protection de IEC 60529	IP30
Poids [kg]	0.99
Données spécifiques au changeur d'outils	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée
Course de verrouillage [mm]	1
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Force de serrage [N]	50
Force de desserrage [N]	0
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0
Données spécifiques au préhenseur	
Adapté aux séries	LWR50F
Ecartement par mors réglable min. [mm]	3
Ecartement par mors réglable max. [mm]	6
Course des mors racleurs [mm]	5
Force d'écartement [N]	300
Diam. Min. de joint torique recommandé [mm]	4
Diam. Max. de joint torique recommandé [mm]	60
Nombre de mors [Nombre]	6
Temps de fermeture [s]	0.05
Temps d'ouverture [s]	0.05
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Pression de service min. [bar]	4
Pression de service max. [bar]	8
Pression de service nominal [bar]	6

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



UB65-3
Jeu de mors d'essuie-glace aluminium
6 [pièce]



UB65-4
Jeu de mors de serrage acier
6 [pièce]



RACCORDS / AUTRES

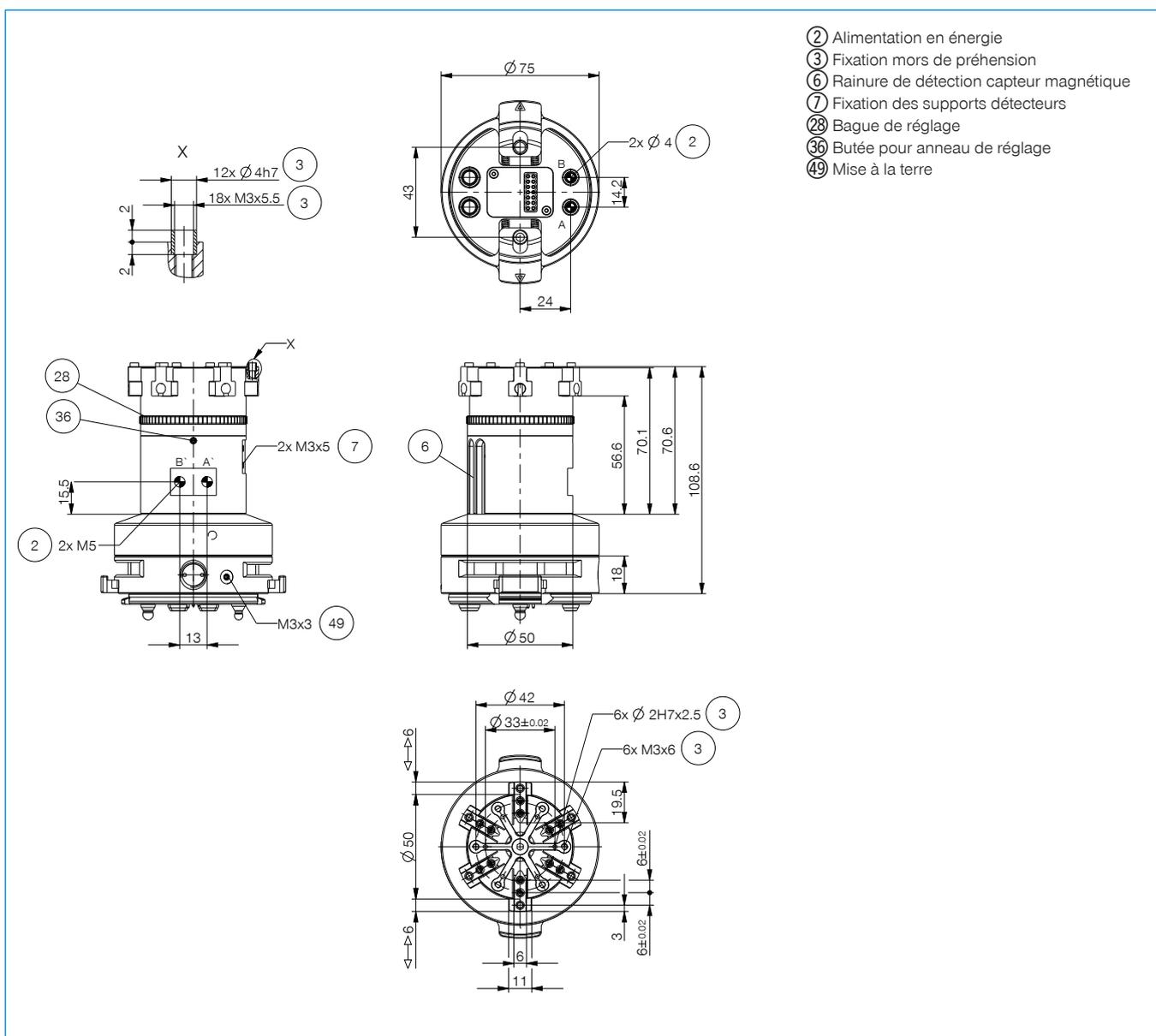


ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8



MATCH - SUPPORT ANGULAIRE

SÉRIE LWR

▶ AVANTAGES PRODUIT



MATCH

▶ Normalisée

Bride angulaire optimisée pour l'écosystème End-Of-Arm MATCH. Changement rapide en quelques secondes, idéal pour tous les robots.

