



Robotica

THE KNOW-HOW FACTORY

**THE KNOW-HOW FACTORY**

# ZIMMER GROUP

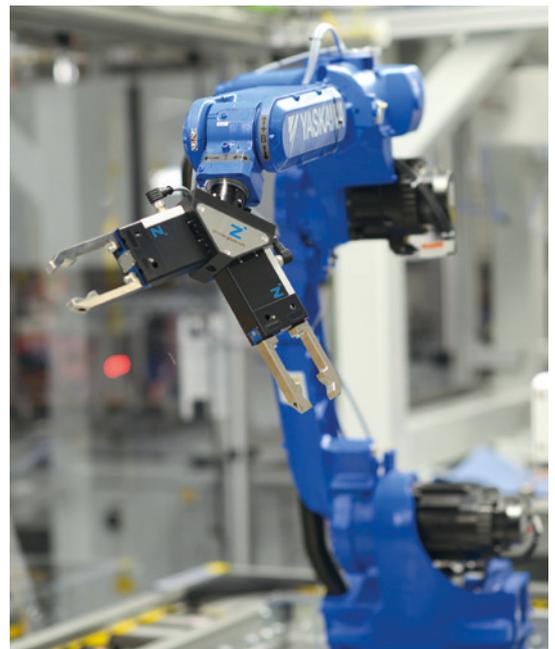
## FOCALIZZATI SULLE ESIGENZE DEL CLIENTE

**DA ANNI REALIZZIAMO CON SUCCESSO IL NOSTRO OBIETTIVO: OFFRIRE AI CLIENTI SOLUZIONI INNOVATIVE E PERSONALIZZATE. ZIMMER CRESCE IN CONTINUAZIONE E HA RAGGIUNTO OGGI UN NUOVO TRAGUARDO: L'AFFERMAZIONE DELLA KNOW-HOW FACTORY. QUAL È IL SEGRETO DI QUESTO SUCCESSO?**

**Le fondamenta.** Sono i prodotti e i servizi eccellenti che da anni rappresentano la base fondante per la crescita della nostra impresa. Soluzioni ingegnose e importanti innovazioni tecniche hanno origine da Zimmer. Per questo si rivolgono a noi soprattutto i clienti che puntano alla leadership tecnologica. Proprio quando ci sono delle difficoltà, lo Zimmer Group raggiunge il massimo della forma.

**Lo stile.** Il nostro modo di pensare e il nostro approccio sono interdisciplinari. Ci occupiamo di elaborate soluzioni di processo in venti settori tecnologici e non solo nella fase di sviluppo, ma anche in quella di produzione. L'offerta di Zimmer Group è rivolta a tutti i settori. Offriamo soluzioni a ogni problema specifico del cliente. In tutto il mondo.

**La motivazione.** La dimensione forse più importante del nostro successo è il nostro orientamento al cliente. Siamo fornitori di servizi nel vero senso della parola. Con lo Zimmer Group, i nostri clienti hanno a disposizione un interlocutore centrale per le loro richieste. Grazie all'elevata competenza nella ricerca di soluzioni e a un'ampia offerta, tutto sotto un unico tetto, abbiamo un approccio individualizzato per ogni cliente.



# TECNOLOGIE

## COMPONENTI

Più di 45 anni di esperienza e conoscenza del settore: Siamo uno dei principali produttori e fornitori mondiali di componenti pneumatici, idraulici ed elettrici nei settori della movimentazione, della decelerazione e dell'ingegneria meccanica.



**Tecnologia di manipolazione.** Zimmer Group è azienda leader nella produzione e nella fornitura di componenti.

**Robotica.** Con un'ampia gamma di prodotti, dal cambioutensile alla protezione anticollisione fino al compensatore assiale.

**Tecnica del vuoto.** L'ampio assortimento di componenti per il vuoto è la soluzione più semplice per pressoché ogni settore industriale.

**Comunicazione industriale.** Programmazione di robot semplificata grazie ai moduli di comunicazione ready-2-connect, con o senza fili.

**Tecnologia di bloccaggio e frenatura.** Componenti innovativi per applicazioni lineari e rotative di ogni tipo.

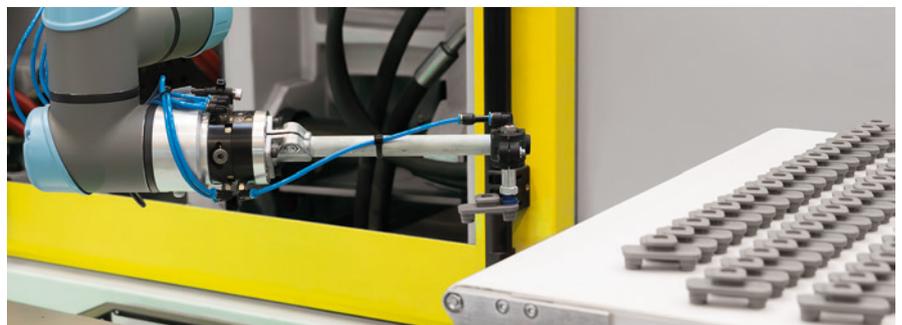
**Tecnologia di decelerazione.** Gli ammortizzatori strutturali industriali e i deceleratori idraulici incarnano la forza innovativa della KNOW-HOW FACTORY.

**SOFT CLOSE.** Uno dei partner di sviluppo leader dell'industria del mobile nonché forte partner di sistema per il settore dei meccanismi di chiusura automatica.

**Tecnologia macchine.** Innovativi sistemi di serraggio per la lavorazione di metallo, legno e materiali compositi.

## TECNOLOGIA DEI PROCESSI INDUSTRIALI

Metallo, plastica o elastomero? Produzione ottimizzata dal punto di vista tecnico ed economico di componenti in serie per tutti i settori industriali. Dallo sviluppo intelligente dei sistemi alla scelta dei materiali e alla tecnologia di produzione, fino al prodotto dai costi efficienti.



**Tecnologia MIM.** Come soluzione per la produzione di componenti metallici complessi con il processo di stampaggio a iniezione.

**Stampaggio a iniezione di materie plastiche.** Il processo giusto per la produzione in serie di un'ampia gamma di componenti in plastica.

**Elastomero.** Ideale per la produzione di pezzi complessi e personalizzati in vari elastomeri.

## SOLUZIONI DI SISTEMA

Rapidissima integrazione e attivazione, massima disponibilità del prodotto e produttività ottimizzata: coniughiamo il meglio del mondo della meccanica con la più innovativa tecnologia dell'IOT.



**Componenti per sistemi.** Personalizziamo i vostri componenti - come i compensatori assiali, le pinze o le ganasce orientabili servo - nei settori delle tecnologie di movimentazione, decelerazione, macchine, bloccaggio e frenatura in base alla vostra applicazione specifica.

**Dispositivi End-of Arm e sistemi di presa.** Il fulcro dell'automazione robotica. I nostri EOAT sono utilizzati per svolgere un'ampia varietà di mansioni in tutti i settori: saldatura, presa, collaudo, montaggio e molto altro ancora.

**Robotica mobile e sistemi di trasporto.** Con i nostri AMR, i sistemi di trasporto flessibili e le celle robot mobili per lotti di piccole e medie dimensioni, potete ottenere la massima flessibilità e rendere la vostra produzione efficiente e sicura.

**Moduli e celle.** Sviluppiamo celle indipendenti in vari mercati e moduli pronti per l'installazione che si adattano perfettamente al vostro sistema di produzione. Soluzioni precise e personalizzate per quote di produzione ottimizzate e i massimi standard di qualità.

**Macchinari e impianti.** Le nostre soluzioni comprendono sistemi chiavi in mano, celle di disaccoppiamento e assemblaggio per l'industria del mobile, nonché sistemi altamente flessibili per la serie da 1 e soluzioni di lavorazione assistita da robot, compresa la programmazione semplificata grazie ai moduli di comunicazione ready-2-connect, con o senza fili.

**Engineering.** L'obiettivo di mettere in funzione più velocemente il vostro sistema individuale, renderlo più facile da usare, più efficiente e affidabile è la nostra più grande motivazione.

**Sicurezza e qualità.** Questi due aspetti sono al centro della nostra filosofia aziendale. Grazie ai continui test di TÜV Süd, alla certificazione degli Underwriters Laboratories (UL) e alla costante conformità alle raccomandazioni dell'assicurazione DGUV, garantiamo che i nostri prodotti non solo soddisfino gli standard più elevati, ma offrano anche affidabilità e sicurezza a lungo termine, per soluzioni che convincono e durano nel tempo.



# ROBOTICA

## LE SERIE NELLA PANORAMICA

<b>1</b>	<b>CAMBIOUTENSILI MANUALI</b>	<b>8 - 23</b>
	Serie HWR2000	10
	Serie HWR	18
<b>2</b>	<b>CAMBIOUTENSILI PNEUMATICI</b>	<b>24 - 47</b>
	Serie WPR5000	26
	Serie WWR1000	42
<b>3</b>	<b>CAMBIOUTENSILI AUTOMATICI</b>	<b>48 - 59</b>
	Serie FWR	50
<b>4</b>	<b>CAMBIOUTENSILI MAGNETICI</b>	<b>60 - 67</b>
	Serie WMR2000	62
<b>5</b>	<b>ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI</b>	<b>68 - 79</b>
	Elementi di connessione e accessori per cambiautensili	70
<b>6</b>	<b>DISTRIBUTORI ROTANTI</b>	<b>80 - 101</b>
	Serie DVR	82
	Serie DVR1000	100
<b>7</b>	<b>COMPENSATORI ASSIALI</b>	<b>102 - 161</b>
	Serie FGR	104
	Serie XYR1000	110
	Serie ZR1000	128
	Serie ARP	146
<b>8</b>	<b>ANTICOLLISIONE</b>	<b>162 - 185</b>
	Serie CSR	164
	Serie CRR	178
<b>9</b>	<b>MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM</b>	<b>186 - 319</b>
	MATCH - Modulo robot	188
	MATCH - Pinze	268
	MATCH - Flangia angolare	316
<b>10</b>	<b>FLANGIA ANGOLARE</b>	<b>320 - 323</b>
	Serie WFR	322



# CAMBIOUTENSILI MANUALI

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



### 1 CAMBIOUTENSILI MANUALI

8 - 23



Serie HWR2000

10



Serie HWR

18

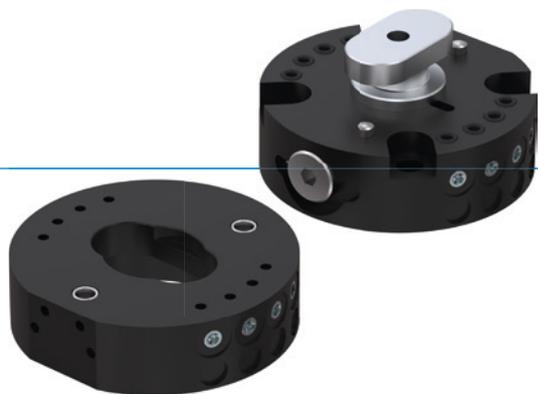
# CAMBIOUTENSILE

## SERIE HWR2000

1

Serie HWR2000 / Cambioutensile / manuali / Accessori per robotica

### ▶ VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ▶ **Cambiare in pochi secondi**

Abbassate i vostri costi di attrezzaggio e riducete i tempi morti cambiando utensili in pochi secondi

#### ▶ **Trasmissione aria integrata**

Per l'alimentazione di attuatori pneumatici. Tramite elementi di connessione disponibili opzionalmente possono essere trasmessi altri flussi.

#### ▶ **Protezione anti-caduta inclusa**

È esclusa una caduta involontaria del pezzo, il che significa la massima sicurezza per persone e macchina

### ▶ IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



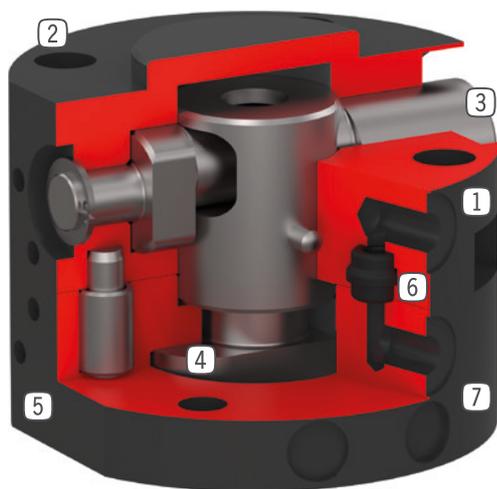
#### ▶ **I nostri prodotti amano le sfide!**

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Parte fissa**  
- Per il montaggio lato robot
- ② **Flangia robot**  
- Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ③ **Eccentrico per il serraggio**  
- con funzione di blocco a molla
- ④ **Perno di serraggio**  
- permette di mantenere agganciata la parte fissa a quella mobile
- ⑤ **Fissaggio elemento di connessione**
- ⑥ **Passaggio aria integrato**  
- Passaggio aria / vuoto  
- Possibile azionamento senza tubi flessibili
- ⑦ **Parte mobile**  
- Per il montaggio lato utensile

## DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Alimentazione pneumatica	Alimentazione elettrica
		[Numero di passaggi]	
HWR2031	TK 31,5	4	opzionale
HWR2040	TK 40	4	opzionale
HWR2050	TK 50	8	opzionale

## ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# CAMBIOUTENSILE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE HWR2031

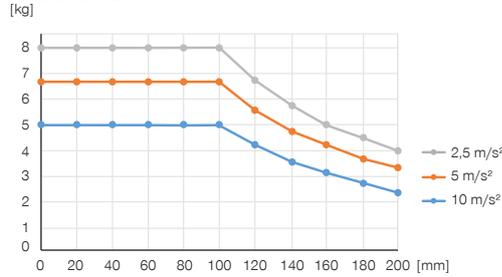
1

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



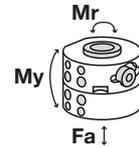
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile in posizione serrata.



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

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare

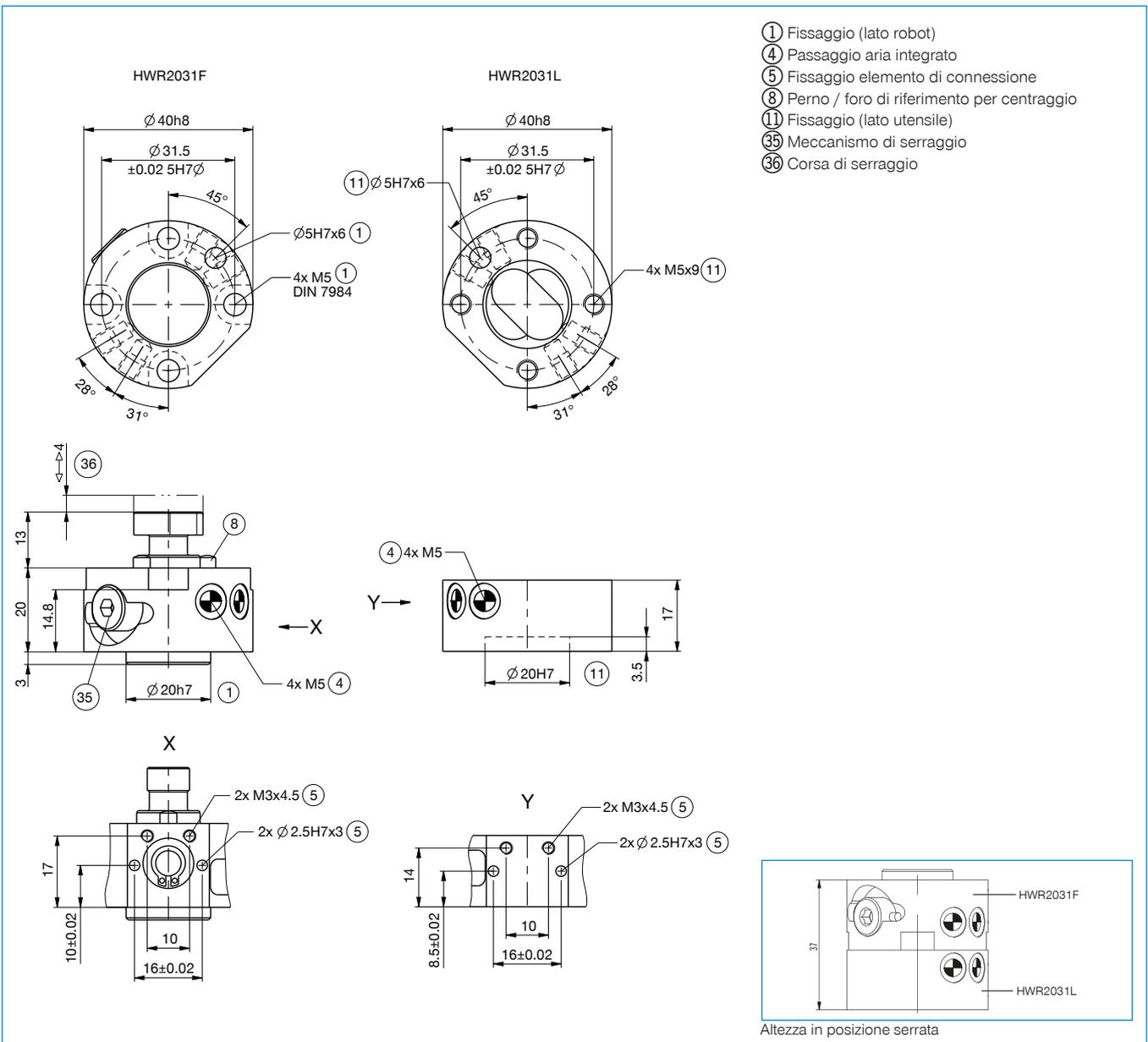


#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	HWR2031F	HWR2031L
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 31,5	TK 31,5
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	150	150
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	4	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	0.13	0.1
Peso [kg]	0.09	0.04



# CAMBIOUTENSILE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE HWR2040

1

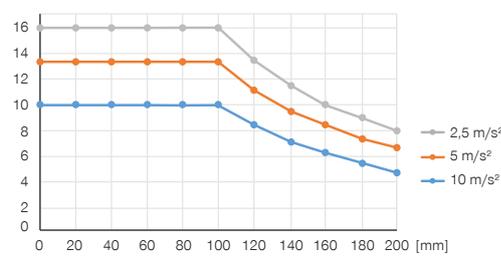
Dimensioni costruttive HWR2040 / Cambioutensile / manuali / Accessori per robotica

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



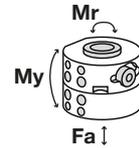
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile in posizione serrata.



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

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare

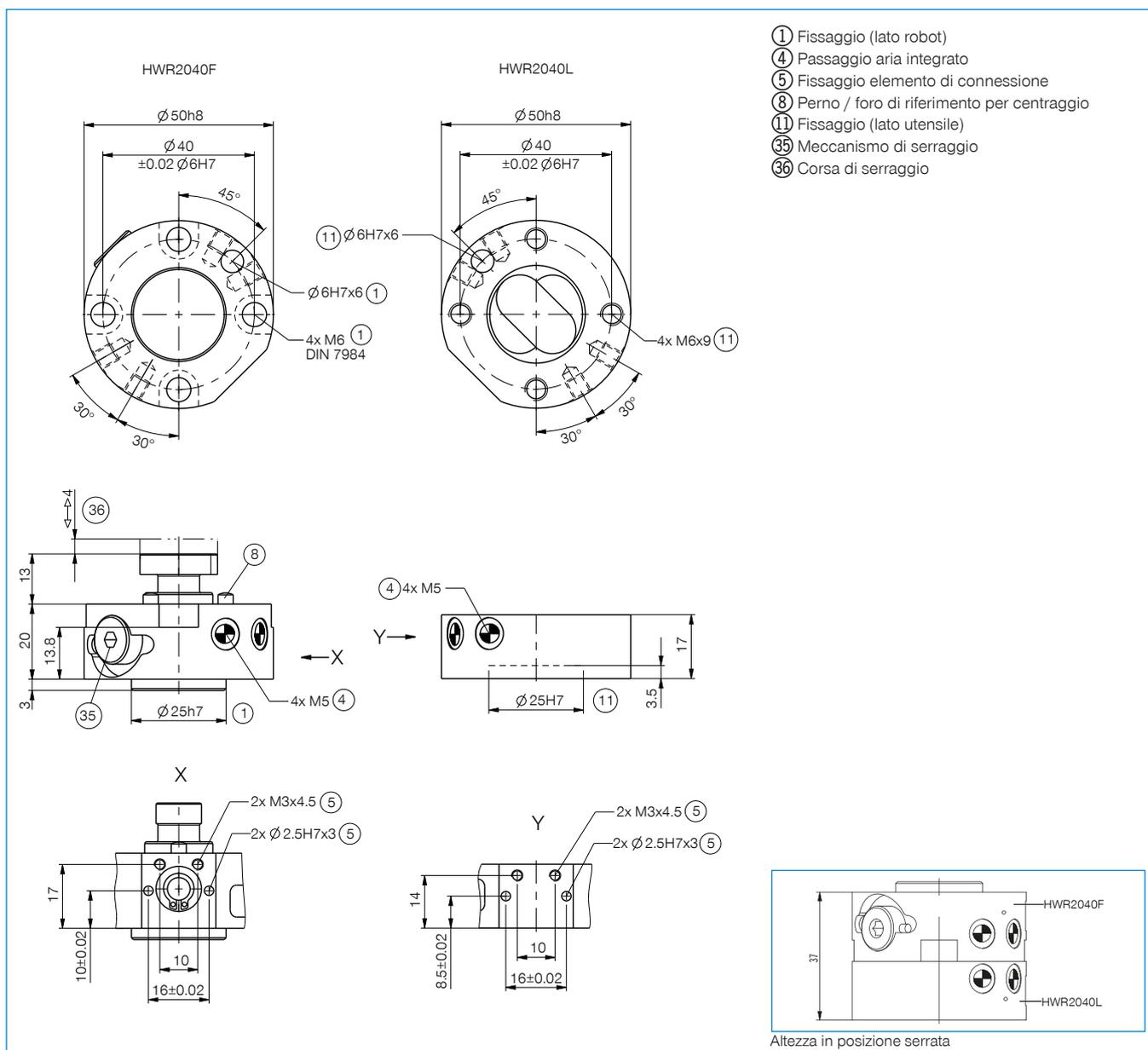


#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	HWR2040F	HWR2040L
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	150	150
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	4	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	0.33	0.26
Peso [kg]	0.15	0.071



# CAMBIOUTENSILE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE HWR2050

1

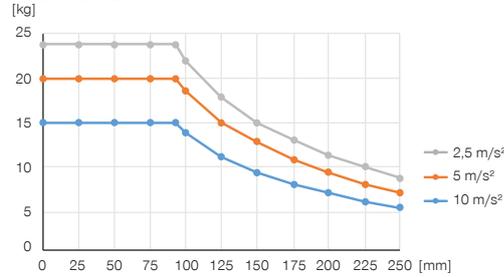
Dimensioni costruttive HWR2050 / Cambioutensile / manuali / Accessori per robotica

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



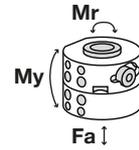
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile in posizione serrata.