▶ Intégration ultra simple

Intégration directe et facile des pinces IO-Link des séries GEP2000, GEP5000, GEH6000IL et GPD5000IL.

▶ Irrégularité du contour réduite

Commande d'air comprimé et IO-Link directement intégrée. Disponible en option pour la buse de soufflage et la pointe de programmation.

9

▶ LE PRODUIT ADAPTÉ À VOTRE APPLICATION



▶ Nos produits aiment les défis !

Des conditions extrêmes n'importe où dans le monde - nos composants et systèmes éprouvés dans la pratique vous offrent des possibilités infinies.

Trouvez le produit adapté à votre domaine d'application spécifique :

www.zimmer-group.com



► 1ÈRE ÉTAPE : MODULE ROBOT

N° de commande	LWR50F-13-04-A	LWR50F-00-06-A
Pour type de robot	ABB CRB 15000 GoFa*	ISO TK 50**

*Courant absorbé max. 2 A

**Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.

► 2E ÉTAPE : BRIDE ANGULAIRE

N° de commande	LWR50L-29-00001-A
Adapté aux séries	LWR50F-xx-06

► 3ÈRE ÉTAPE : PLAQUE D'ADAPTATION

N° de commande	APRTK50-50	APRTK50-51	APRTK50-52	APRTK50-53
Adapté aux pinces	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

► 4E ÉTAPE : ACCESSOIRES

N° de commande	DUWFR01	SPWFR01
Modèle	Buse de soufflage	Pointe de programmation

MATCH - SUPPORT ANGULAIRE

LWR50L-29-00001-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50F-13-04-A
MATCH - Module robot