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

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare

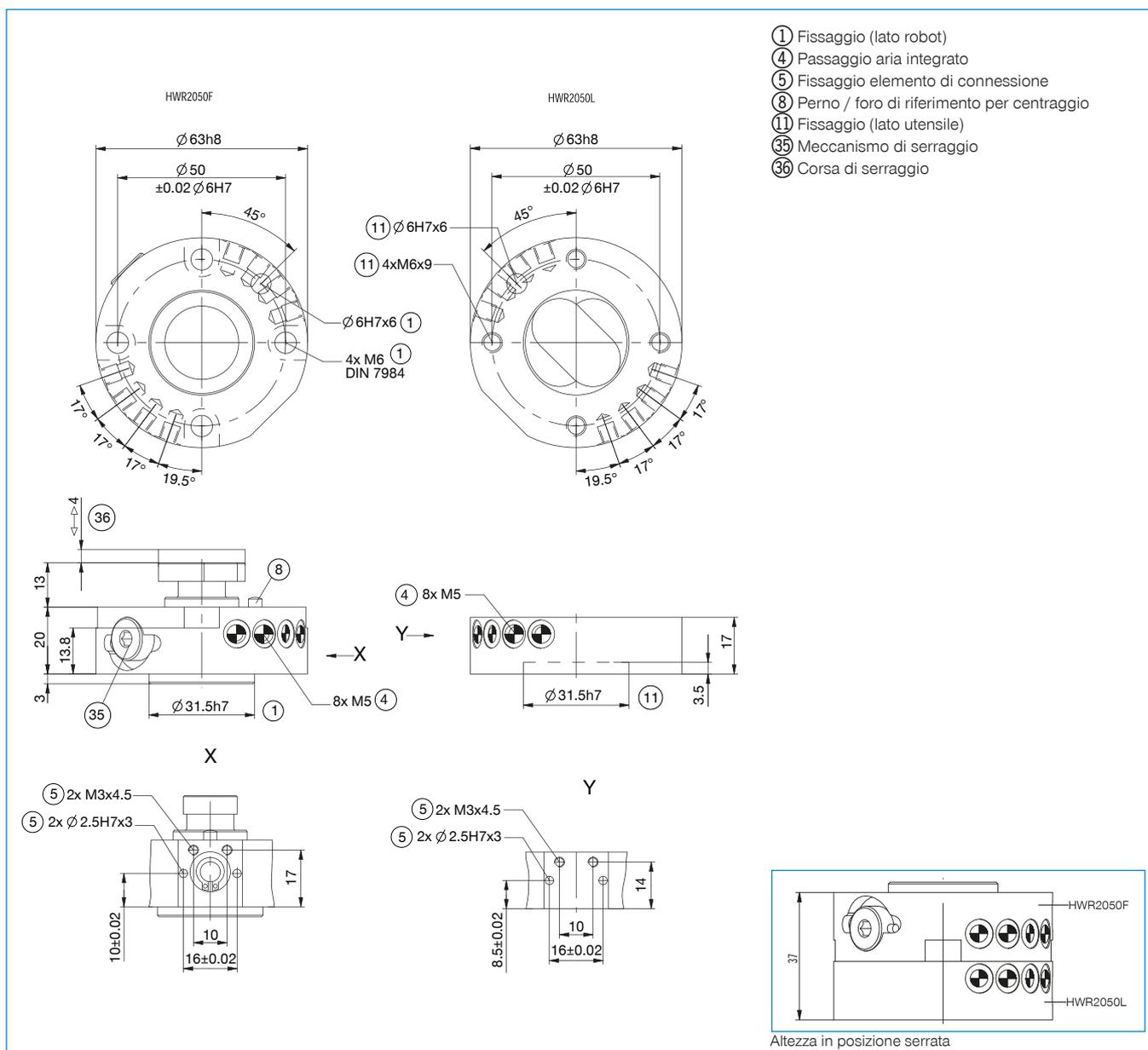


#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	HWR2050F	HWR2050L
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	8	8
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	150	150
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	4	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	0.86	0.67
Peso [kg]	0.23	0.11



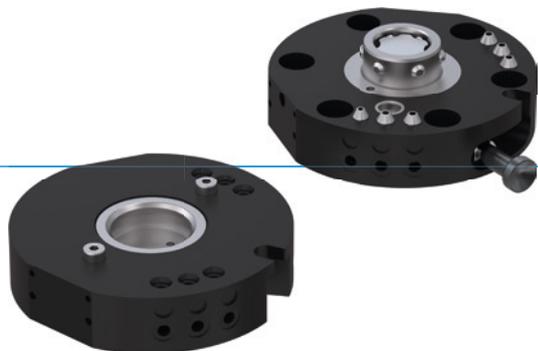
# CAMBIOUTENSILE

## SERIE HWR

1

Serie HWR / Cambioutensile / manuali / Accessori per robotica

### ▶ VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ▶ **Cambiare in pochi secondi**

Abbassate i vostri costi di attrezzaggio e riducete i tempi morti cambiando utensili in pochi secondi

#### ▶ **Trasmissione aria integrata**

Per l'alimentazione di attuatori pneumatici. Tramite elementi di connessione disponibili opzionalmente possono essere trasmessi altri flussi.

#### ▶ **Processo di cambio senza attrezzi**

La leva di serraggio integrata nella carcassa vi consente un cambio utensile senza mezzi ausiliari

### ▶ IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



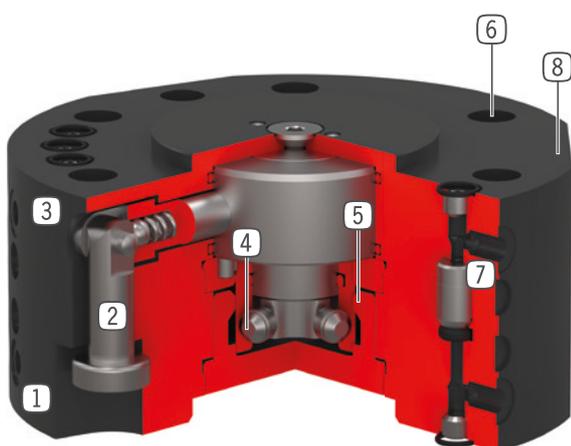
#### ▶ **I nostri prodotti amano le sfide!**

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Parte mobile**  
- Per il montaggio lato utensile
- ② **Leva di arresto**  
- con funzione di blocco a molla
- ③ **Parte fissa**  
- Per il montaggio lato robot
- ④ **Perno di serraggio**  
- permette di mantenere agganciata la parte fissa a quella mobile
- ⑤ **Corsa di serraggio**  
- regolabile mediante bussola di serraggio
- ⑥ **Flangia robot**  
- Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ⑦ **Passaggio aria integrato**  
- Passaggio aria / vuoto  
- Possibile azionamento senza tubi flessibili
- ⑧ **Fissaggio elemento di connessione**

## DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Alimentazione pneumatica	Alimentazione elettrica
		[Numero di passaggi]	
HWR63	TK 63	6	opzionale
HWR80	TK 80	6	opzionale

## ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# CAMBIOUTENSILE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE HWR63

1

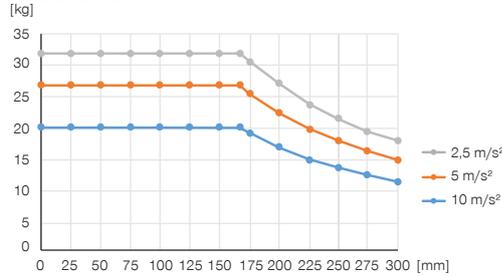
Dimensioni costruttive HWR63 / Cambioutensile / manuali / Accessori per robotica

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



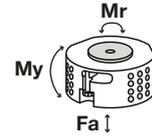
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile in posizione serrata.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
O-Ring  
COR0050100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

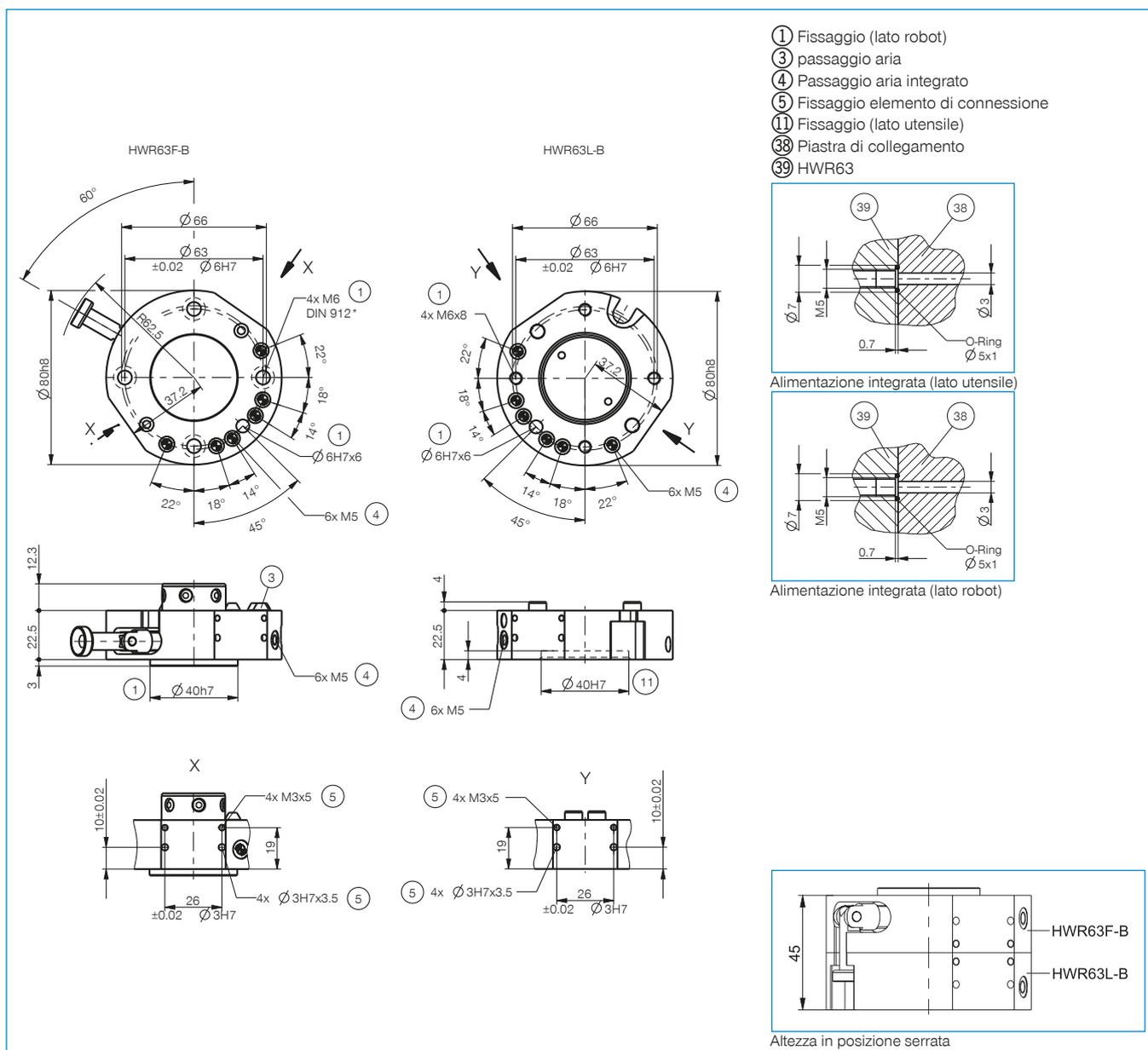


#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	HWR63F-B	HWR63L-B
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	6	6
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	170	170
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	1	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	3.8	2.6
Peso [kg]	0.49	0.31



# CAMBIOUTENSILE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE HWR80

1

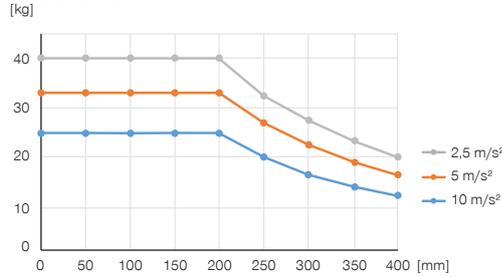
Dimensioni costruttive HWR80 / Cambioutensile / manuali / Accessori per robotica

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



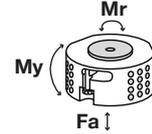
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile in posizione serrata.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
O-Ring  
COR0060100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

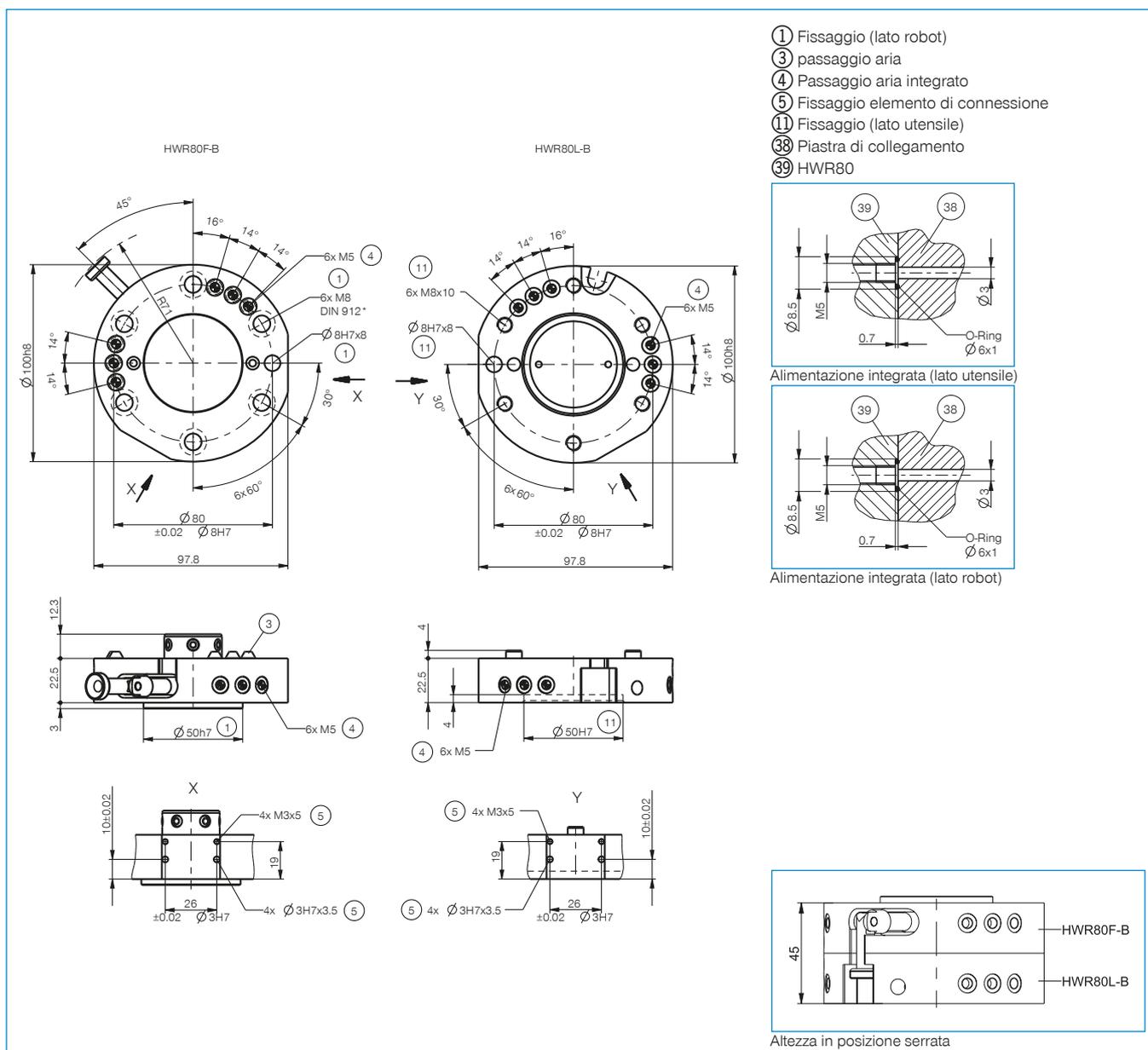


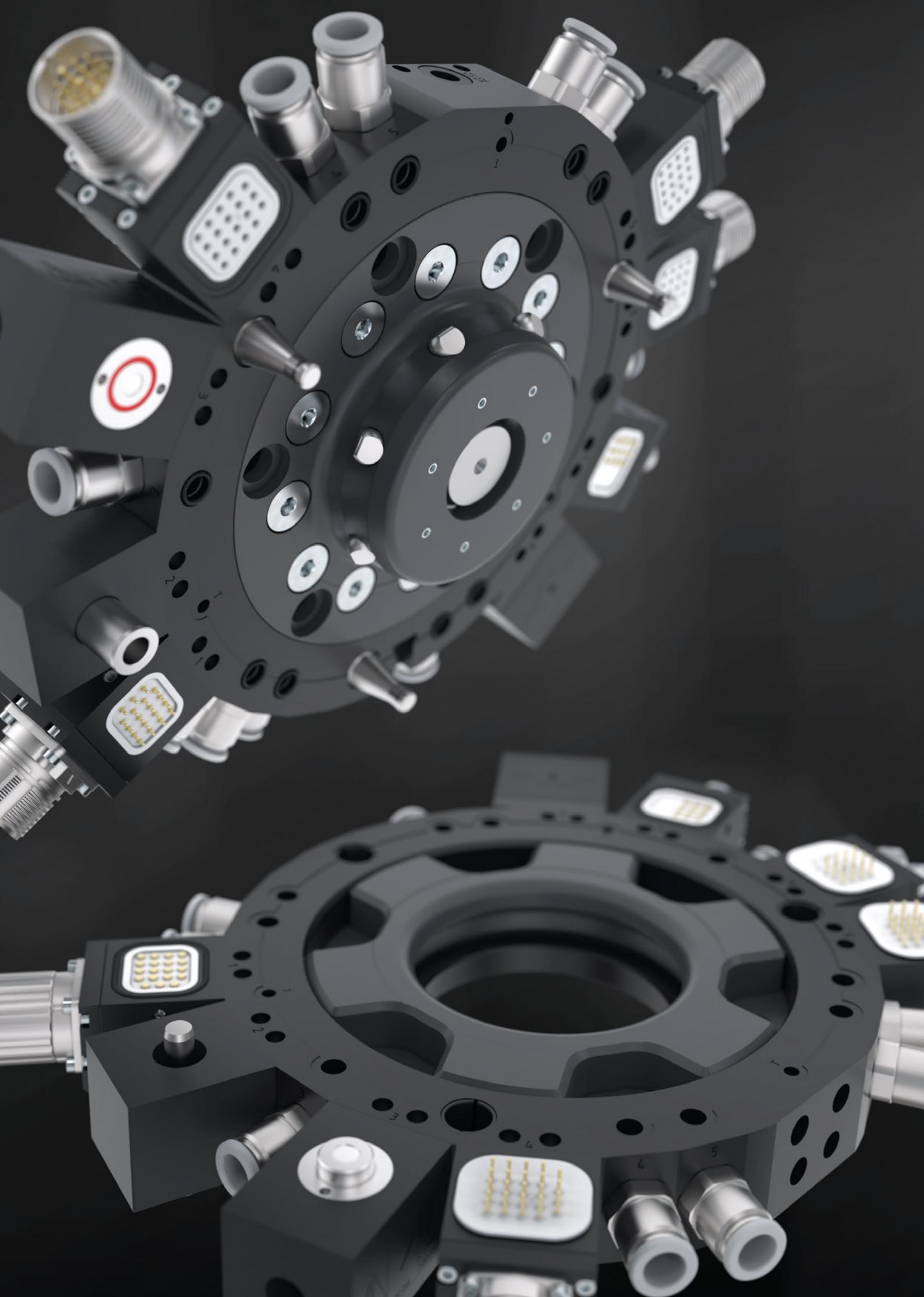
#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	HWR80F-B	HWR80L-B
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	6	6
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	170	170
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	1	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	3.36	2.8
Peso [kg]	0.67	0.48





# CAMBIOUTENSILI PNEUMATICI

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



<b>2</b>	<b>CAMBIOUTENSILI PNEUMATICI</b>	<b>24 - 47</b>
	Serie WPR5000	26
	Serie WWR1000	42

# CAMBIOUTENSILE

## SERIE WPR5000

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► Cambioutensile sicuro

Con il pistone precaricato a molla, il sistema di serraggio autobloccante, i sensori opzionali e gli altri accessori, la massima sicurezza è garantita. Il cambioutensile di Zimmer Group soddisfa gli elevati requisiti del Performance Level d, categoria 3.

#### ► Cinematica di serraggio

L'innovativa cinematica di serraggio con perni di serraggio ed estrema rigidità stabilisce un nuovo benchmark per i cambioutensili. La struttura estremamente piatta e il carico dei momenti minimo sul robot consente l'uso di robot più piccoli e meno costosi.

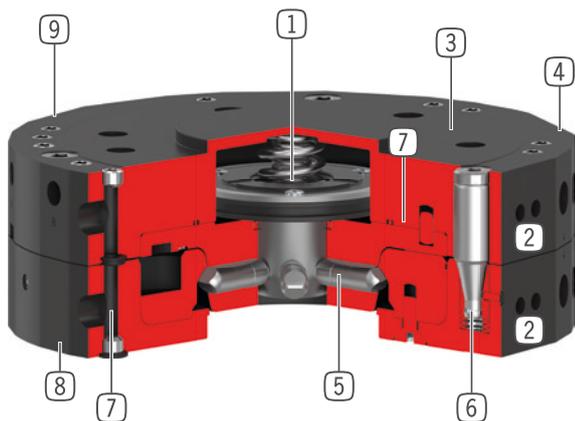
#### ► Varietà inesauribile

Indipendentemente da ciò che dovete trasmettere, gli elementi di connessione delle serie WER1500 e WER3000 possono essere utilizzati per la trasmissione standardizzata non solo di energia pneumatica, idraulica, di segnali elettrici, di potenza ma anche di comunicazione e molto altro ancora.

### ► CARATTERISTICHE DI SERIE

Dimensioni costruttive	Varianti	
	WPR5XXX	F-00-A
 <b>Autorallentamento meccanico</b>	●	●
 <b>5 milioni di cicli esenti da manutenzione (max.)</b>	●	●
 <b>Sensore magnetico</b>	●	●
 <b>Protetto dalla corrosione</b>	●	●
 <b>IP 54</b>	●	●

## I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- 1 Azionamento**
  - Pistoni precaricati a molla
  - Massima sicurezza grazie al mantenimento del serraggio
  - Trattiene in modo sicuro parte mobile e utensile anche in caso di caduta di pressione o di arresto di emergenza
- 2 Fissaggio elemento di connessione**
  - Collegamento laterale degli elementi di connessione facoltativi per la trasmissione standardizzata di energia pneumatica, idraulica, di segnali elettrici, di potenza e di comunicazione e molto altro ancora
- 3 Flangia robot**
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- 4 Rilevamento della posizione del pistone**
  - Sensori integrati disponibili su richiesta
  - Integrato direttamente nel cambioutensile, consente di risparmiare spazio d'installazione e di ridurre il profilo d'ingombro
- 5 Perno di serraggio**
  - Tutti i componenti di serraggio in acciaio temprato
- 6 Perna di centraggio**
  - Perna di centraggio in pretensionamento per la massima rigidità torsionale
- 7 Passaggio aria integrato**
  - Passaggio aria / vuoto
  - Possibile azionamento senza tubi flessibili
- 8 Parte mobile**
  - Da montare lato cliente
- 9 Parte fissa**
  - Per il montaggio lato robot

## DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Alimentazione pneumatica	Alimentazione elettrica
		[Numero di passaggi]	
<b>WPR5040</b>	TK 40	4	opzionale
<b>WPR5050</b>	TK 50	4	opzionale
<b>WPR5063</b>	TK 63	6	opzionale
<b>WPR5080</b>	TK 80	6	opzionale
<b>WPR5100</b>	TK 100	8	opzionale
<b>WPR5125</b>	TK 125	10	opzionale
<b>WPR5160</b>	TK 160	10	opzionale

## ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# CAMBIOUTENSILE

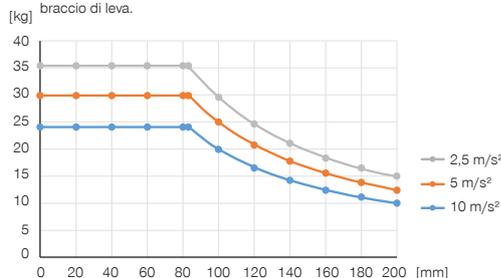
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WPR5040

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



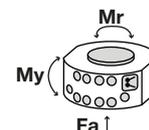
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0040150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**ZUB190815**  
Rilevamento della posizione del pistone



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AWPR5040-00-A**  
Deposito



**AWPR5040-10-A**  
Deposito

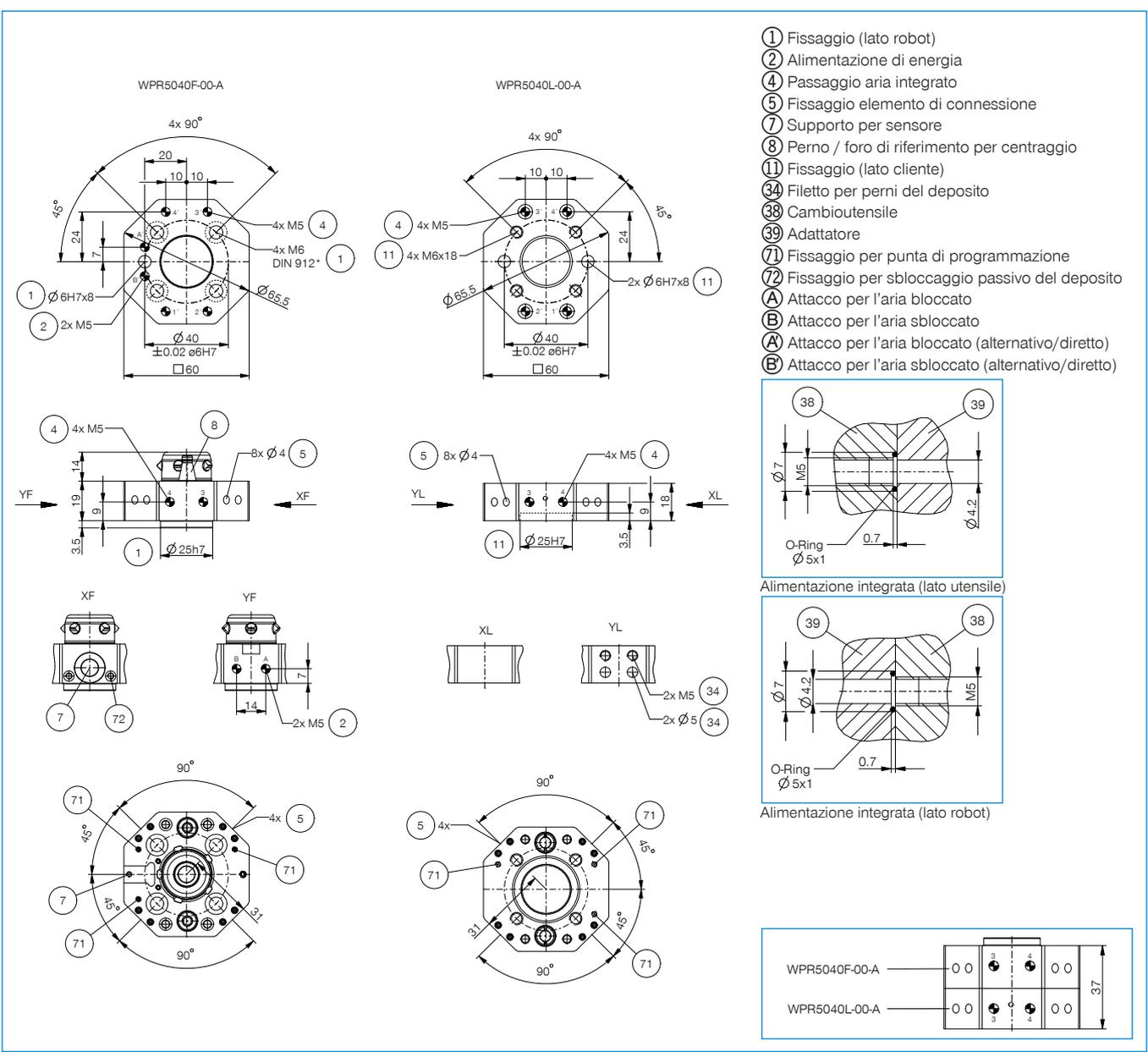


**ZUB189694**  
Punta di programmazione



**ZUB192291**  
Leva di sbloccaggio

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WPR5040F-00-A	WPR5040L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatico
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	275	275
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	1.5	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Forza di accoppiamento [N]	10	
Forza di distacco [N]	10	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.5	1.5
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	6	
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	0.84	0.72
Peso [kg]	0.21	0.13



# CAMBIOUTENSILE

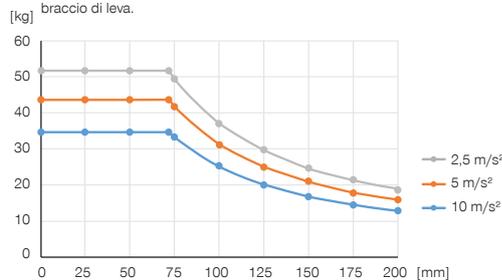
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WPR5050

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



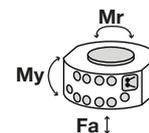
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0040150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X4**  
Foro filettato lineare



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X4**  
Raccordo filettato angolare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**ZUB190816**  
Rilevamento della posizione del pistone



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AWPR5050-00-A**  
Deposito



**AWPR5050-10-A**  
Deposito

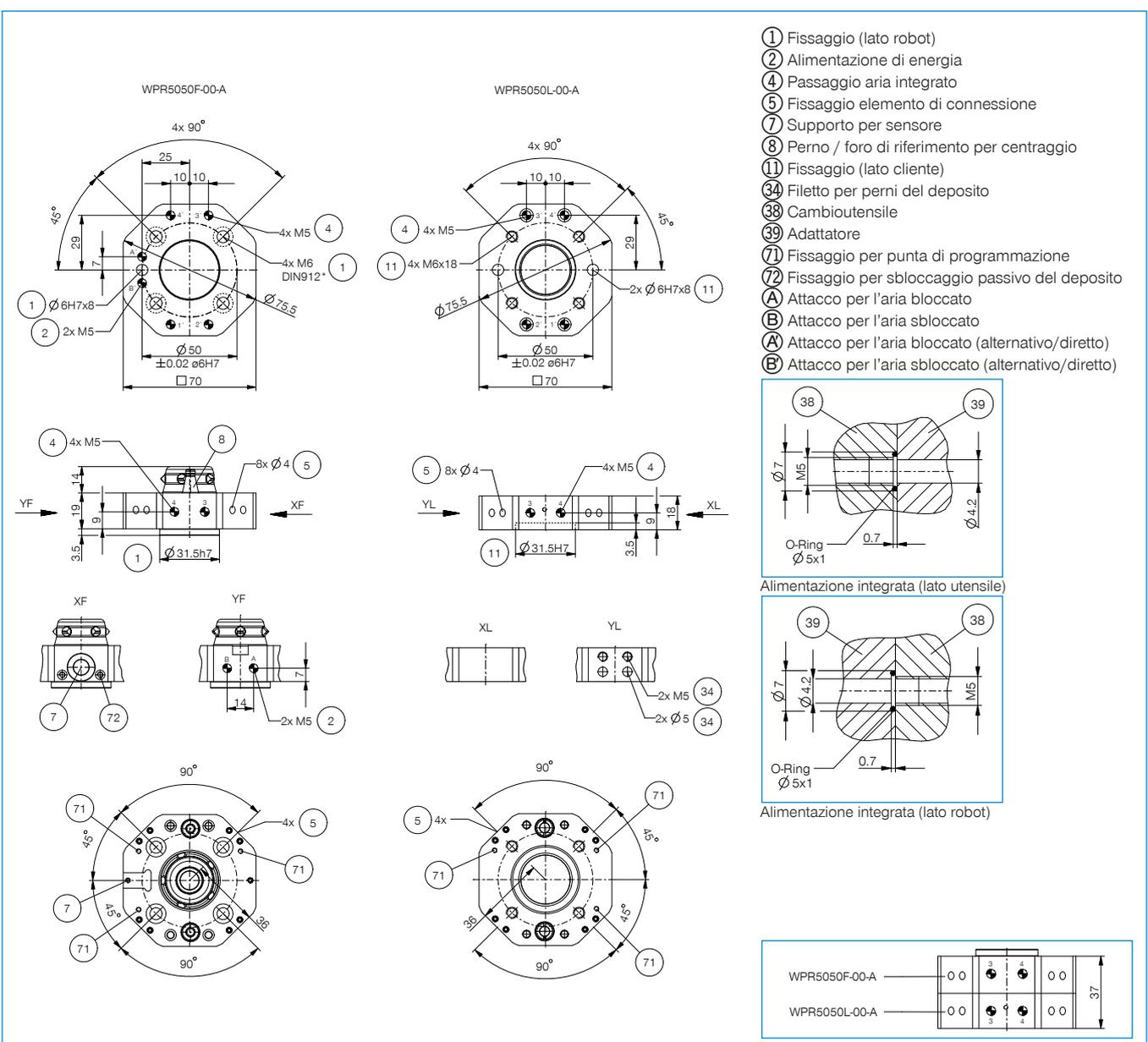


**ZUB189694**  
Punta di programmazione



**ZUB192291**  
Leva di sbloccaggio

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WPR5050F-00-A	WPR5050L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatico
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	275	275
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	1.5	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Forza di accoppiamento [N]	10	
Forza di distacco [N]	10	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.5	1.5
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm³]	10	
Momento d'inerzia [kgcm²]	1.52	1.33
Peso [kg]	0.28	0.18



# CAMBIOUTENSILE

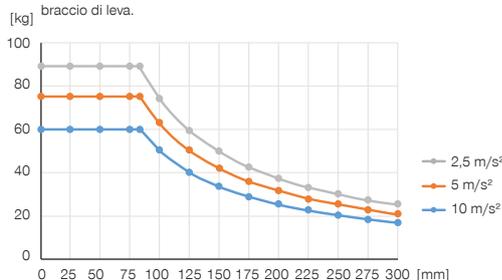
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WPR5063

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



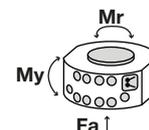
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
O-Ring  
COR0090150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X6**  
Foro filettato lineare



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X6**  
Raccordo filettato angolare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**ZUB190817**  
Rilevamento della posizione del pistone



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AWPR5063-00-A**  
Deposito



**AWPR5063-10-A**  
Deposito

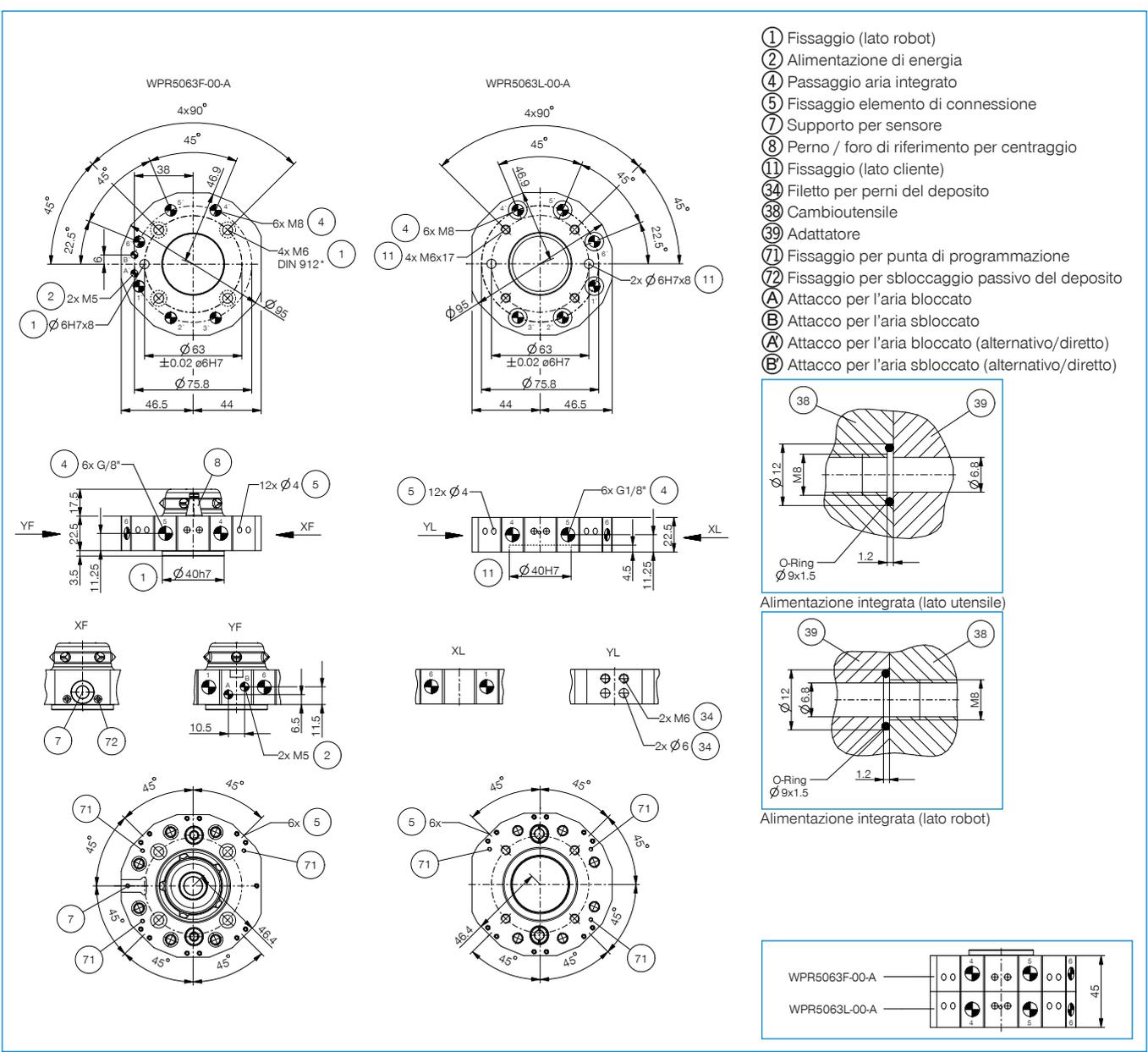


**ZUB189694**  
Punta di programmazione



**ZUB192299**  
Leva di sbloccaggio

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WPR5063F-00-A	WPR5063L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatico
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	6	6
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	700	700
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	2	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Forza di accoppiamento [N]	10	
Forza di distacco [N]	10	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.0	2.0
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm³]	23	
Momento d'inerzia [kgcm²]	4.97	4.43
Peso [kg]	0.58	0.36



# CAMBIOUTENSILE

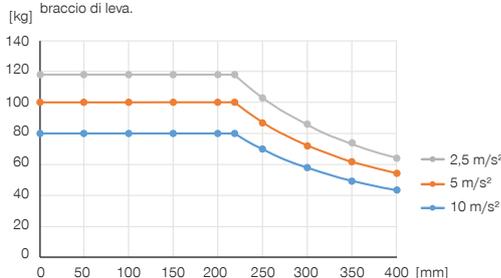
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WPR5080

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



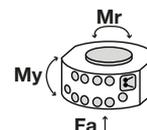
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
O-Ring  
COR0090150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X6**  
Foro filettato lineare



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X6**  
Raccordo filettato angolare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**ZUB190818**  
Rilevamento della posizione del pistone



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AWPR5080-00-A**  
Deposito



**AWPR5080-10-A**  
Deposito

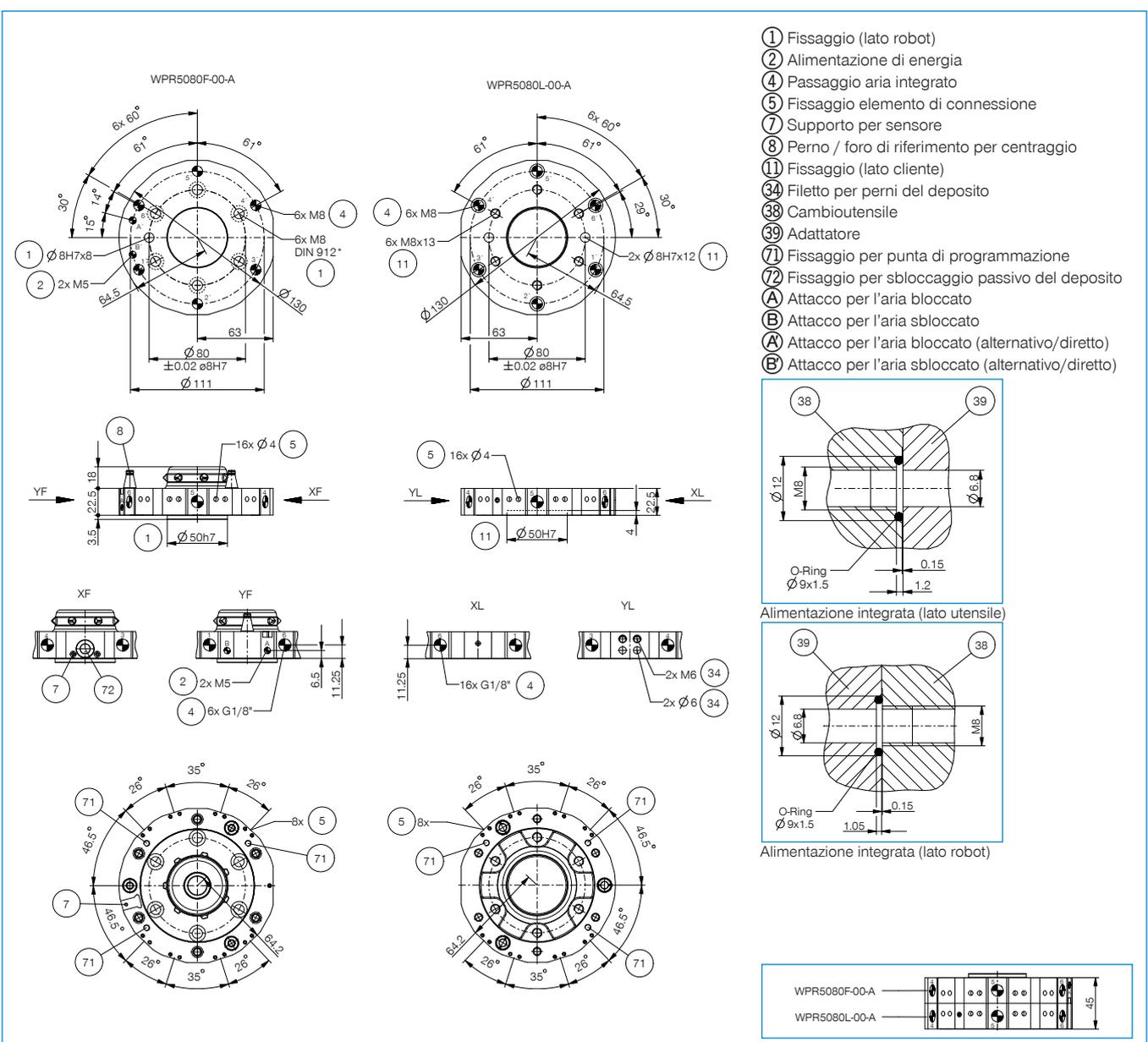


**ZUB189694**  
Punta di programmazione



**ZUB192299**  
Leva di sbloccaggio

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WPR5080F-00-A	WPR5080L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatico
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	6	6
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	700	700
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	2	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Forza di accoppiamento [N]	10	
Forza di distacco [N]	10	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.0	2.0
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm³]	37	
Momento d'inerzia [kgcm²]	20.2	18.3
Peso [kg]	1.2	0.93



# CAMBIOUTENSILE

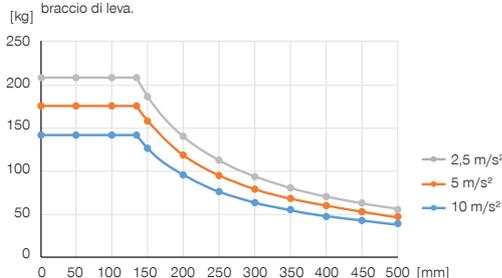
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WPR5100

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



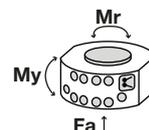
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



8 [pezzi]  
O-Ring  
COR0090150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-4X8**  
Foro filettato lineare



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-4X8**  
Raccordo filettato angolare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**ZUB190819**  
Rilevamento della posizione del pistone