LWR50F-00-06-A
MATCH - Module robot



RACCORDS / AUTRES



WVM5
Raccord orientable



APRTK50-50
Adaptateur plaqué



APRTK50-51
Adaptateur plaqué



RACCORDS / AUTRES



APRTK50-52
Adaptateur plaqué



APRTK50-53
Adaptateur plaqué



DUWFR01
Buse de soufflage



SPWFR01
Pointe de programmation



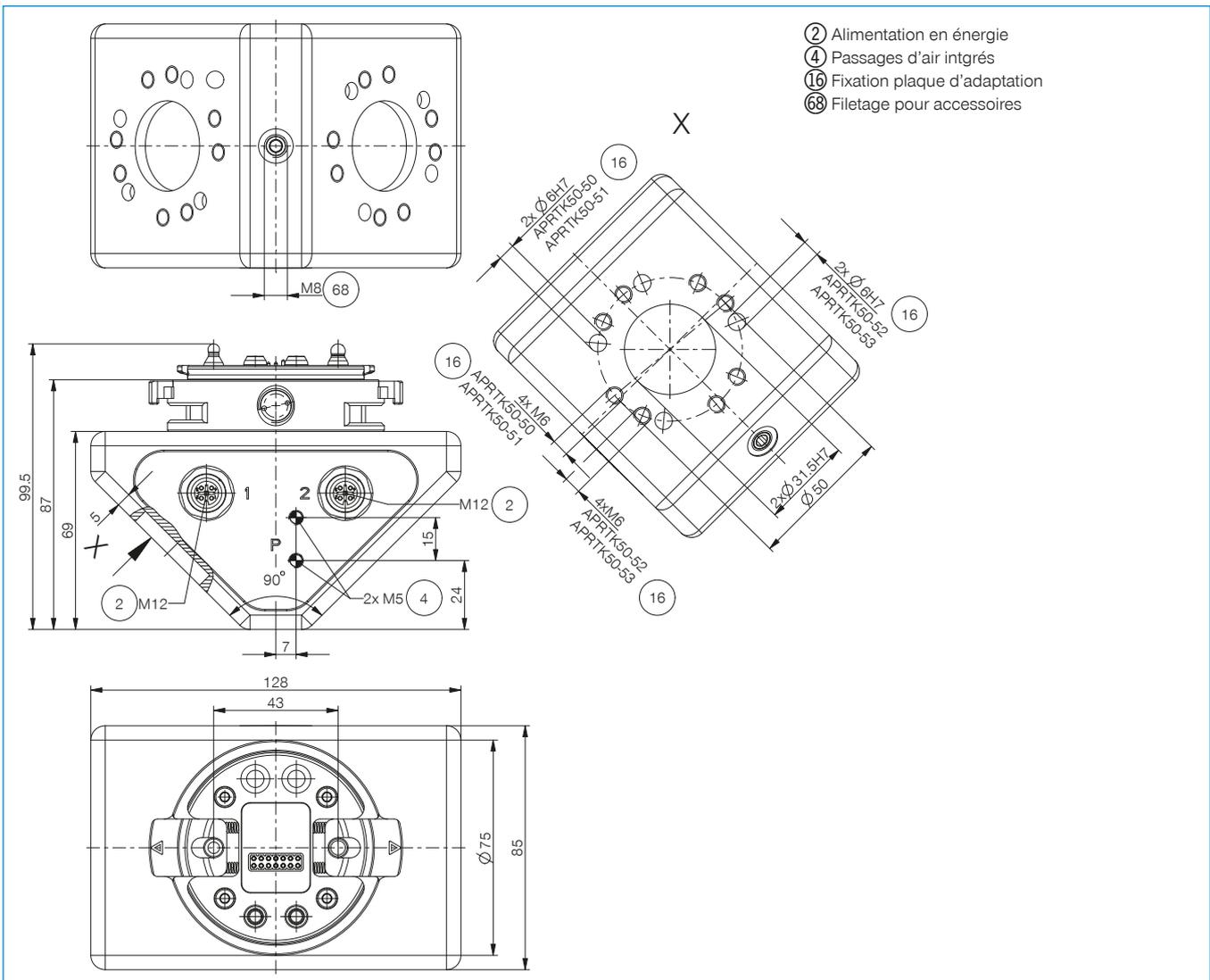
ALWR1-50-A
MATCH - Magasins

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS MAGASINS



NJ5-E2SK-01
Détecteur de proximité inductif Câble 0,3 m - Fiche M8

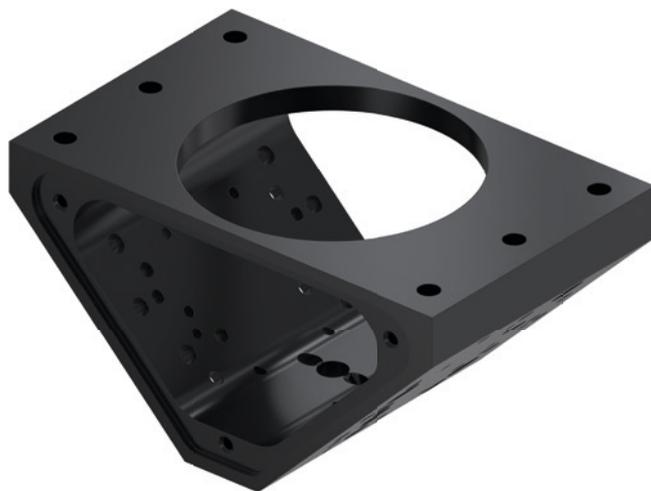
N° de commande		► Caractéristiques techniques
LWR50L-29-00001-A		LWR50F-xx-06
Adapté aux séries	LWR50F-xx-06	
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée	
Course de verrouillage [mm]	1	
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05	
Précision de répétition en Z [mm]	0.05	
Force de serrage [N]	50	
Force de desserrage [N]	0	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0	
Température de service [°C]	5 ... +50	
Protection de IEC 60529	IP40	
Poids [kg]	1.2	