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AWPR5100-00-A**  
Deposito



**AWPR5100-10-A**  
Deposito

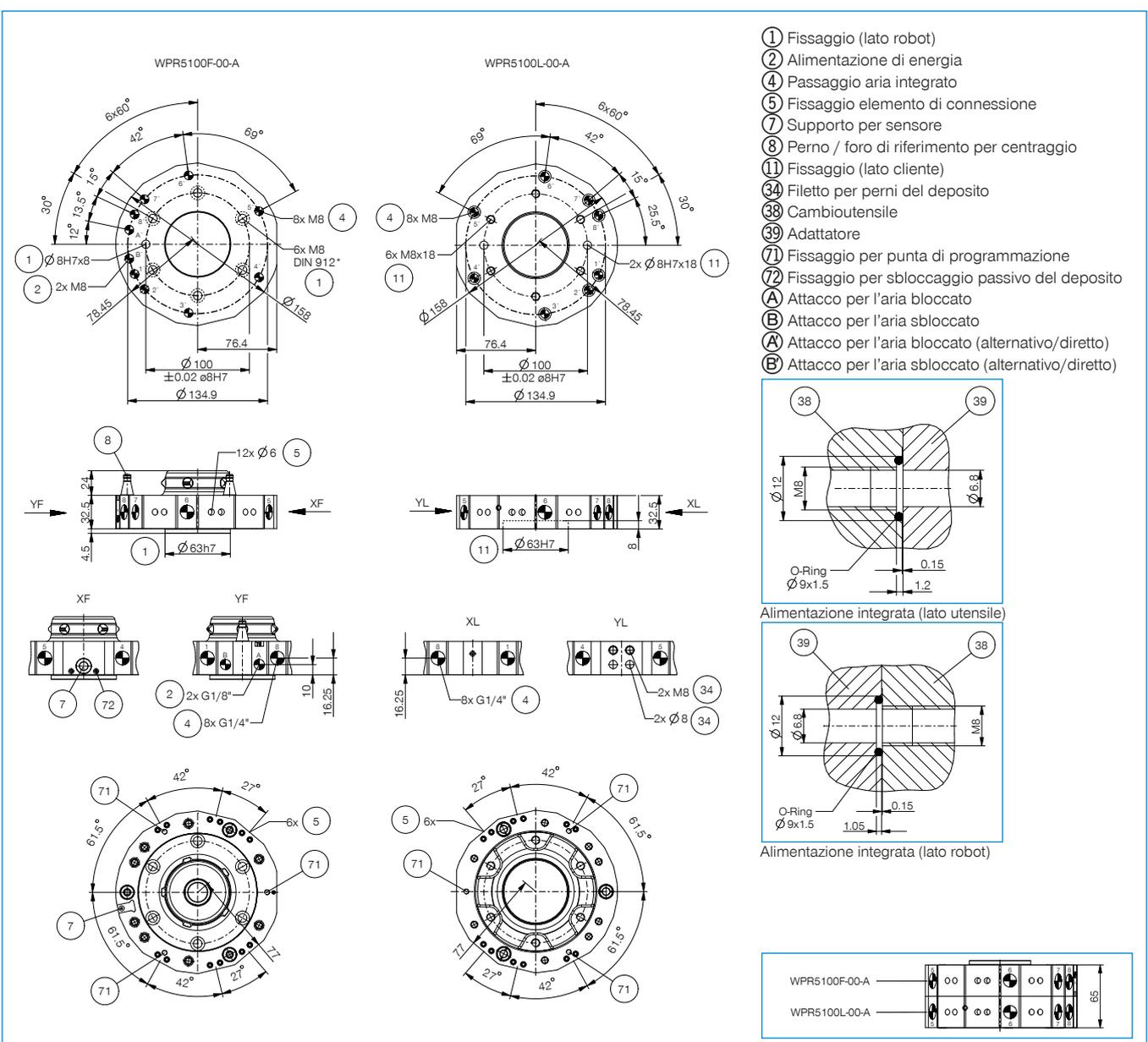


**ZUB190938**  
Punta di programmazione



**ZUB192304**  
Leva di sbloccaggio

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WPR5100F-00-A	WPR5100L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatico
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	8	8
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	900	900
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	2.5	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Forza di accoppiamento [N]	10	
Forza di distacco [N]	10	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.0	2.0
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	85	
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	61.1	53.8
Peso [kg]	2.6	1.9



# CAMBIOUTENSILE

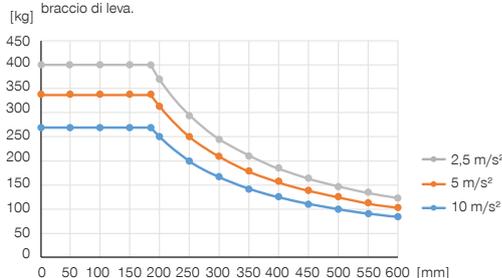
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WPR5125

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



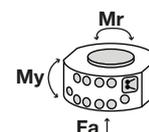
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



10 [pezzi]  
O-Ring  
COR0090150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-4X8**  
Foro filettato lineare



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-4X8**  
Raccordo filettato angolare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**ZUB190820**  
Rilevamento della posizione del pistone



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AWPR5125-00-A**  
Deposito



**AWPR5125-10-A**  
Deposito

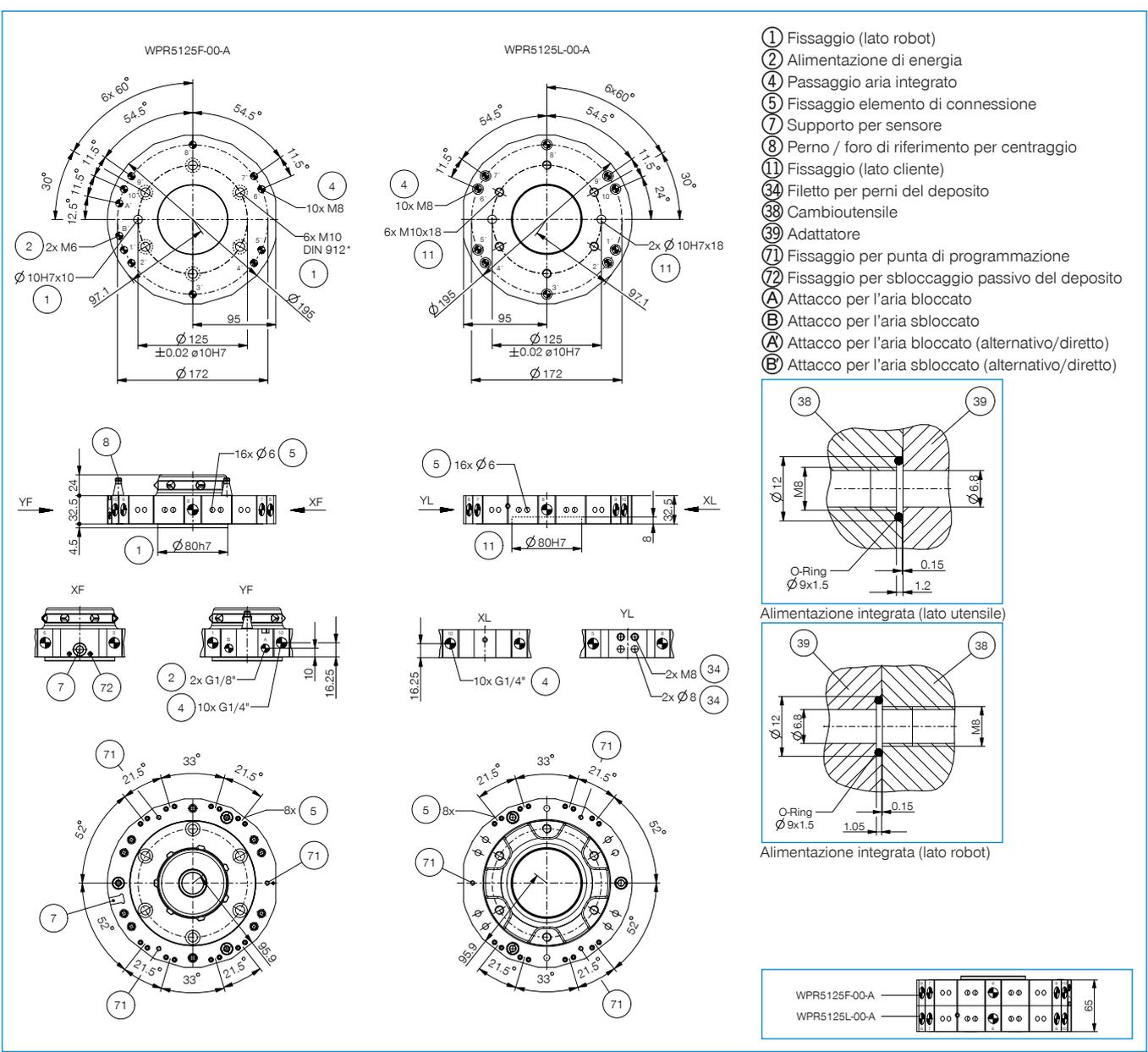


**ZUB190938**  
Punta di programmazione



**ZUB192304**  
Leva di sbloccaggio

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WPR5125F-00-A	WPR5125L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatico
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	10	10
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	900	900
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	2.5	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Forza di accoppiamento [N]	10	
Forza di distacco [N]	10	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.5	2.5
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm³]	130	
Momento d'inerzia [kgcm²]	146	142
Peso [kg]	4	2.9



# CAMBIOUTENSILE

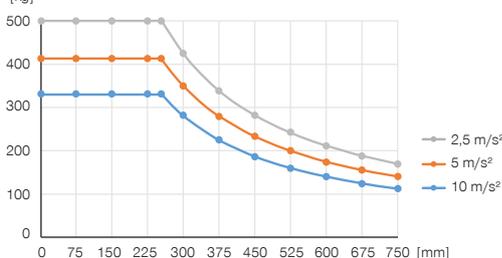
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WPR5160

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



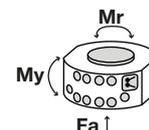
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



10 [pezzi]  
O-Ring  
COR0130150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**GV3-8X131D**  
Raccordo filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**ZUB190821**  
Rilevamento della posizione del pistone



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AWPR5160-00-A**  
Deposito



**AWPR5160-10-A**  
Deposito

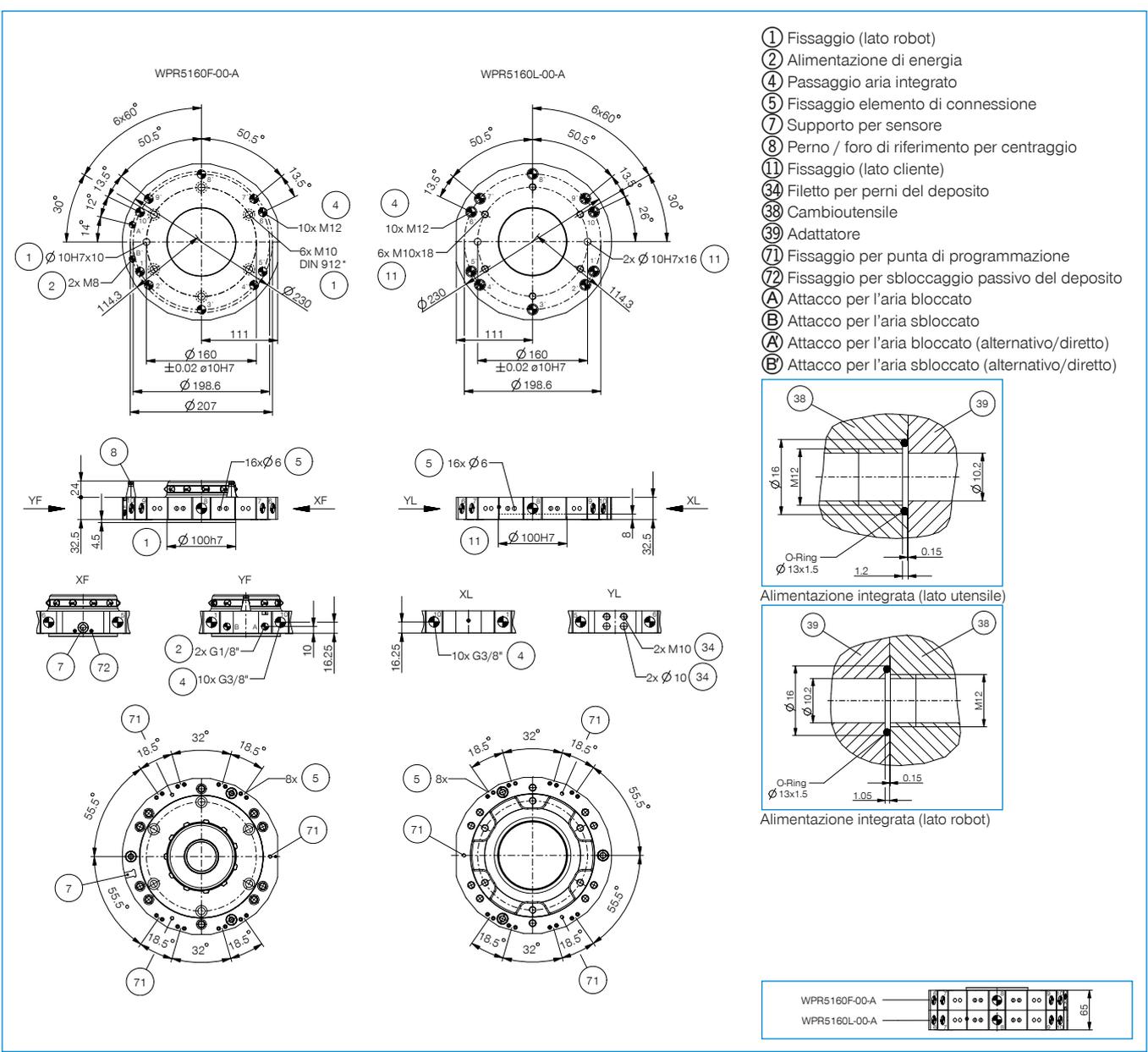


**ZUB190938**  
Punta di programmazione



**ZUB192664**  
Leva di sbloccaggio

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WPR5160F-00-A	WPR5160L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatico
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	10	10
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	1400	1400
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	2.5	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.01	0.01
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.02	0.02
Forza di accoppiamento [N]	10	
Forza di distacco [N]	10	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.5	2.5
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm³]	204	
Momento d'inerzia [kgcm²]	298	269
Peso [kg]	5.8	4.3



# CAMBIOUTENSILE

## SERIE WWR1000

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► **Tenuta sicura in caso di caduta di pressione**

La combinazione di accumulatore a molla e trasmissione meccanica della forza garantisce la tenuta dell'utensile anche in caso di improvvisa perdita di pressione nel sistema.

#### ► **Carichi elevati per sfide importanti**

Con una capacità di carico di oltre 1.000 kg, il cambioutensile è ideale per l'uso su robot per impieghi gravosi e consente processi di cambio stabili e automatizzati anche nelle condizioni più difficili.

#### ► **Varietà inesauribile di trasmissione mezzi**

Che si tratti di pneumatica, vuoto, idraulica, refrigerante, segnali elettrici o carico, il nostro sistema modulare consente l'integrazione di un'ampia varietà di supporti, adattabili in modo flessibile ai più diversi requisiti di processo.

### ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



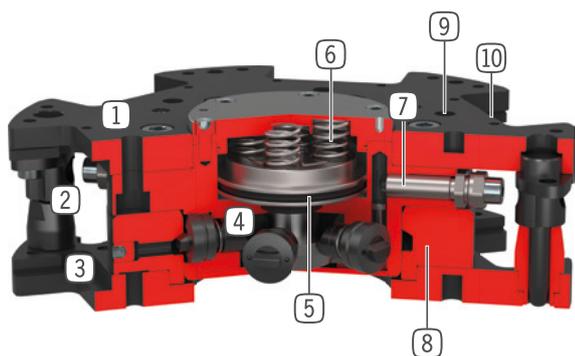
#### ► **I nostri prodotti amano le sfide!**

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## ► I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Parte fissa**  
- Per il montaggio lato robot
- ② **Spine di centraggio**  
- antitorsione e posizionamento della parte mobile
- ③ **Parte mobile**  
- Per il montaggio lato utensile
- ④ **Perno di serraggio**  
- permette di mantenere agganciata la parte fissa a quella mobile
- ⑤ **Azionamento**  
- cilindro pneumatico a doppio effetto
- ⑥ **Molla integrata**  
- accumulatore di energia in caso di caduta di pressione
- ⑦ **Rilevamento della posizione del pistone**  
- Mediante sensore induttivo
- ⑧ **Bussola di serraggio**
- ⑨ **Flangia robot**  
- Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ⑩ **Fissaggio elemento di connessione**

## ► DATI TECNICI

	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Alimentazione elettrica	Passaggi per fluidi
<b>Dimensioni costruttive</b>			
<b>WWR1160</b>	TK 160	opzionale	optional
<b>WWR1200</b>	TK 200	opzionale	optional

## ► ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# CAMBIOUTENSILE

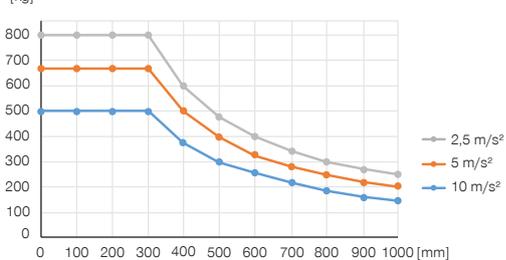
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WWR1160

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



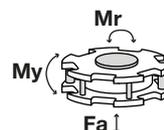
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile in posizione serrata.



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

### ► IN DOTAZIONE



2 [pezzi]  
Supporto di fissaggio per sensore  
**ZUB0014**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2S-17**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8

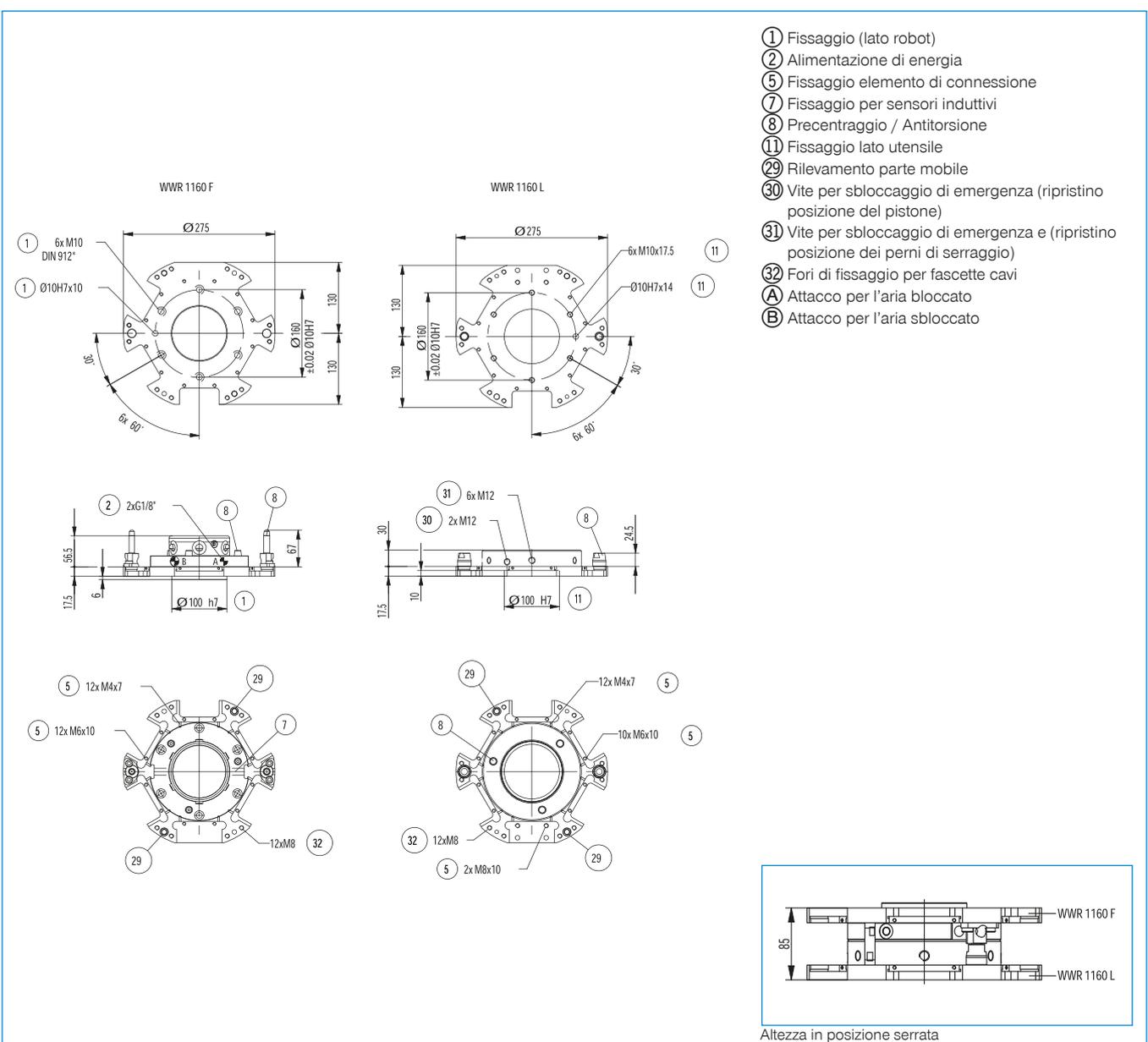


**ZUB0022**  
Punte per taratura



**ALSR1-1200**  
Deposito

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WWR1160F	WWR1160L
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Passaggi per fluidi	optional	optional
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	1	
Ripetibilità +/- [mm]	0.02	0.02
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	3.0	3.0
Pressione di esercizio [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	48	
Peso [kg]	8.7	5.3



# CAMBIOUTENSILE

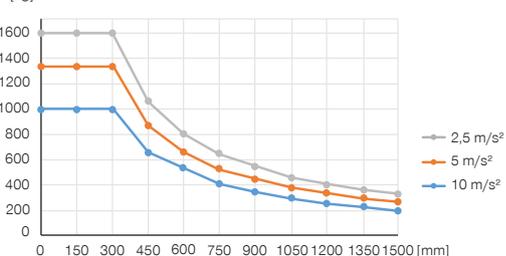
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WWR1200

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



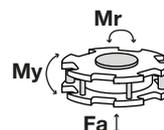
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile in posizione serrata.