SUPPORT ANGULAIRE

APERÇU DES SÉRIES



10 BRIDA ANGULAR

320 - 323



Série WFR

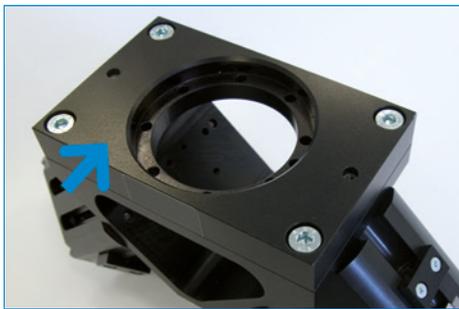
322

10

Aperçu des séries / Support angulaire

SUPPORT ANGULAIRE

SÉRIE WFR



Connexion flexible à votre robot

Les plaques d'adaptation sont fabriquées selon la norme EN ISO 9409-1 et s'adaptent ainsi à la plupart des types de robots de différents fabricants.

1ère étape : choisir la plaque d'adaptation

Il suffit de déterminer le diamètre du cercle primitif de la bride du robot pour obtenir la plaque d'adaptation adéquate.



Plus de 50 variantes différentes

La plaque d'adaptation et la bride angulaire peuvent être combinées avec 13 pinces différentes - il en résulte plus de 50 variantes différentes. Choisissez la pince qui vous convient dans notre catalogue principal. Vous y trouverez les versions les plus diverses, avec ou sans sécurité de la force de préhension, avec différentes classes de protection ou résistantes à la température.

2e étape : choisir la bride angulaire

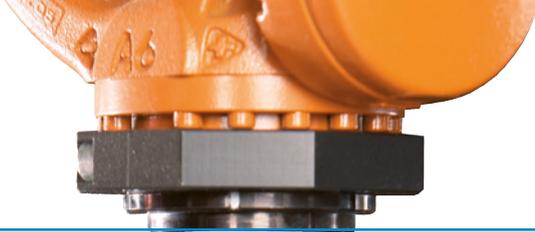
Choisir le préhenseur et en déduire la bride angulaire appropriée.



Améliorer votre support angulaire

Tôle de protection, buse de soufflage ou pointe de programmation font partis des accessoires que vous pouvez intégrer rapidement sur votre support.

3e étape: choix de accessoire



► 1ÈRE ÉTAPE : PLAQUE D'ADAPTATION

N° de commande	Caractéristiques techniques			
	APR01	APR02	APR03	APR05
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40	TK 50	TK 100	TK 31,5



► 2E ÉTAPE : BRIDE ANGULAIRE

N° de commande	Caractéristiques techniques	
	WFR03	WFR04
Pour taille de fabrication	GPP5004 / GPP5006 / GEP5006 / GPD5004 / GPD5006 / GED5006	GPP5008 / GPP5010 / GEP5008 / GPD5008 / GPD5010 / GED5008 / GPW5008



► 3E ÉTAPE : ACCESSOIRES

N° de commande	Caractéristiques techniques	
	ABWFR01	ABWFR02
Modèle	tôle de recouvrement	tôle de recouvrement
Pour	WFR03	WFR04



N° de commande	DUWFR01
Modèle	Buse de soufflage
Pour	WFR03 / WFR04



N° de commande	SPWFR01
Modèle	Pointe de programmation
Pour	WFR03 / WFR04

INFORMATION CONCERNANT L'UTILISATION GÉNÉRALITÉS

Le contenu de ce catalogue est sans engagement et a un caractère purement informatif. De plus, il ne constitue pas une offre au sens juridique. Une confirmation de commande écrite de la société Zimmer GmbH est déterminante pour la conclusion d'un contrat et s'effectue uniquement aux conditions de vente et de livraison actuelles de la société. Ces dernières sont disponibles sur www.zimmer-group.com.

Tous les produits figurant dans ce catalogue sont conçus pour des applications conformes aux dispositions en vigueur, p. ex. pour des machines automatisées. Pour l'utilisation et l'installation, il faut respecter les règles de technique spécialisée reconnues assurant un travail professionnel et sûr.

En outre, les différentes prescriptions édictées par le législateur, le TÜV (organisme de contrôle technique) et le syndicat professionnel concerné ou les dispositions de la VDE (fédération allemande des industries de l'électrotechnique, de l'électronique et de l'ingénierie de l'information) s'appliquent.