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

### ► IN DOTAZIONE



2 [pezzi]  
Supporto di fissaggio per sensore  
**ZUB0014**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2S-17**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8

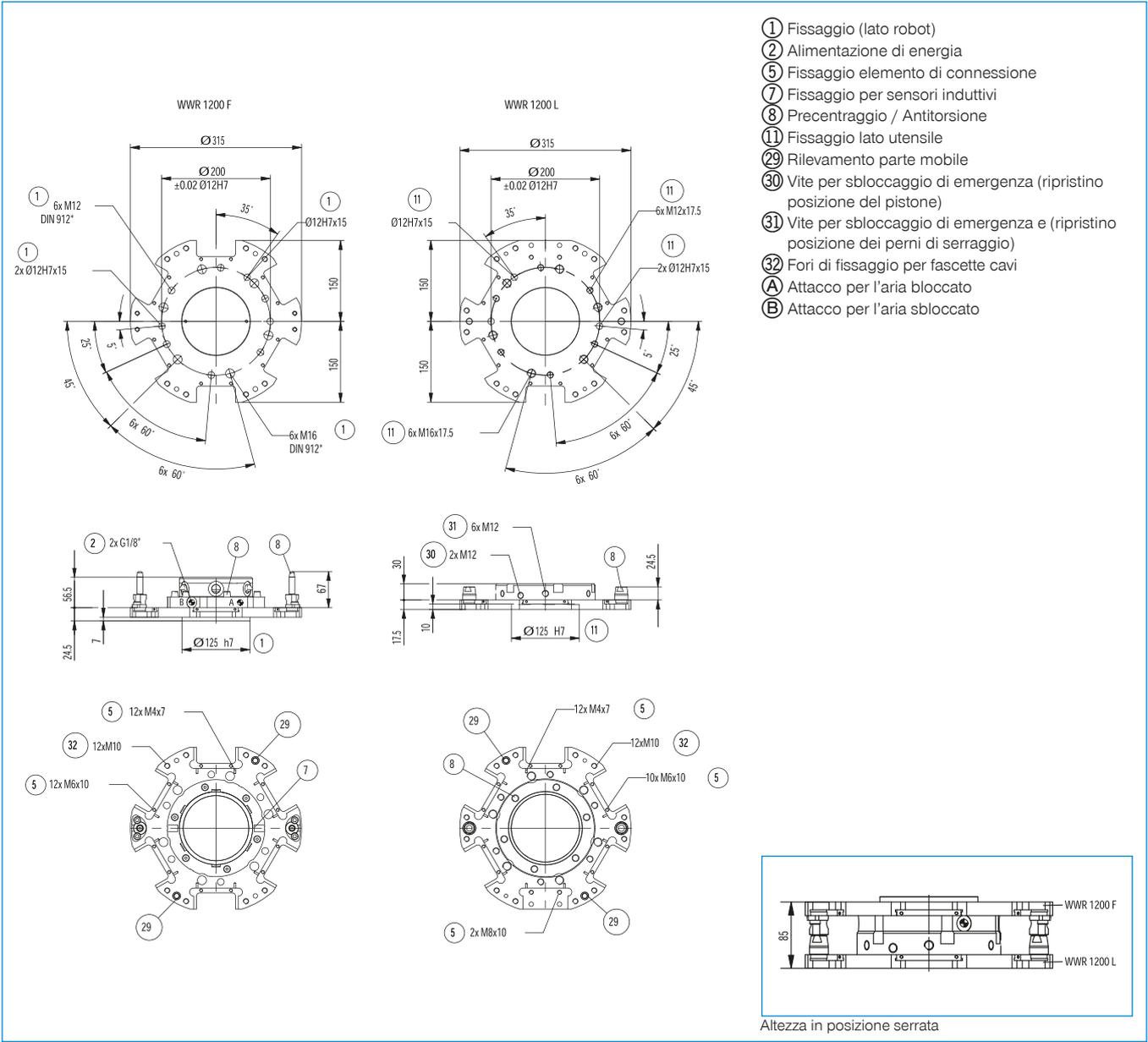


**ZUB0022**  
Punte per taratura



**ALSR1-1200**  
Deposito

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WWR1200F	WWR1200L
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 200	TK 200
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Passaggi per fluidi	optional	optional
Mantenimento della forza di presa durante il serraggio	meccanico	meccanico
Corsa di serraggio [mm]	1	
Ripetibilità +/- [mm]	0.02	0.02
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	3.0	3.0
Pressione di esercizio [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	83	
Peso [kg]	15	8.6





# CAMBIOUTENSILI AUTOMATICI

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



### 3 CAMBIOUTENSILI AUTOMATICI

48 - 59



Serie FWR

50

# CAMBIOUTENSILE SERIE FWR

## ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



### ► Cambioutensile automatizzato senza comando esterno

Interagendo con la stazione di deposito il dispositivo di cambio utensile viene azionato meccanicamente durante il deposito, cosicché per il processo di cambio utensile non è necessaria alcuna alimentazione pneumatica supplementare.

### ► Cambioutensili manuali

Le taglie FWR40 e FWR50 possono essere sganciate con una mano sola. Se non è quello che si desidera è possibile bloccare l'azionamento manualmente.

### ► Trasferimento mezzi opzionale

Personalizzate il cambioutensile in base alla vostra applicazione. Con gli elementi energetici della serie WER1500, è possibile trasferire diversi supporti con connessioni standard!

## ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



### ► I nostri prodotti amano le sfide!

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Parte fissa**  
- Per il montaggio lato robot
- ② **Flangia di collegamento**  
- Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ③ **Rilevamento parte mobile disponibile**  
- Mediante sensore induttivo
- ④ **Fissaggio elemento di connessione**  
- Collegamento diretto senza piastra di adattamento
- ⑤ **Parte mobile**  
- Per il montaggio lato utensile
- ⑥ **Serraggio**  
- Azionamento manuale  
- Azionamento automatico tramite la stazione di deposito
- ⑦ **Blocco dell'azionamento manuale (opzionale)**  
- Sicurezza contro uno sblocco indesiderato
- ⑧ **Passaggio aria integrato**  
- Passaggio aria / vuoto  
- Possibile azionamento senza tubi flessibili

## DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Peso maneggiabile max.*	Peso max. utensile**	Alimentazione pneumatica
		[kg]	[kg]	[Numero di passaggi]
<b>FWR40</b>	TK 40	13	5	4
<b>FWR50</b>	TK 50	16	7	4
<b>FWR63</b>	TK 63	20	10	4
<b>FWR80</b>	TK 80	29	12	4

\*Il **peso di movimentazione** è il peso massimo che può essere caricato sul cambio utensile.

Peso di movimentazione = strumento finale + pezzo

\*\*Il **peso dell'utensile** è il peso massimo dell'attrezzo che può trovarsi nella stazione di stoccaggio (senza pezzo).

Peso dell'utensile = attrezzo + pezzo sciolto

## ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# CAMBIOUTENSILE

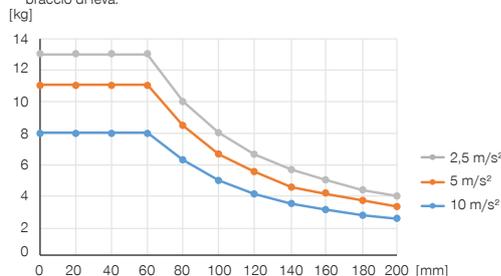
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE FWR40

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



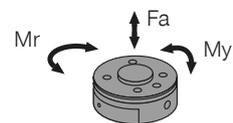
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0050100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



#### SENSORISTICA



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



**AFWR1-40-A**  
Deposito

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO

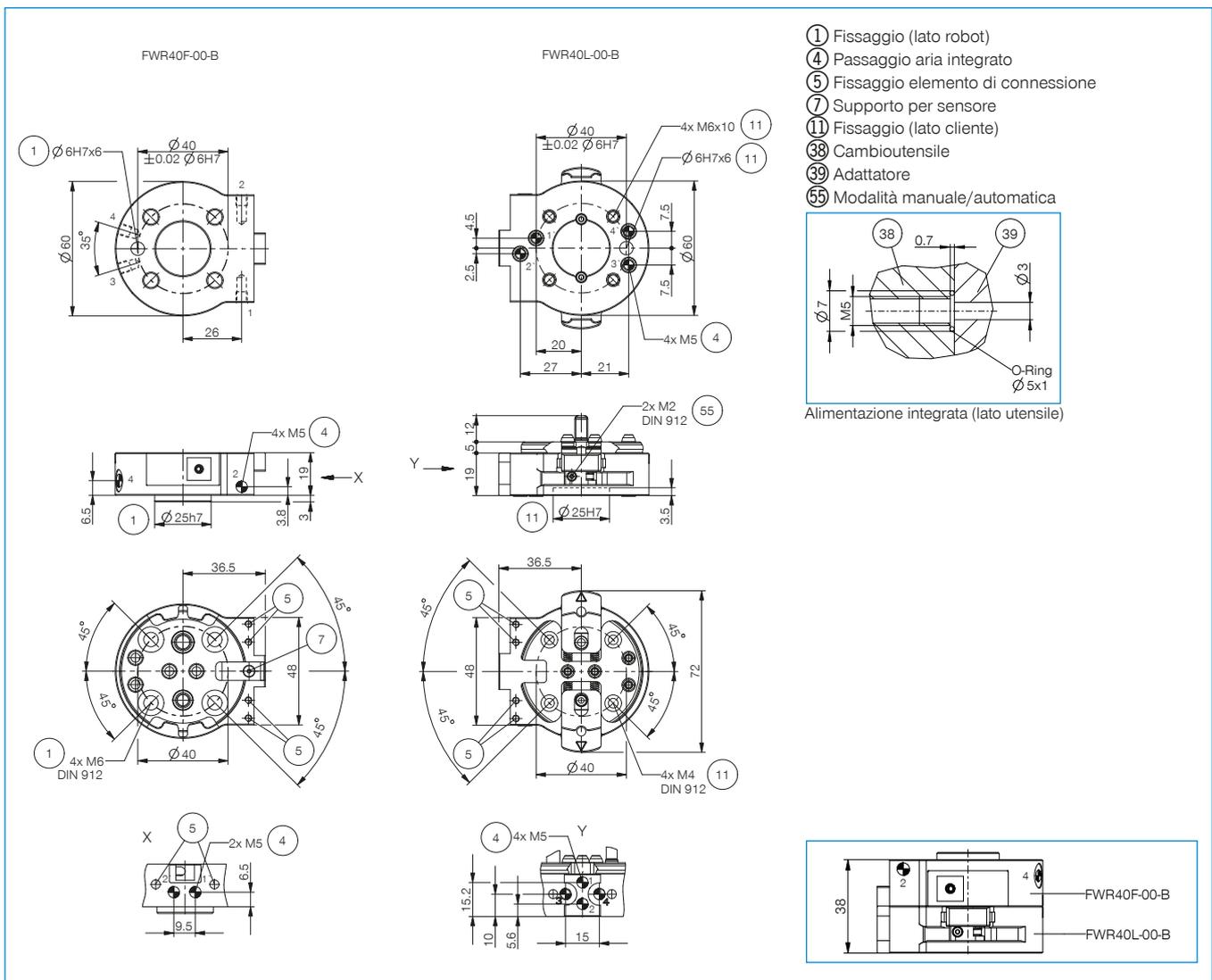


**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	FWR40F-00-B	FWR40L-00-B
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Peso maneggiabile max. [kg]	13	13
Peso max. utensile [kg]	5	5
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Portata per ciascun connettore M5 [l/min]	170	170
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Corsa di serraggio [mm]	0.6	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.02	
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.03	
Forza di accoppiamento [N]	0	0
Forza di distacco [N]	0	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.8	1.8
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [°]	1.3	1.3
Forza di serraggio [N]*	50	
Coppia di serraggio [Nm]*	3	
Pressione di esercizio per trasferimento di energia [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	0.95	1.19
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP44**	IP44**
Peso [kg]	0.14	0.21

\*Rispettare la forza di accoppiamento degli elementi di connessione!

\*\*solo nello stato accoppiato



# CAMBIOUTENSILE

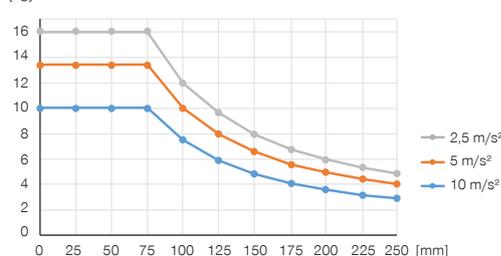
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE FWR50

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



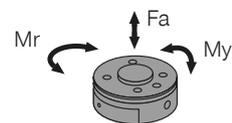
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



2 [pezzi]  
O-Ring  
COR0060100



2 [pezzi]  
O-Ring  
COR0100100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



**AFWR1-50-A**  
Deposito



#### SENSORISTICA



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO

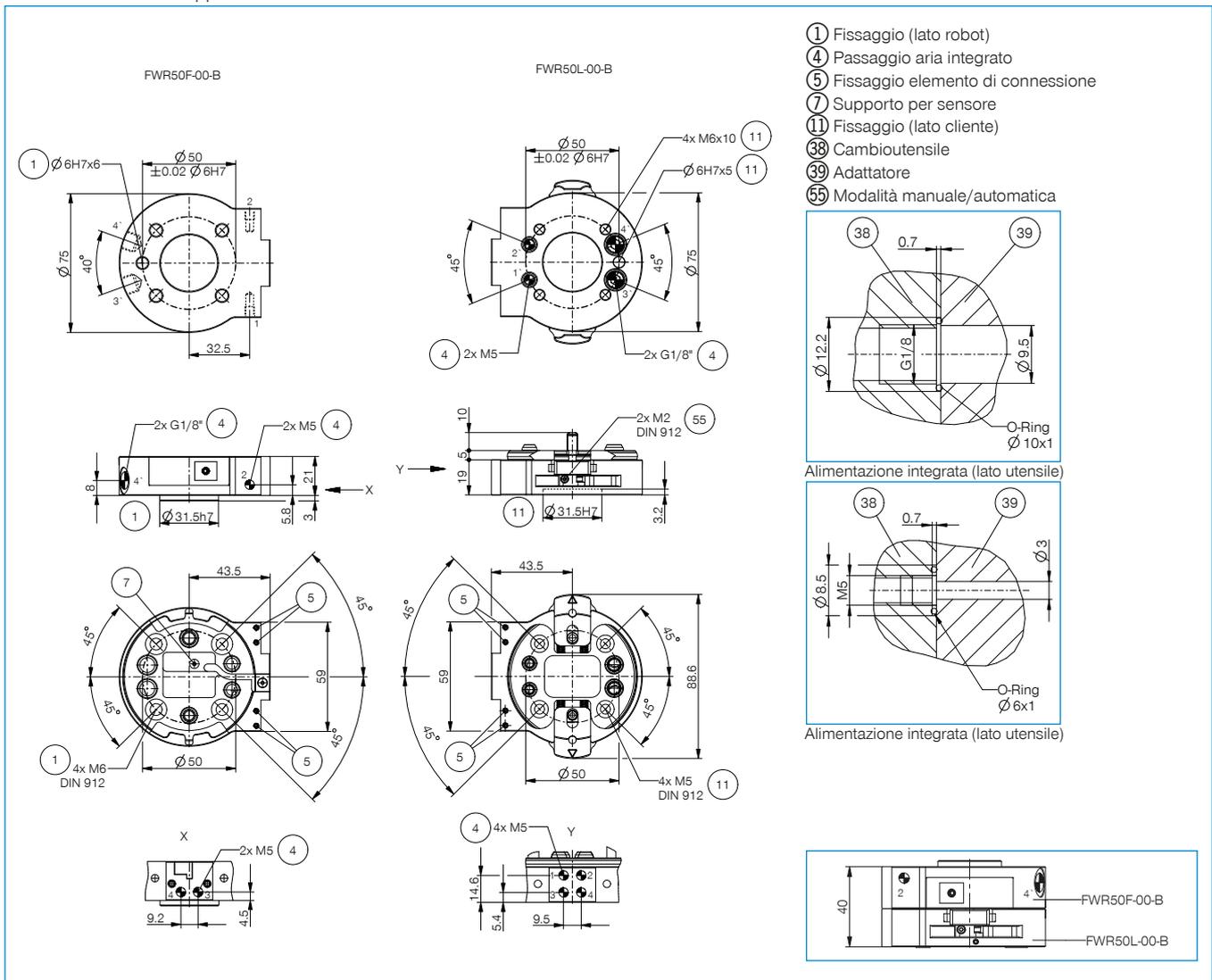


**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	FWR50F-00-B	FWR50L-00-B
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	16	16
Peso max. utensile [kg]	7	7
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Portata per ciascun connettore M5 [l/min]	170	170
Portata per ciascun connettore G1/8" [l/min]	650	650
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Corsa di serraggio [mm]	0.6	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.02	
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.03	
Forza di accoppiamento [N]	0	0
Forza di distacco [N]	0	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.0	2.0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [°]	1.5	1.5
Forza di serraggio [N]*	70	
Coppia di serraggio [Nm]*	4	
Pressione di esercizio per trasferimento di energia [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	2.41	2.67
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP44**	IP44**
Peso [kg]	0.25	0.32

\*Rispettare la forza di accoppiamento degli elementi di connessione!

\*\*solo nello stato accoppiato



# CAMBIOUTENSILE

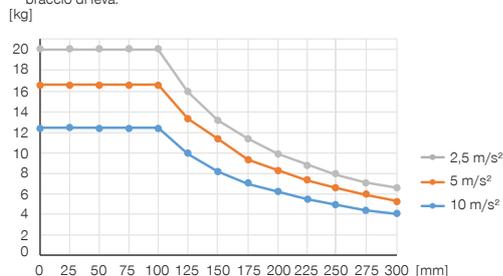
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE FWR63

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



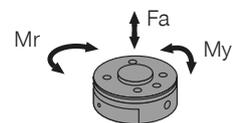
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



2 [pezzi]  
O-Ring  
COR0060100



2 [pezzi]  
O-Ring  
COR0120100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**AFWR1-63-A**  
Deposito



#### SENSORISTICA



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO

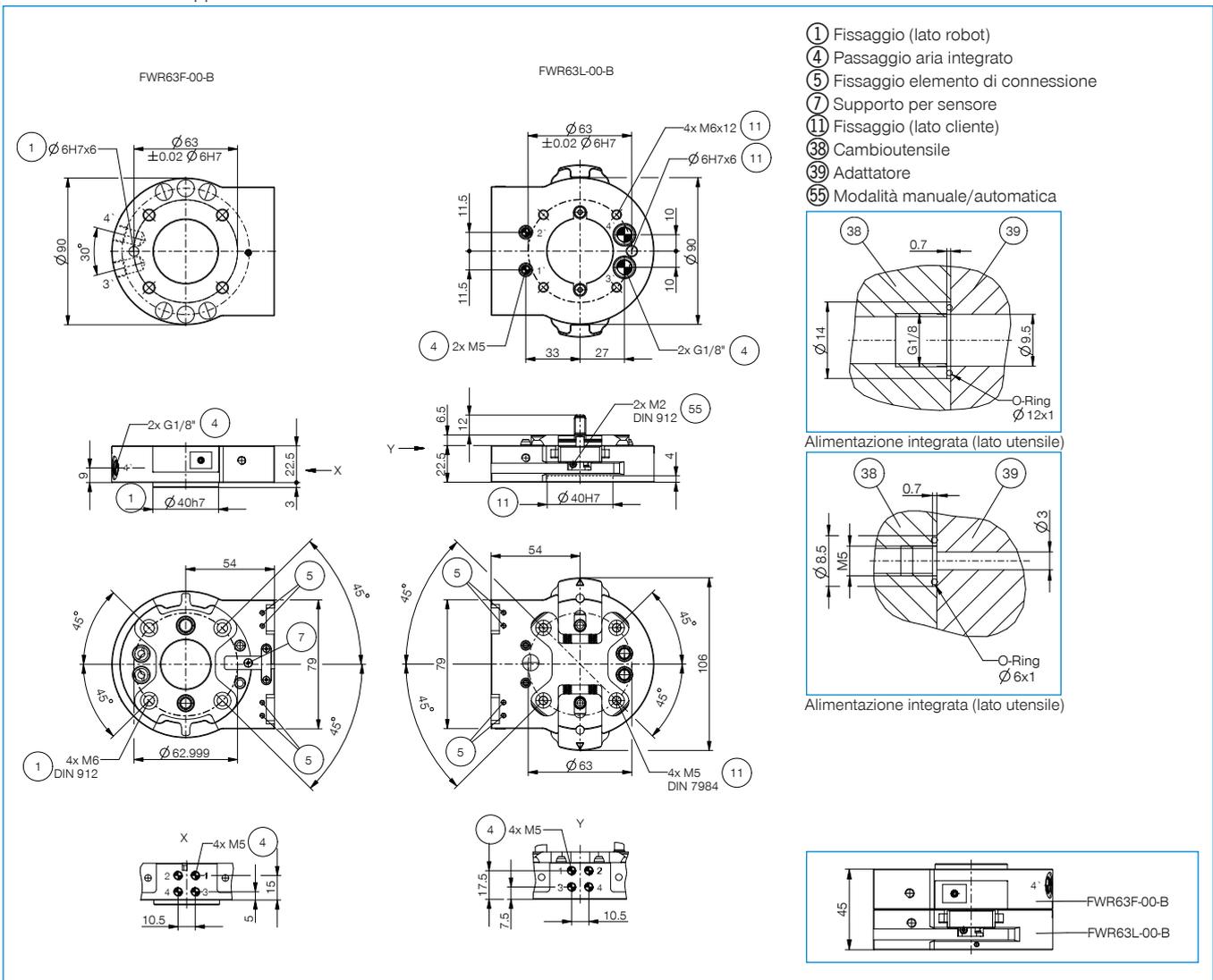


**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	FWR63F-00-B	FWR63L-00-B
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Peso maneggiabile max. [kg]	20	20
Peso max. utensile [kg]	10	10
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Portata per ciascun connettore M5 [l/min]	170	170
Portata per ciascun connettore G1/8" [l/min]	650	650
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Corsa di serraggio [mm]	1	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.02	
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.03	
Forza di accoppiamento [N]	0	0
Forza di distacco [N]	0	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.2	2.2
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [°]	1.5	1.5
Forza di serraggio [N]*	100	
Coppia di serraggio [Nm]*	5	
Pressione di esercizio per trasferimento di energia [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	5.98	7.25
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP44**	IP44**
Peso [kg]	0.42	0.56

\*Rispettare la forza di accoppiamento degli elementi di connessione!

\*\*solo nello stato accoppiato



# CAMBIOUTENSILE

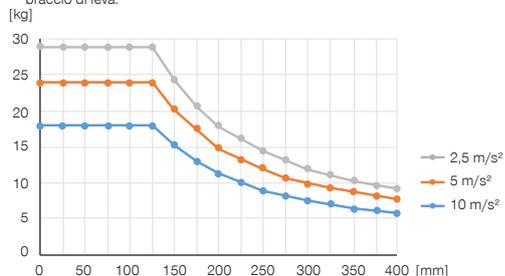
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE FWR80

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



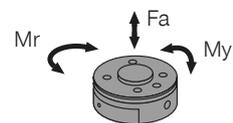
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



2 [pezzi]  
O-Ring  
COR0060100



2 [pezzi]  
O-Ring  
COR0120100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



Gli elementi di connessione e gli accessori per cambioutensili si trovano a partire da pagina 70



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



**AFWR1-80-A**  
Deposito



#### SENSORISTICA



**NJR04-E2SK**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO

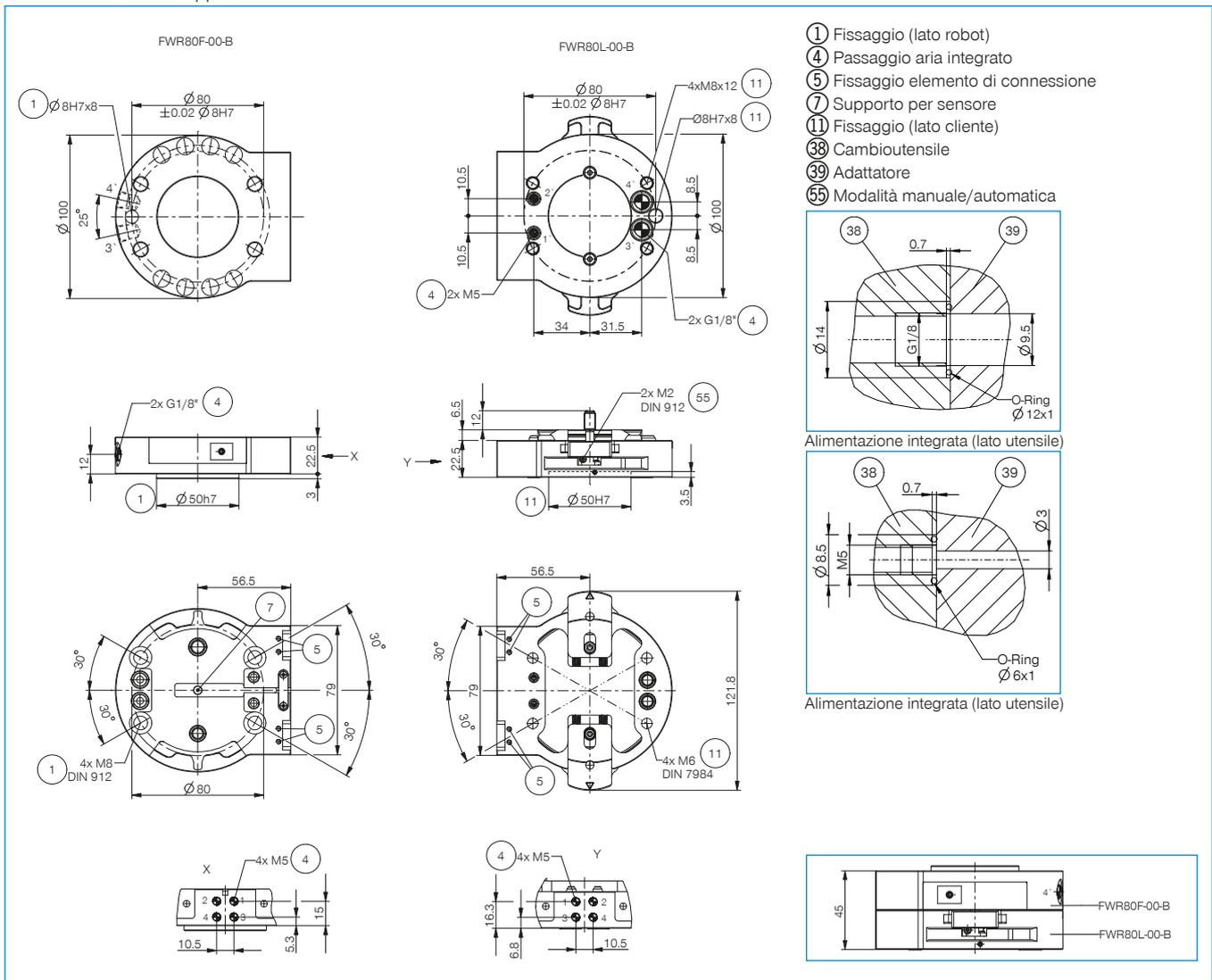


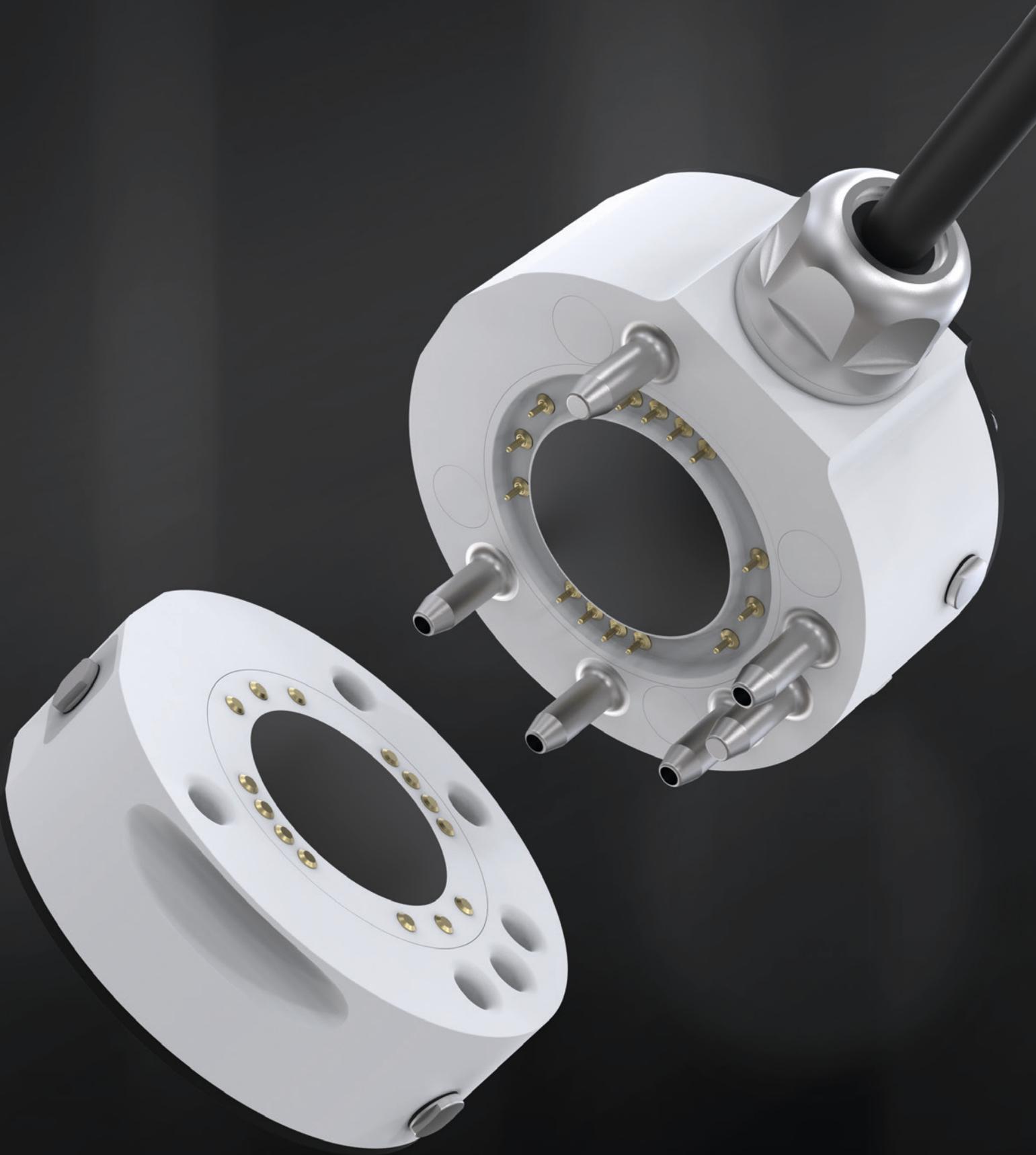
**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	FWR80F-00-B	FWR80L-00-B
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Peso maneggiabile max. [kg]	29	29
Peso max. utensile [kg]	12	12
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Portata per ciascun connettore M5 [l/min]	170	170
Portata per ciascun connettore G1/8" [l/min]	650	650
Alimentazione elettrica	opzionale	opzionale
Corsa di serraggio [mm]	1	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.02	
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.03	
Forza di accoppiamento [N]	0	0
Forza di distacco [N]	0	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	2.2	2.2
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [°]	1.5	1.5
Forza di serraggio [N]*	120	
Coppia di serraggio [Nm]*	6	
Pressione di esercizio per trasferimento di energia [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	8.38	9.97
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP44**	IP44**
Peso [kg]	0.51	0.67

\*Rispettare la forza di accoppiamento degli elementi di connessione!

\*\*solo nello stato accoppiato





# CAMBIOUTENSILI MAGNETICI

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



4

CAMBIOUTENSILI MAGNETICI

60 - 67



Serie WMR2000

62

4

Le serie nella panoramica / Cambioutensili magnetici

# CAMBIOUTENSILE SERIE WMR2000

## ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



IO-Link

### ► Elettromagnete permanente

L'elettromagnete permanente in versione NC garantisce una tenuta sicura, anche in caso di interruzione di corrente.

### ► Trasmissione mezzi integrata

Possibilità di integrare fino a quattro trasduttori di aria compressa/vuoto. Inoltre, la trasmissione affidabile dei segnali è garantita da contatti a molla e pin ermetici appositamente concepiti.

### ► Materiali resistenti

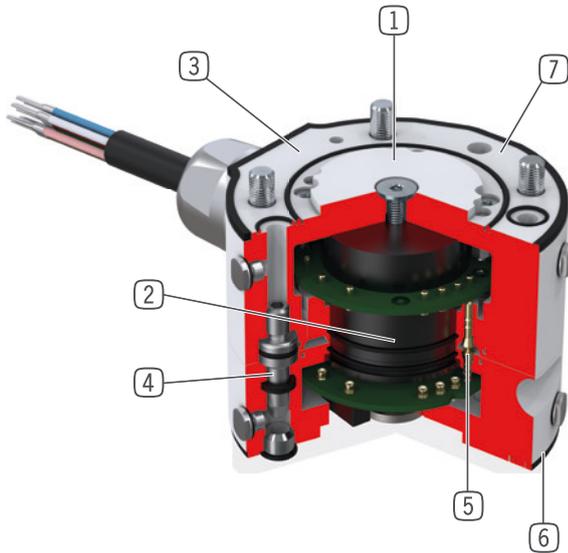
Il cambioutensile è stato progettato in conformità allo standard GMP (Good Manufacturing Practice) e alla norma ISO 14644 e utilizza solo materiali conformi alla FDA per garantire una riduzione delle emissioni di particolato. Superfici e materiali robusti garantiscono la resistenza a detergenti aggressivi come il perossido di idrogeno ( $H_2O_2$ ) e molti altri.



## ► CARATTERISTICHE DI SERIE

Dimensioni costruttive	Varianti	
	WMR20XX	F-00-A
IO-Link	●	●
I/O digitale	●	●
Materiali conformi ad FDA	●	●
Materiali resistenti ad $H_2O_2$	●	●
Protetto dalla corrosione	●	●
Certificazione per camera bianca	●	●
IP 68	●	●

## ► I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- 1 Certificazioni**
  - Concepito e fabbricato secondo lo standard GMP classe A
  - Materiali resistenti ad H<sub>2</sub>O<sub>2</sub>
  - Classe di camera bianca con certificazione TÜV
- 2 Azionamento**
  - Elettromagnete permanente (versione NC)
  - Tenuta sicura anche in caso di interruzione di corrente
- 3 Flangia robot**
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- 4 Passaggio aria integrato**
  - Passaggio aria / vuoto
  - Possibile azionamento senza tubi flessibili
- 5 Trasmissione di corrente e segnali integrata**
  - Contatti a molla a tenuta conformi ad FDA
  - Codifica parte mobile integrata
- 6 Parte mobile**
  - Per il montaggio lato utensile
  - Flangia a tenuta
- 7 Parte fissa**
  - Per il montaggio lato robot
  - Flangia a tenuta

## ► DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	Alimentazione elettrica [Numero di passaggi]
WMR2063	TK 63	4	10

## ► ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE

# CAMBIOUTENSILE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE WMR2063

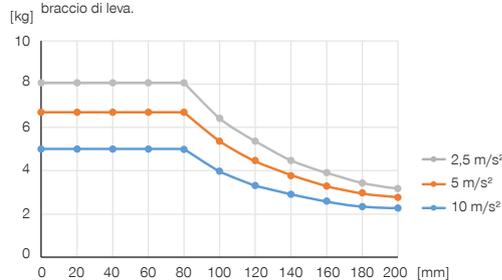
### ► SPECIFICHE PRODOTTO

IO-Link



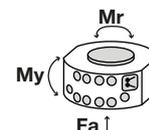
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul cambioutensile.



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

### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Copertura in plastica per le viti  
173835

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



CPNEU02498  
Collegamento lineare



CPNEU02497  
Collegamento angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



AWMR2063-00-A  
Deposito

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



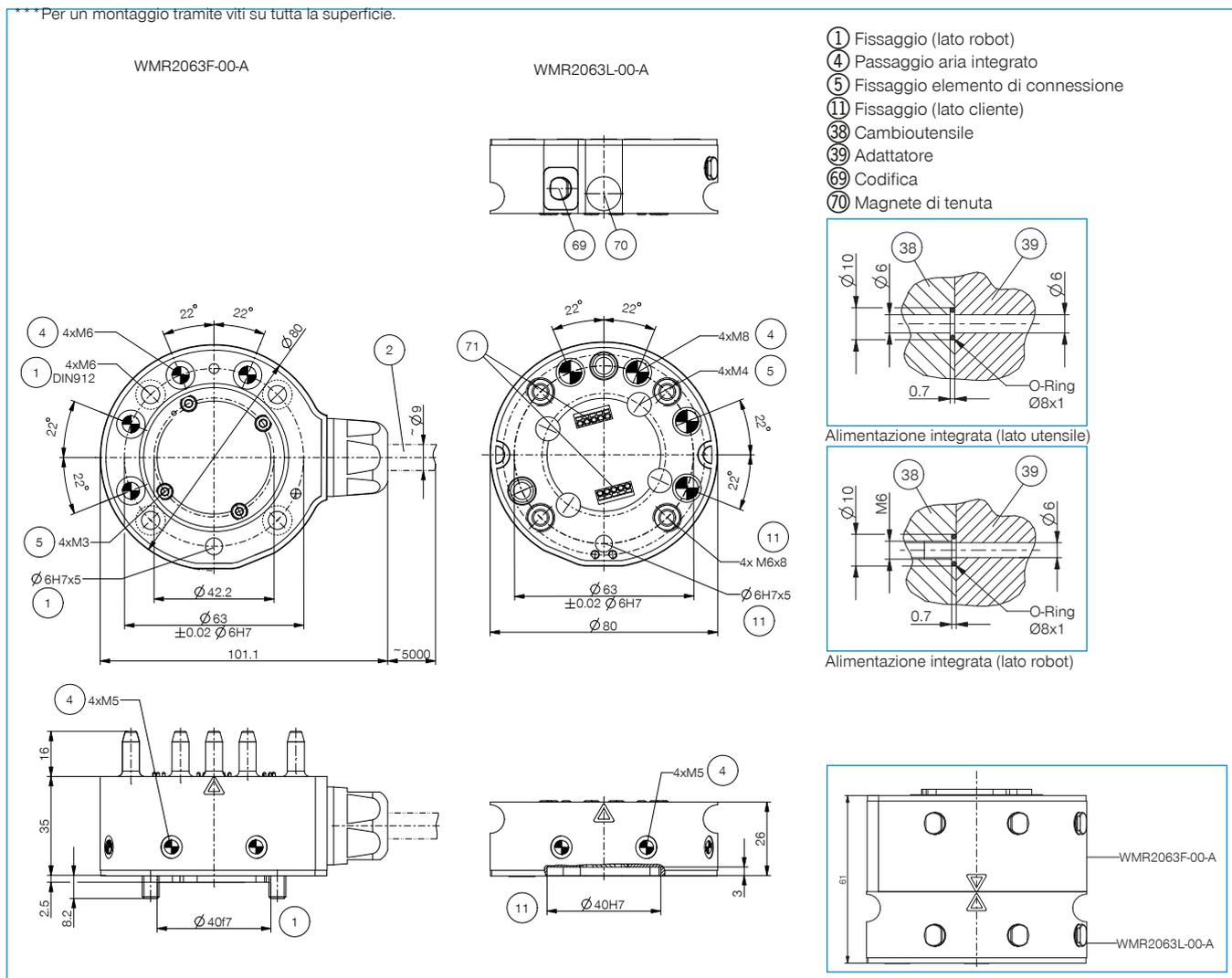
NJ5-E2SK  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	WMR2063F-00-A	WMR2063L-00-A
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Tipo di Azionamento	magnetico	magnetico
Tensione di esercizio [V] *	24	
Corrente nominale [A] *	1.5	
Durata di inserimento **	10% ED S3 5min	
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	4	4
Alimentazione elettrica [Numero di passaggi]	10	10
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	360	360
Tensione di esercizio elemento di connessione [V]	24	24
Corrente nominale elemento di connessione [A]	5	5
Trasmissione dati	Digital I/O, IO-Link	Digital I/O, IO-Link
Forza di tenuta [N]	265	
Forza di accoppiamento [N]	60	60
Forza di distacco [N]	120	120
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.1	0.1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.1	0.1
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60	5 ... +60
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	4.3	1.6
Camera bianca classe secondo DIN EN ISO 14644-1	2	2
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP68***	IP68***
Peso [kg]	0.5	0.21

\* Serve solo per lo sblocco.

\*\* Si riferisce all'elettromagnete permanente (per lo sblocco).

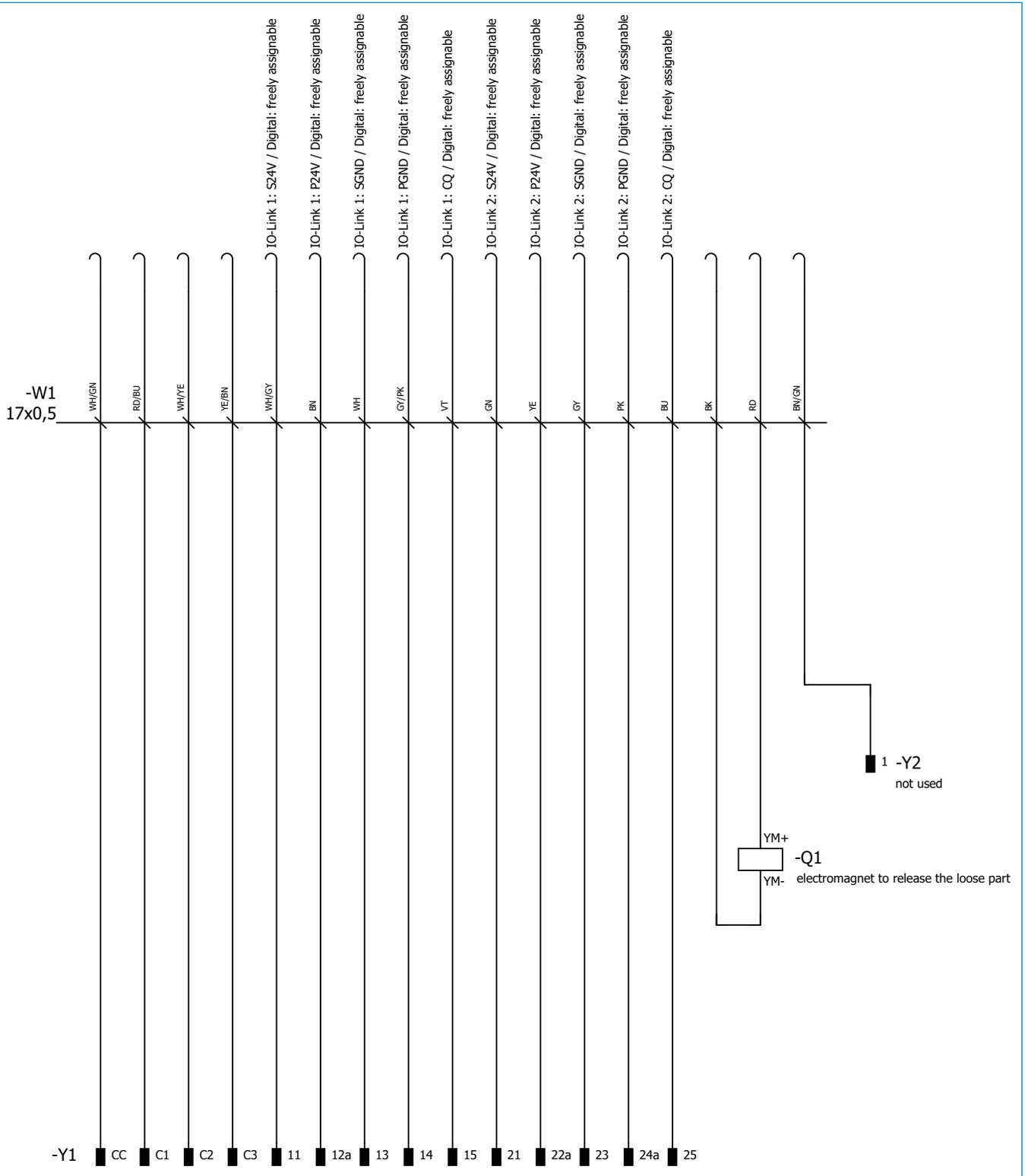
\*\*\* Per un montaggio tramite viti su tutta la superficie.