Les caractéristiques techniques figurant dans ce catalogue doivent être respectées par l'utilisateur. L'utilisateur ne doit pas aller au-delà ni en deçà des informations fournies. L'absence de telles données signifie qu'il n'y a pas de limites supérieures ou inférieures ni de restrictions pour certaines applications. Dans des conditions d'utilisation inhabituelles, il convient de consulter la société Zimmer GmbH.

En cas de reprise et d'évacuation éventuelles par la société Zimmer GmbH, il convient de tenir compte du fait que les opérations d'enlèvement ne sont pas incluses dans le prix.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES ET SCHÉMAS

Les caractéristiques techniques et les illustrations ont été rassemblées avec soin et en toute conscience. Nous ne pouvons nous porter garants de l'actualité, de l'exactitude et de l'intégralité des indications figurant dans ce catalogue.

Les indications et informations contenues dans les descriptions générales des produits, les catalogues, brochures et listes de prix Zimmer GmbH de tout type (illustrations, plans, descriptions, dimensions, poids, matériaux, prestations techniques et diverses), ainsi que les produits et services décrits sont sous réserve de modification et peuvent être modifiés ou mis à jour à tout moment et sans préavis. Ils ne sont fermes que dans la mesure où le contrat ou la confirmation de commande y fait expressément référence. De légères divergences par rapport aux données décrivant les produits sont considérées comme autorisées et n'affectent en rien l'exécution des contrats, tant qu'elles sont acceptables pour le client.

RESPONSABILITÉ

Les produits de Zimmer Group sont soumis à la loi sur la responsabilité du fait des produits défectueux. Ce catalogue ne comporte aucune garantie, assurance sur les caractéristiques ou convention relative à la qualité des produits représentés, que ce soit expresse ou implicite. Il en va de même pour la disponibilité des produits. Les slogans publicitaires concernant les critères de qualité, les propriétés ou les applications des produits ne sont pas juridiquement contraignants.

Conformément à la législation en vigueur, la responsabilité de la société Zimmer GmbH pour des dommages directs ou indirects, des dommages consécutifs, des prétentions de quelque nature que ce soit et pour quelque motif juridique que ce soit, en rapport avec l'utilisation d'informations contenues dans ce catalogue, est exclue.

MARQUE DÉPOSÉE, DROIT D'AUTEUR ET REPRODUCTION

La représentation de droits de propriété industrielle tels que marques, logos, marques déposées ou brevets dans ce catalogue n'implique pas l'octroi de licences ou de droits de jouissance. Sans autorisation écrite expresse de la société Zimmer GmbH, leur exploitation est interdite. Tout le contenu de ce catalogue est la propriété intellectuelle de la société Zimmer GmbH. Conformément au droit d'auteur, toute utilisation illégale de la propriété intellectuelle, même partielle, est interdite. La réimpression, la reproduction et la traduction (même partielles) ne sont permises qu'avec l'accord écrit préalable de la société Zimmer GmbH.

NORMES

Zimmer Group possède un système de gestion de la qualité certifié ISO 9001:2008. Zimmer Group possède un système de gestion de l'environnement certifié ISO 14001:2004.

INFORMATION CONCERNANT L'UTILISATION PARTICULARITÉS

DÉCLARATION D'INCORPORATION AU SENS DE LA DIRECTIVE EUROPÉENNE MACHINES 2006/42/CE (ANNEXE II 1 B)

Par la présente, nous déclarons que nos éléments sont conformes, en tant que quasi-machine, aux exigences fondamentales suivantes de la directive Machines 2006/42/CE

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

En outre, nous déclarons que les documents techniques spécifiques ont été rédigés conformément à l'annexe VII partie B de cette directive.

Sur demande dûment motivée, nous nous engageons à transmettre, par le biais de notre service de documentation, aux autorités de surveillance du marché les documents spécifiques concernant la quasi-machine sous forme électronique.

La quasi-machine ne peut alors être mise en service que s'il a été constaté que la machine ou l'installation dans laquelle la quasi-machine doit être incorporée satisfait les dispositions de la directive Machines 2006/42/CE et que la déclaration de conformité CE est établie conformément à l'annexe II A.