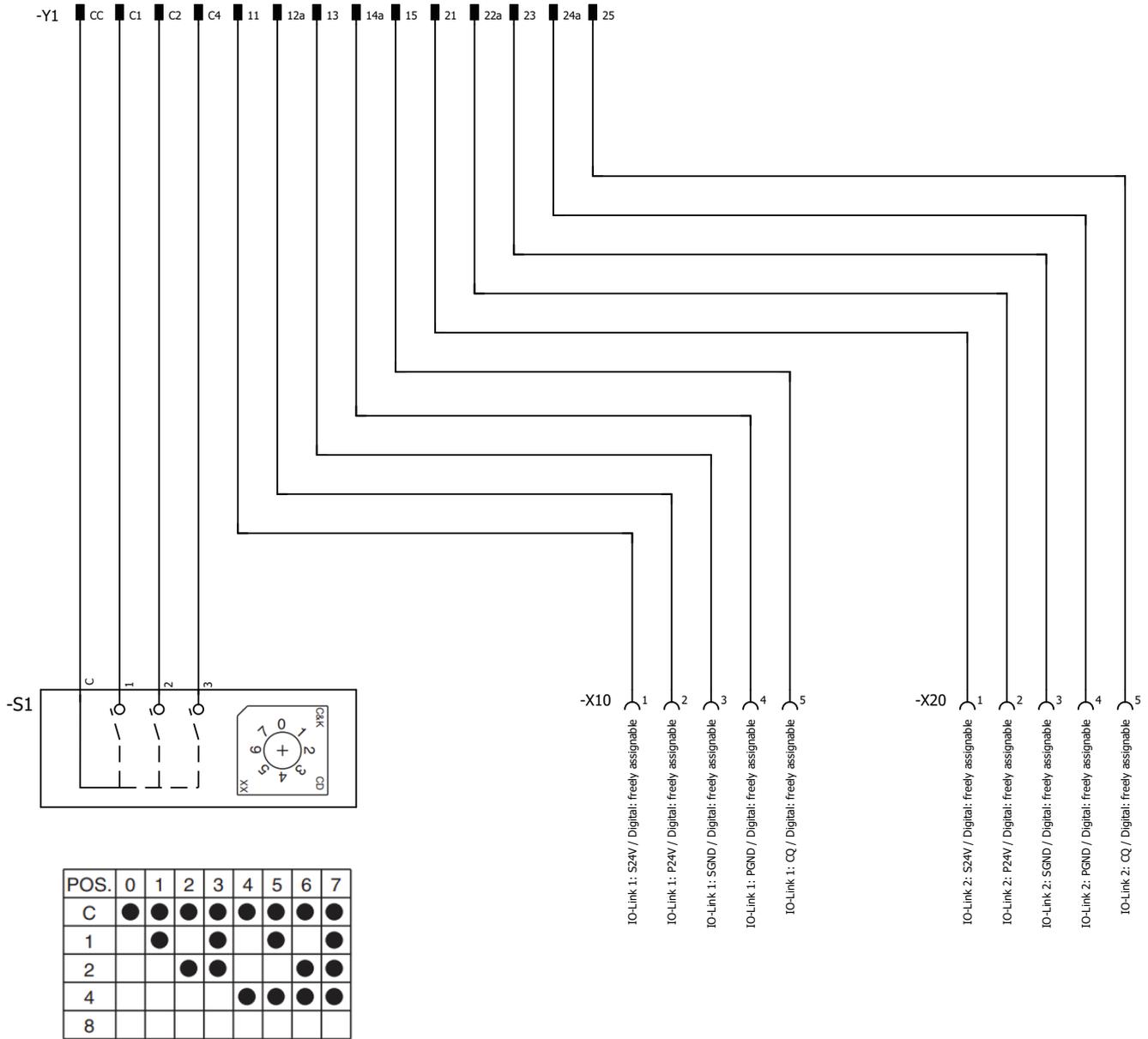
# SCHEMI DI CIRCUITO

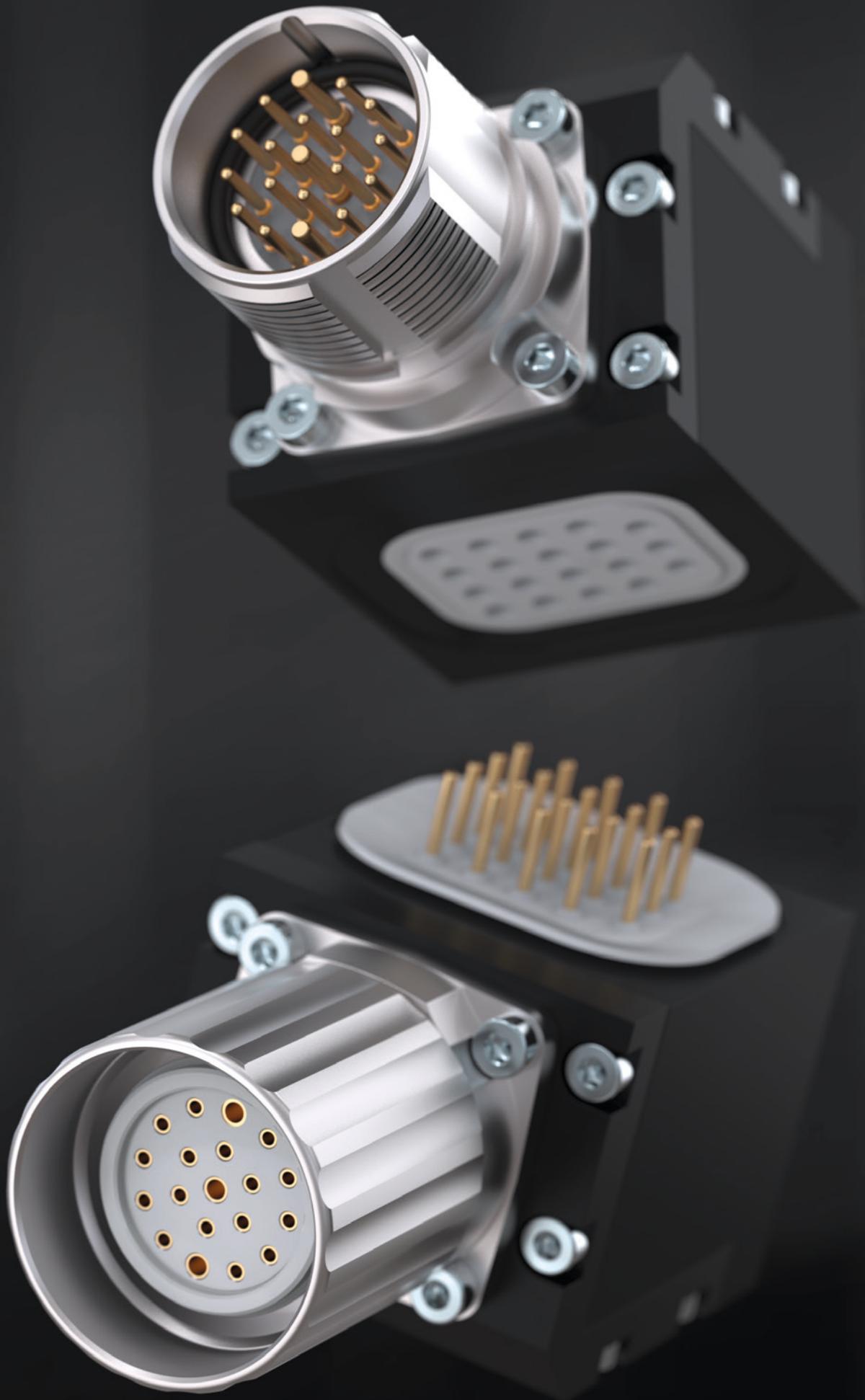
## WMR2063

### ► WMR2063F-00-A



▶ WMR2063L-00-A





# ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI



## 5 ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI

68 - 79



Elementi di connessione e accessori per cambiautensili

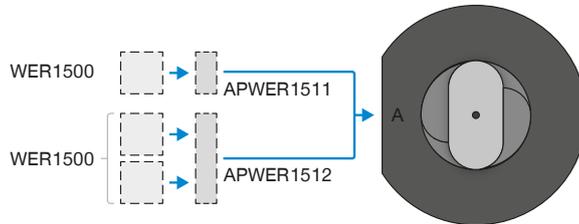
70

5

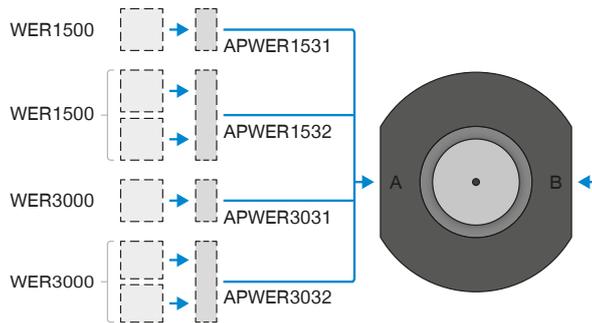
Elementi di connessione e accessori per cambiautensili

# ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI

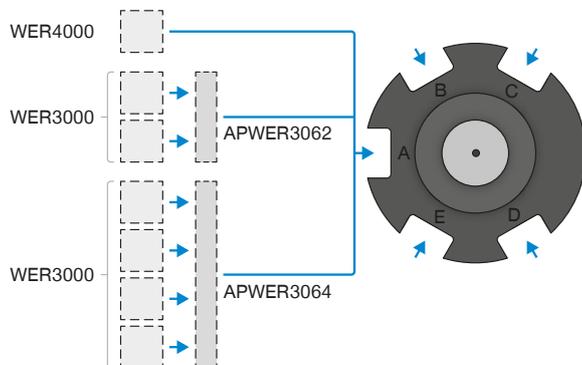
## ► SCHEMA DI CONNESSIONE HWR2031 / HWR2040 / HWR2050



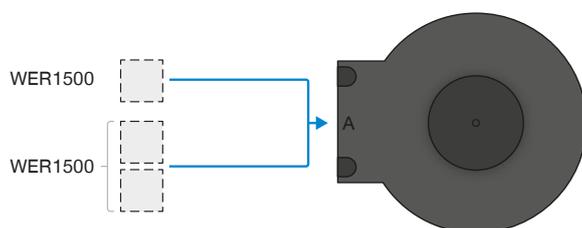
## ► SCHEMA DI CONNESSIONE HWR63 / HWR80



## ► SCHEMA DI CONNESSIONE WWR1160 / WWR1200



## ► SCHEMA DI CONNESSIONE FWR



Eccezione: WER1500FSI36-05-A e WER1500LSI36-05-A non possono essere utilizzati!

# ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI

## ► WER1500 – ELEMENTI DI CONNESSIONE

### ► Dati tecnici - Pneumatici

Numero d'ordine	WER1500FPL01-03-A	WER1500LPL01-03-A	WER1500FPL01-06-A	WER1500LPL01-06-A	WER1500FPL02-12-A	WER1500LPL02-12-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Quantità di passaggi pneumatici	1	1	2	2	2	2
Filettatura di collegamento	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Pressione di esercizio [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	500	500	500	500	150	150
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Dati tecnici - Corrente di segnale

Numero d'ordine	WER1500FSI04-00-A	WER1500LSI04-00-A	WER1500FSI08-00-A	WER1500LSI08-00-A	WER1500FSI12-00-A	WER1500LSI12-00-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	4	4	8	8	12	12
Tipo di collegamento	Contatti molleggiati					
Corrente nominale [A]	3	3	2	2	1.5	1.5
Tensione di esercizio [V]	60	60	30	30	30	30
Filettatura di collegamento	M8	M8	M12	M12	M12	M12
Modalità di connessione	Pin	Presca	Pin	Presca	Pin	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo					
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Numero d'ordine	WER1500FSI24-05-A	WER1500LSI24-05-A	WER1500FSI36-05-A	WER1500LSI36-05-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	24	24	36	36
Tipo di collegamento	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	3	3	3	3
Tensione di esercizio [V]	60	60	60	60
Filettatura di collegamento				
Modalità di connessione	confezionabile	confezionabile	confezionabile	confezionabile
Tipo di connessione	Estremità del cavo libera			
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40

### ► Dati tecnici - Corrente di segnale con collegamento del sensore sul lato dell'utensile

Numero d'ordine	WER1500LSI04-15-A
Adatto per	Parte mobile
Numero contatti	2x4
Tipo di collegamento	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	3
Tensione di esercizio [V]	60
Filettatura di collegamento	M8
Modalità di connessione	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54

### ► Dati tecnici - Corrente di segnale con collegamento diretto a UR

Numero d'ordine	WER1500FSI08-10-A	WER1500LSI08-10-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	8	8
Tipo di collegamento	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	1.5	1.5
Tensione di esercizio [V]	30	30
Filettatura di collegamento	M8	M8
Modalità di connessione	Presca	Pin
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54

► **Dati tecnici - Spina a caldo**

Numero d'ordine	WER1500FSI04-19-A	WER1500LSI04-19-A	WER1500FSI08-19-A	WER1500LSI08-19-A
Adatto per	Parte fissa	Parte fissa	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	4	4	8	8
Tipo di collegamento	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	2	2	2	2
Tensione di esercizio [V]	30	30	30	30
Filettatura di collegamento	M8	M8	M8	M8
Modalità di connessione	Pin	Presca	Presca	Pin
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► **Dati tecnici - Comunicazione**

Numero d'ordine	WER1500FIL01-00-A	WER1500LIL01-00-A	WER1500FIL01-19-A	WER1500LIL01-19-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Trasmissione dati	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Tipo di collegamento	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Filettatura di collegamento	M12	M12	M12	M12
Modalità di connessione	Pin	Presca	Pin	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► **Dati tecnici - Protezione per la parte fissa**

Numero d'ordine	WER1500LLN00-00-A	WER1500LLN00-19-A
Adatto per	Parte mobile	Parte mobile
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54

► **WER1500 – PIASTRE DI ADATTAMENTO**► **Dati tecnici**

Numero d'ordine	APWER1511F	APWER1511L	APWER1512F	APWER1512L
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Lato del collegamento 1	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050
Lato del collegamento 2	WER1500	WER1500	WER1500	WER1500
Numero di elementi di connessione	1	1	2	2
Peso [kg]	0.006	0.006	0.013	0.012

Numero d'ordine	APWER1531	APWER1532
Adatto per	Parte fissa / parte mobile	Parte fissa / parte mobile
Lato del collegamento 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Lato del collegamento 2	WER1500	WER1500
Numero di elementi di connessione	1	2
Peso [kg]	0.01	0.035

# ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI

## ► WER1500 – CAVO ADATTO PER PARTE FISSA

Numero d'ordine	► Dati tecnici			
	KAG500B4	CSTE01757	KAW500B4	CSTE01758
Numero contatti	4	8	4	8
Filettatura di collegamento	M8	M8	M8	M8
Modalità di connessione	Presa	Perno / fine del cavo	Presa	Perno / fine del cavo
Versione	Diritta	Diritta	Angolare	Angolare
Lunghezza del cavo [m]	5	5	5	5
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Numero d'ordine	► Dati tecnici				
	KAG500IL	CSTE01751	CSTE01752	CSTE01753	CSTE01754
Numero contatti	5	8	12	8	12
Filettatura di collegamento	M12-M12	M12	M12	M12	M12
Modalità di connessione	Perno / presa	Presa / fine del cavo			
Versione	Lineare/lineare	Diritta	Diritta	Angolare	Angolare
Lunghezza del cavo [m]	5	5	5	5	5
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER1500 – CAVO ADATTO PER PARTE MOBILE

Numero d'ordine	► Dati tecnici			
	CSTE01745	CSTE01755	CSTE01748	CSTE01756
Numero contatti	4	8	4	8
Filettatura di collegamento	M8	M8	M8	M8
Modalità di connessione	Perno / fine del cavo	Presa / fine del cavo	Perno / fine del cavo	Presa / fine del cavo
Versione	Diritta	Diritta	Angolare	Angolare
Lunghezza del cavo [m]	2	2	2	2
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Numero d'ordine	► Dati tecnici				
	CSTE01746	CSTE01747	KAG500IL	CSTE01749	CSTE01750
Numero contatti	8	12	5	8	12
Filettatura di collegamento	M12	M12	M12-M12	M12	M12
Modalità di connessione	Perno / fine del cavo	Perno / fine del cavo	Perno / presa	Perno / fine del cavo	Perno / fine del cavo
Versione	Diritta	Diritta	Lineare/lineare	Angolare	Angolare
Lunghezza del cavo [m]	2	2	5	2	2
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER1500 – CONNETTORE ROTONDO ADATTO PER PARTE FISSA

Numero d'ordine	► Dati tecnici			
	B8-G-4	CSTE01048	B8-W-4	CSTE01765
Numero contatti	4	8	4	8
Filettatura di collegamento	M8	M12	M8	M12
Modalità di connessione	Presa	Presa	Collegamento con saldatura	Presa
Versione	Diritta	Diritta	Angolare	Angolare
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER1500 – CONNETTORE ROTONDO ADATTO PER PARTE MOBILE

Numero d'ordine	► Dati tecnici			
	S8-G-4	S12-G-8	S8-W-4	S12-W-8
Numero contatti	4	8	4	8
Filettatura di collegamento	M8	M12	M8	M12
Modalità di connessione	Morsetto a perforazione d'isolante	Morsetto a perforazione d'isolante	Collegamento con saldatura	Collegamento morsetto e vite
Versione	Diritta	Diritta	Angolare	Angolare
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER3000 – ELEMENTI DI CONNESSIONE

### ► Dati tecnici - Pneumatici

Numero d'ordine	WER3000FPL01-04	WER3000LPL01-04	WER3000FPL02-03	WER3000LPL02-03	WER3000FPL04-06-A	WER3000LPL04-06-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Quantità di passaggi pneumatici	1	1	2	2	4	4
Filettatura di collegamento	G3/8"	G3/8"	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"
Pressione di esercizio [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	1100	1100	750	750	270	270
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Dati tecnici - Corrente di carico

Numero d'ordine	WER3000FLA01-00-A	WER3000LLA01-00-A	WER3000FLA06-00	WER3000LLA06-00	WER3000FLA08-00	WER3000LLA08-00
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	1	1	5+PE	5+PE	(3+PE) / 4	(3+PE) / 4
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore	Connettore	Connettore	Connettore	Connettore
Corrente nominale [A]	140	140	15	15	15/6	15/6
Tensione di esercizio [V]	58	58	630	630	630/125	630/125
Filettatura di collegamento	M8	M8	M23	M23	M23	M23
Modalità di connessione	Pin	Pin	Pin	Presa	Pin	Presa
Tipo di connessione	Capocorda	Capocorda	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529			IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Dati tecnici - Corrente di segnale

Numero d'ordine	WER3000FSI08-18-A	WER3000LSI08-18-A	WER3000FSI12-00	WER3000LSI12-00	WER3000FSI12-09-A	WER3000LSI12-09-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	8+2	8+2	12	12	12	12
Tipo di collegamento	senza contatto	senza contatto	Connettore	Connettore	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	0.2	0.2	6	6	3	3
Tensione di esercizio [V]	24	24	150	150	60	60
Filettatura di collegamento	M12	M12	M23	M23	M23	M23
Modalità di connessione	Pin	Presa	Pin	Presa	Pin	Presa
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo				
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54

Numero d'ordine	WER3000FSI19-00	WER3000LSI19-00	WER3000FSI19-09-A	WER3000LSI19-09-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	19	19	19	19
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	6	6	3	3
Tensione di esercizio [V]	63	63	60	60
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23
Modalità di connessione	Pin	Presa	Pin	Presa
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

# ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI

5

Cambioutensile / manuali / Accessori per robotica

## ► Dati tecnici - Corrente di segnale con schermatura

Numero d'ordine	WER3000FSI11-20-A	WER3000LSI11-20-A	WER3000FSI11-21-A	WER3000LSI11-21-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	11+1	11+1	11+1	11+1
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	6	6	3	3
Tensione di esercizio [V]	150	150	60	60
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23
Modalità di connessione	Pin	Presca	Pin	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Numero d'ordine	WER3000FSI18-20-A	WER3000LSI18-20-A	WER3000FSI18-21-A	WER3000LSI18-21-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	18+1	18+1	18+1	18+1
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	6	6	3	3
Tensione di esercizio [V]	63	63	60	60
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23
Modalità di connessione	Pin	Presca	Pin	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

## ► Dati tecnici - Corrente di segnale e opzioni di connessione per i sensori del WWR / Codifica degli utensili

Numero d'ordine	WER3000LSI13-11-A	WER3000LSI13-26-A	WER3000FSI14-01-A	WER3000FSI14-02-A	WER3000FSI14-16-A	WER3000FSI14-17-A
Adatto per	Parte mobile	Parte mobile	Parte fissa	Parte fissa	Parte fissa	Parte fissa
Numero contatti	13+6	13+6	14+5 sensori	14+5 sensori	14+5 sensori	14+5 sensori
Tipo di collegamento	Connettore	Contatti molleggiati	Connettore	Connettore	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	6	3	6	6	3	3
Tensione di esercizio [V]	63	60	63	63	60	60
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23	M23	M23
Modalità di connessione	Presca	Presca	Pin	Pin	Pin	Pin
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Collegamento sensori			sinistra	destra	sinistra	destra
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

## ► Dati tecnici - Corrente di segnale con collegamento del sensore sul lato dell'utensile

Numero d'ordine	WER3000LSI04-14-A	WER3000LSI04-15-A	WER3000LSI08-14-A	WER3000LSI08-15-A
Adatto per	Parte mobile	Parte mobile	Parte mobile	Parte mobile
Numero contatti	4x3	4x3	4x4	4x4
Tipo di collegamento	Connettore	Contatti molleggiati	Connettore	Contatti molleggiati
Corrente nominale [A]	3	3	3	3
Tensione di esercizio [V]	60	60	60	60
Filettatura di collegamento	M8	M8	M8	M8
Modalità di connessione	Presca	Presca	Presca	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

## ► Dati tecnici - Saldatura a ultrasuoni

Numero d'ordine	WER3000FLA01-27-A	WER3000LLA01-27-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	1	1
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore
Corrente nominale [A]	6	6
Tensione di esercizio [V]	2000	2000
Filettatura di collegamento		
Modalità di connessione	Pin	Pin
Tipo di connessione	BNC High Voltage	BNC High Voltage
Grado di protezione secondo IEC 60529		

Numero d'ordine	► Dati tecnici - Comunicazione					
	WER3000FIL01-00	WER3000LIL01-00	WER3000FIL01-09-A	WER3000LIL01-09-A	WER3000FIL01-18-A	WER3000LIL01-18-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Trasmissione dati	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati	senza contatto	senza contatto
Filettatura di collegamento	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Modalità di connessione	Pin	Presca	Pin	Presca	Pin	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67

Numero d'ordine	► Dati tecnici - Idraulici					
	WER3000FPB01-00	WER3000LPB01-00	WER3000FPN01-00	WER3000LPN01-00	WER3000FPN01-09-A	WER3000LPN01-09-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Velocità di trasmissione [Mbit/s]	12	12	100	100	100	100
Trasmissione dati	Profibus	Profibus	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore	Connettore	Connettore	Contatti molleggiati	Contatti molleggiati
Filettatura di collegamento	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Modalità di connessione	Pin	Presca	Presca	Presca	Presca	Presca
Tipo di connessione	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo	Connettore rotondo
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Numero d'ordine	► Dati tecnici - Proteziona per la parte fissa	
	WER3000FFL01-03-A	WER3000LFL01-03-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile
Quantità di passaggi pneumatici	1	1
Filettatura di collegamento	G1/4"	G1/4"
Pressione di esercizio mass. [bar]	150	150
Portata massima per ogni passaggio [l/min]	12	12
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54

Numero d'ordine	► Dati tecnici - Proteziona per la parte fissa	
	WER3000LLN00-00-A	
Adatto per	Parte mobile	
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	

## ► WER3000 – PIASTRE DI ADATTAMENTO

Numero d'ordine	► Dati tecnici			
	APWER3031F	APWER3031L	APWER3032F	APWER3032L
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Lato del collegamento 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Lato del collegamento 2	WER3000	WER3000	WER3000	WER3000
Numero di elementi di connessione	1	1	2	2
Peso [kg]	0.054	0.055	0.09	0.091

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	APWER3062	APWER3064
Adatto per	Parte fissa / parte mobile	Parte fissa / parte mobile
Lato del collegamento 1	WWR1160 / WWR1200	WWR1160 / WWR1200
Lato del collegamento 2	WER3000	WER3000
Numero di elementi di connessione	2	4
Peso [kg]	0.15	0.42

# ELEMENTI DI CONNESSIONE E ACCESSORI PER CAMBIAUTENSILI

## ► WER3000 – CAVO ADATTO PER PARTE FISSA

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>KAG500IL</b>
Numero contatti	5
Filettatura di collegamento	M12-M12
Modalità di connessione	Perno / presa
Versione	Lineare/lineare
Lunghezza del cavo [m]	5
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67

## ► WER3000 – CAVO ADATTO PER PARTE MOBILE

► Dati tecnici			
Numero d'ordine	CSTE01745	KAG500IL	CSTE01748
Numero contatti	4	5	4
Filettatura di collegamento	M8	M12-M12	M8
Modalità di connessione	Perno / fine del cavo	Perno / presa	Perno / fine del cavo
Versione	Diritta	Lineare/lineare	Angolare
Lunghezza del cavo [m]	2	5	2
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67

## ► WER3000 – CONNETTORE ROTONDO ADATTO PER PARTE FISSA

► Dati tecnici						
Numero d'ordine	RSTVLM23G06B-B	RSTVLM23W06B-B	RSTVLM23G08B-B	RSTVLM23W08B-B		
Numero contatti	6	6	8	8		
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23		
Modalità di connessione	Presa	Presa	Presa	Presa		
Versione	Diritta	Angolare	Diritta	Angolare		
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67		

Numero d'ordine	RSTVSM23G12B-B	RSTVSM23W12B-B	RSTVSM23G19B-B	RSTVSM23W19B-B	CSTE01156	CSTE01157
Numero contatti	12	12	19	19	4	4
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Modalità di connessione	Presa	Presa	Presa	Presa	Pin	Pin
Versione	Diritta	Angolare	Diritta	Angolare	Diritta	Angolare
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER3000 – CONNETTORE ROTONDO ADATTO PER PARTE MOBILE

► Dati tecnici						
Numero d'ordine	RSTVLM23G06S-B	RSTVLM23W06S-B	RSTVLM23G08S-B	RSTVLM23W08S-B		
Numero contatti	6	6	8	8		
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23		
Modalità di connessione	Pin	Pin	Pin	Pin		
Versione	Diritta	Angolare	Diritta	Angolare		
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67		

Numero d'ordine	RSTVSM23G12S-B	RSTVSM23W12S-B	RSTVSM23G19S-B	RSTVSM23W19S-B	CSTE01156	CSTE01157
Numero contatti	12	12	19	19	4	4
Filettatura di collegamento	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Modalità di connessione	Pin	Pin	Pin	Pin	Pin	Pin
Versione	Diritta	Angolare	Diritta	Angolare	Diritta	Angolare
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

## ► WER4000 – ELEMENTI DI CONNESSIONE

### ► Dati tecnici - Pneumatici

Numero d'ordine	WER4000FPL06-06-A	WER4000LPL06-06-A	WER4000FPL15-12-A	WER4000LPL15-12-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Quantità di passaggi pneumatici	6	6	15	15
Filettatura di collegamento	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Pressione di esercizio [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	500	500	150	150
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

### ► Dati tecnici - Corrente di carico

Numero d'ordine	WER4000FLA03-05-A	WER4000LLA03-05-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile
Numero contatti	3	3
Tipo di collegamento	Connettore	Connettore
Corrente nominale [A]	150	150
Tensione di esercizio [V]	630	630
Filettatura di collegamento		
Modalità di connessione	confezionabile	confezionabile
Tipo di connessione	Estremità del cavo libera	Estremità del cavo libera
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP65	IP65

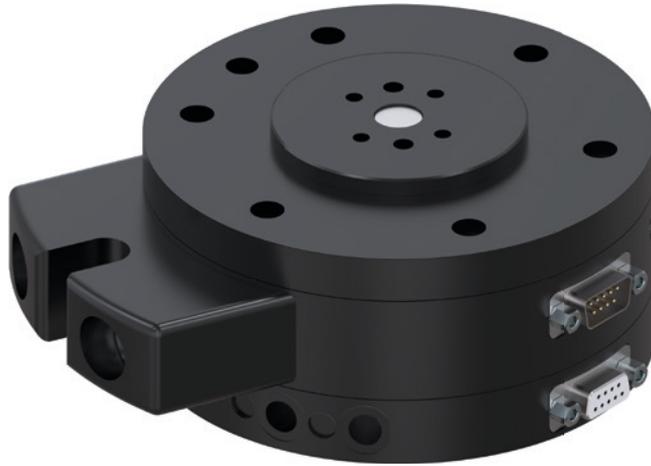
### ► Dati tecnici - Idraulici

Numero d'ordine	WER4000FFL01-13-A	WER4000LFL01-13-A	WER4000FFL02-13-A	WER4000LFL02-13-A	WER4000FFL04-13-A	WER4000LFL04-13-A
Adatto per	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile	Parte fissa	Parte mobile
Quantità di passaggi pneumatici	1	1	2	2	4	4
Filettatura di collegamento	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"
Pressione di esercizio mass. [bar]	250	250	250	250	250	250
Portata massima per ogni passaggio [l/min]	25	25	25	25	25	25
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



# DISTRIBUTORI ROTANTI

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



6

Le serie nella panoramica / Distributori rotanti

6	DISTRIBUTORI ROTANTI	80 - 101
	Serie DVR	82
	Serie DVR1000	100

# DISTRIBUTORI ROTANTI

## SERIE DVR

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► **Trasmissione compatta**

Con questo distributore di energia pneumatica ed elettrica, non ci si deve più preoccupare di rotture cavi e profili d'interferenza non definiti nelle linee di alimentazione

#### ► **Struttura piatta**

Questa struttura riduce al minimo il carico dei momenti per il vostro robot e consente di scegliere dimensioni più piccole e meno costose

#### ► **Contatti in oro**

Vi si consente flessibilità nella trasmissione, perché, partendo dalle correnti a basso flusso fino a 250 Volt e 6 Ampere, potete trasmettere tutto con un processo sicuro

### ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



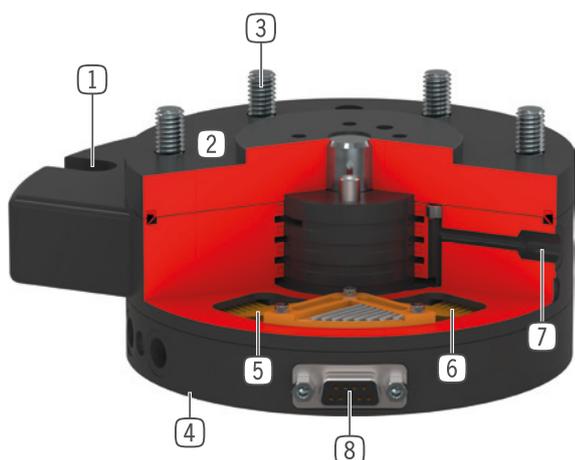
#### ► **I nostri prodotti amano le sfide!**

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## ► I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Supporto di fissaggio (antitorsione)**
  - sostiene il distributore durante il movimento di rotazione
- ② **Carcassa robusta e leggera**
  - Lega di alluminio anodizzata a spessore
  - acciaio nitrurato
- ③ **Flangia robot**
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ④ **Attacco aria diretto**
  - sulla serie WWR
- ⑤ **Sistema molleggiato**
  - a doppio strato, a partire da DVR63
- ⑥ **Anello a frizione**
  - rivestimento in oro indurito
  - può trasmettere corrente a basso flusso
- ⑦ **Fino a 8 passaggi pneumatici integrati**
  - per alimentazione dell'aria integrata
  - il gruppo dei cavi non è coinvolto nella rotazione
- ⑧ **Alimentazione elettrica fino a 12 poli**
  - per trasmissione segnali senza cavi
  - senza cavi elettrici soggetti a torsioni

## ► DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Alimentazione pneumatica	Alimentazione elettrica
		[Numero di passaggi]	
DVR40	TK 40	4	a 4 poli
DVR50	TK 50	4	a 4 poli
DVR63	TK 63	6	a 6 poli
DVR80	TK 80	6	a 6 poli
DVR100	TK 100	4 / 8	a 8 poli
DVR125	TK 125	4 / 8	a 12 poli
DVR160	TK 160	4 / 8	a 12 poli

## ► ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# DISTRIBUTORI ROTANTI

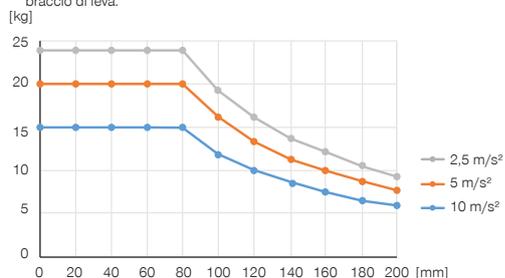
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR40

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



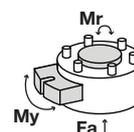
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060129



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0025100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500S4**  
Connettori a spina Lineare Cavi 5 m - Spine M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

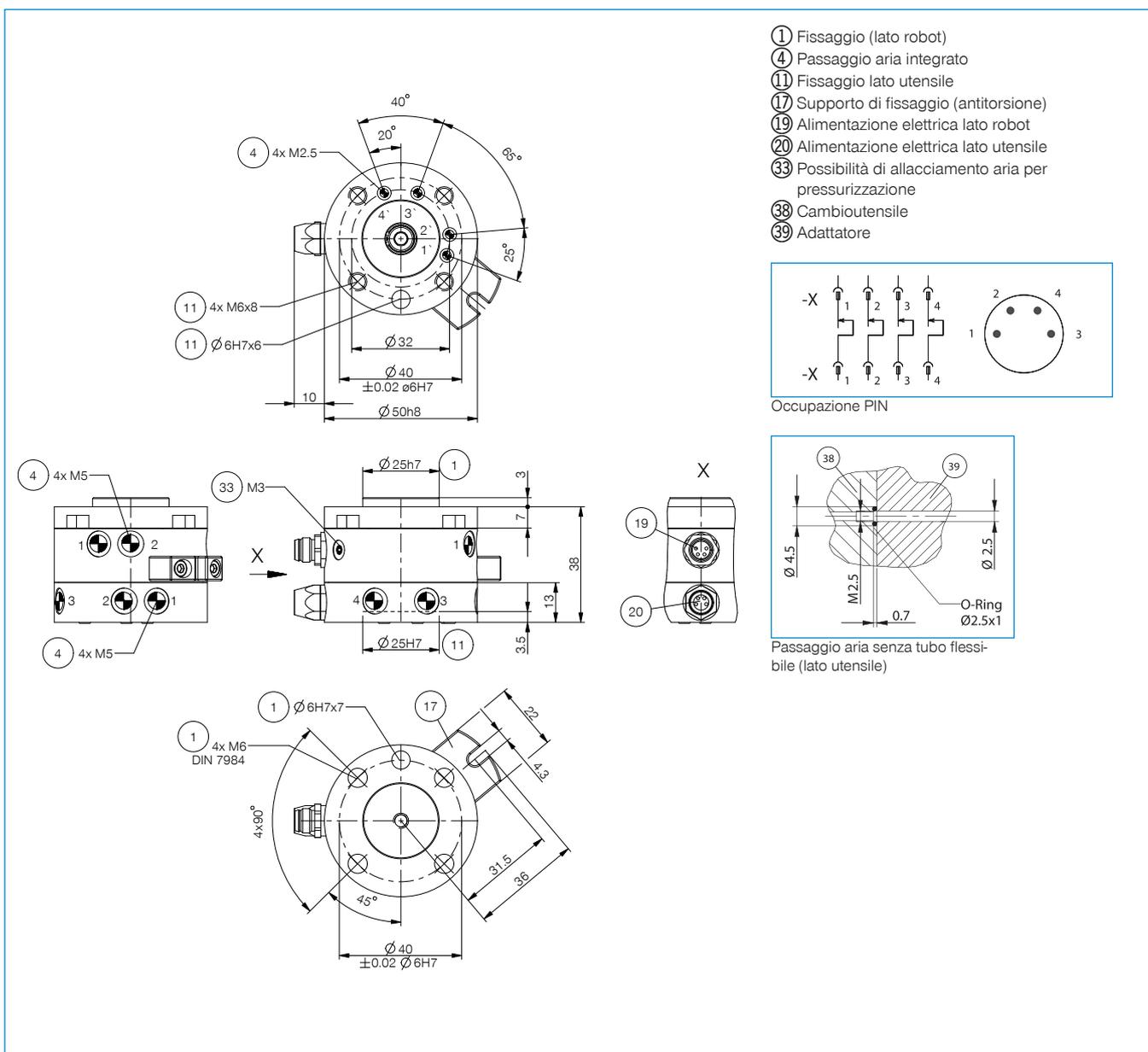


**KAW500S4**  
Connettori a spina Angolare Cavi 5 m - Presa M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>DVR40I4</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]*	4
Alimentazione elettrica	a 4 poli
Intensità di corrente mass. [A]	3
Tensione mass. [V]	24
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Numero di giri massimo	120
Numero di giri massimo [°/s]	720
Rotondità +/- [mm]	0.02
Planarità +/- [mm]	0.02
Coppia continua [Nm]	1
Coppia di allentamento [Nm]	1.5
Pressione di esercizio mass. [bar]	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	0.7
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.39

\*Vuoto possibile



# DISTRIBUTORI ROTANTI

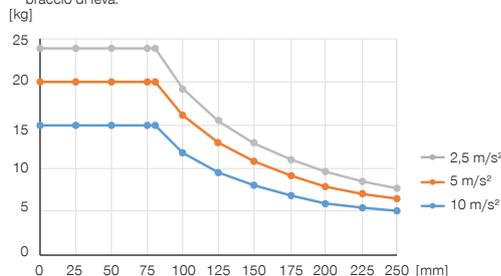
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR50

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



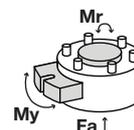
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060129



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0025100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500S4**  
Connettori a spina Lineare Cavi 5 m - Spine M8



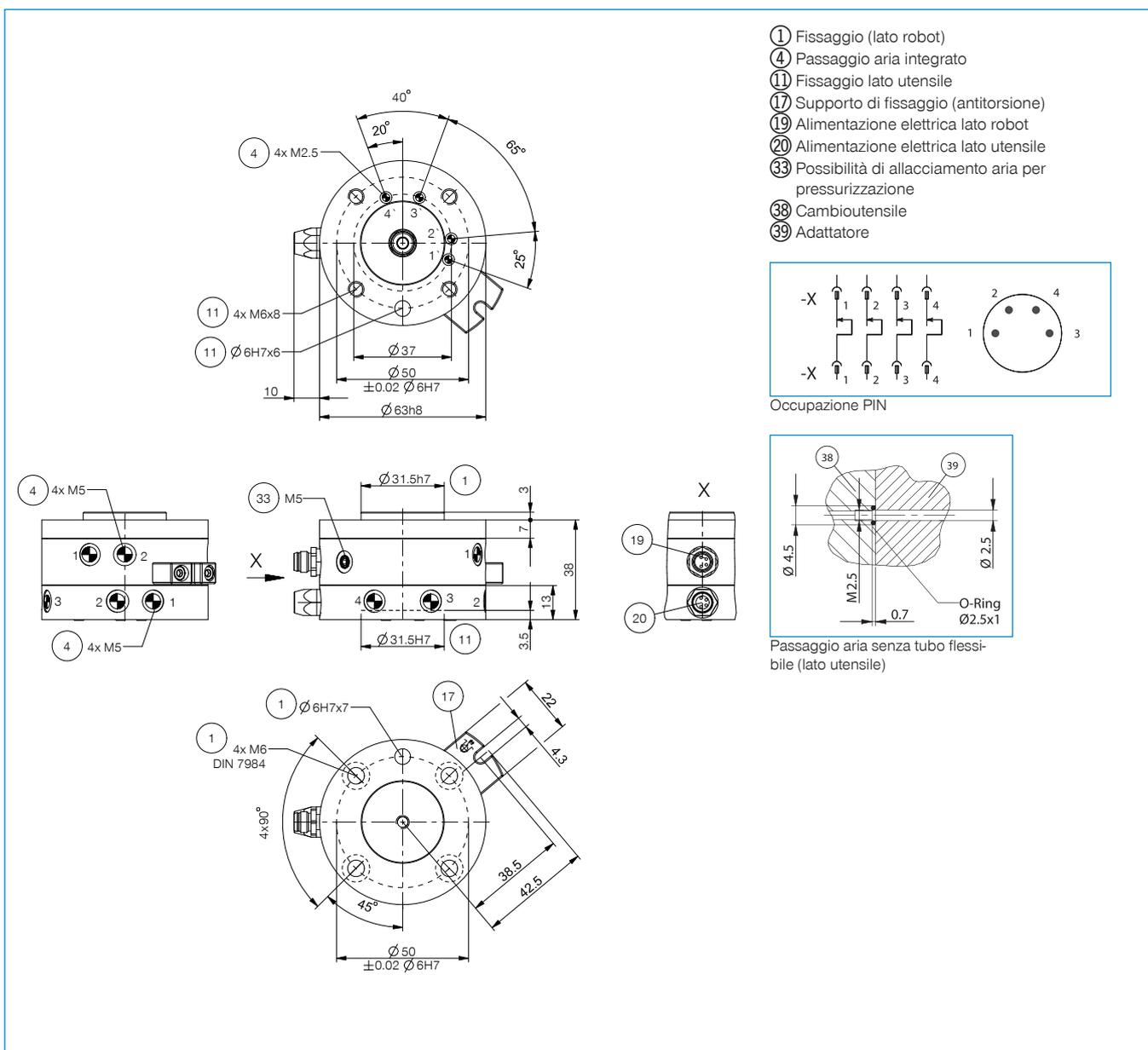
**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



**KAW500S4**  
Connettori a spina Angolare Cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>DVR50I4</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]*	4
Alimentazione elettrica	a 4 poli
Intensità di corrente mass. [A]	3
Tensione mass. [V]	24
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Numero di giri massimo	120
Numero di giri massimo [°/s]	720
Rotondità +/- [mm]	0.02
Planarità +/- [mm]	0.02
Coppia continua [Nm]	1
Coppia di allentamento [Nm]	1.5
Pressione di esercizio mass. [bar]	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	8.1
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.62

\*Vuoto possibile



# DISTRIBUTORI ROTANTI

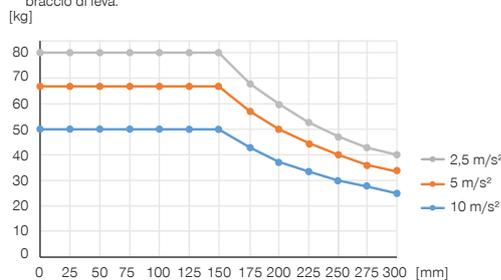
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR63

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



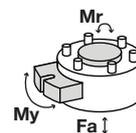
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060129



6 [pezzi]  
O-Ring  
COR0030100

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



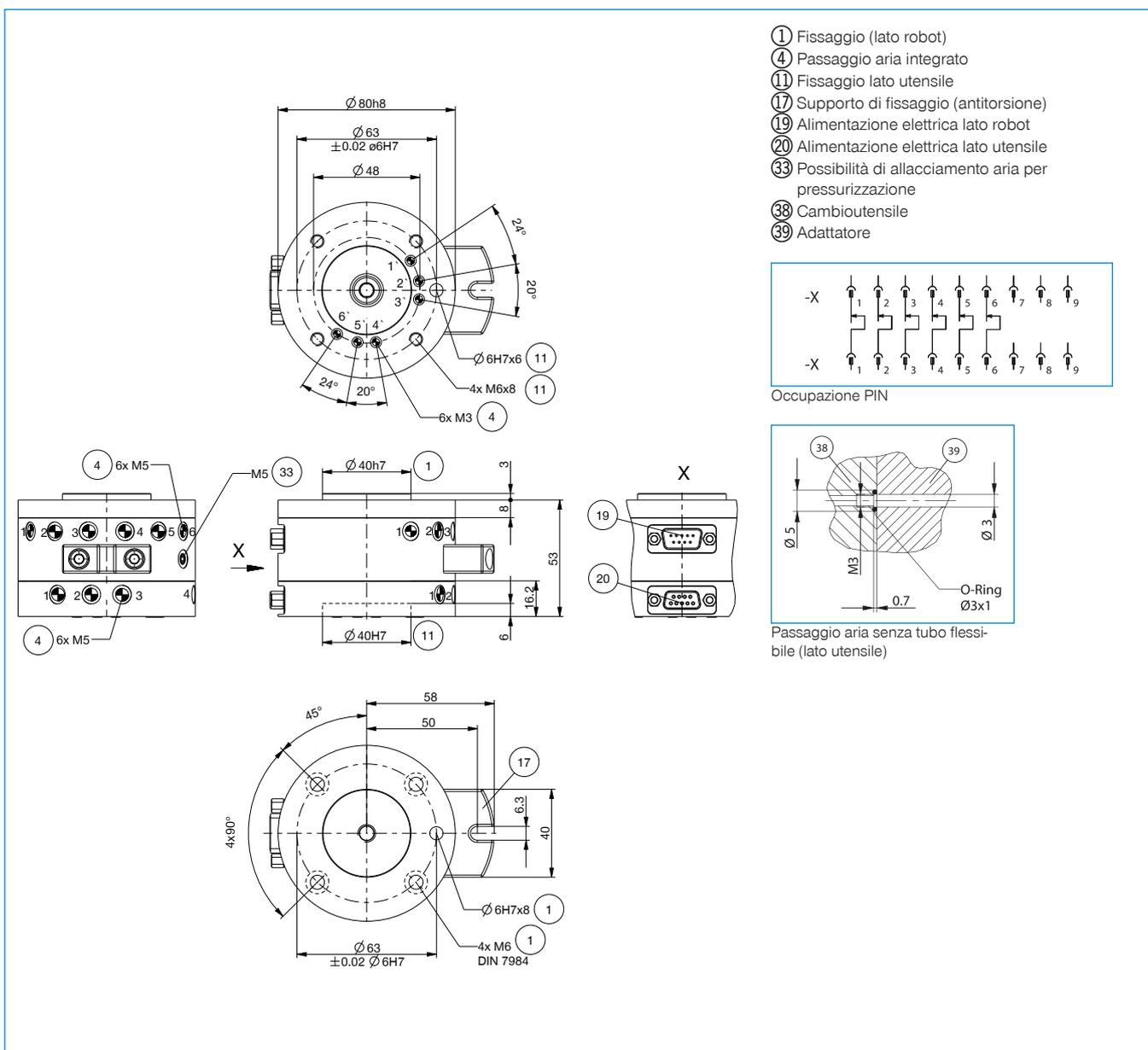
#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>DVR6316</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]*	6
Alimentazione elettrica	a 6 poli
Intensità di corrente mass. [A]	6
Tensione mass. [V]	250
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Numero di giri massimo	120
Numero di giri massimo [°/s]	720
Rotondità +/- [mm]	0.03
Planarità +/- [mm]	0.03
Coppia continua [Nm]	2
Coppia di allentamento [Nm]	3
Pressione di esercizio mass. [bar]	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	10.5
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP64
Peso [kg]	1.3

\*Vuoto possibile



# DISTRIBUTORI ROTANTI

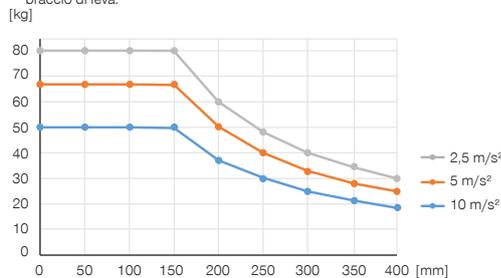
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR80

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



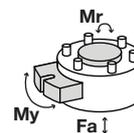
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984080169**



6 [pezzi]  
O-Ring  
**COR0030100**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



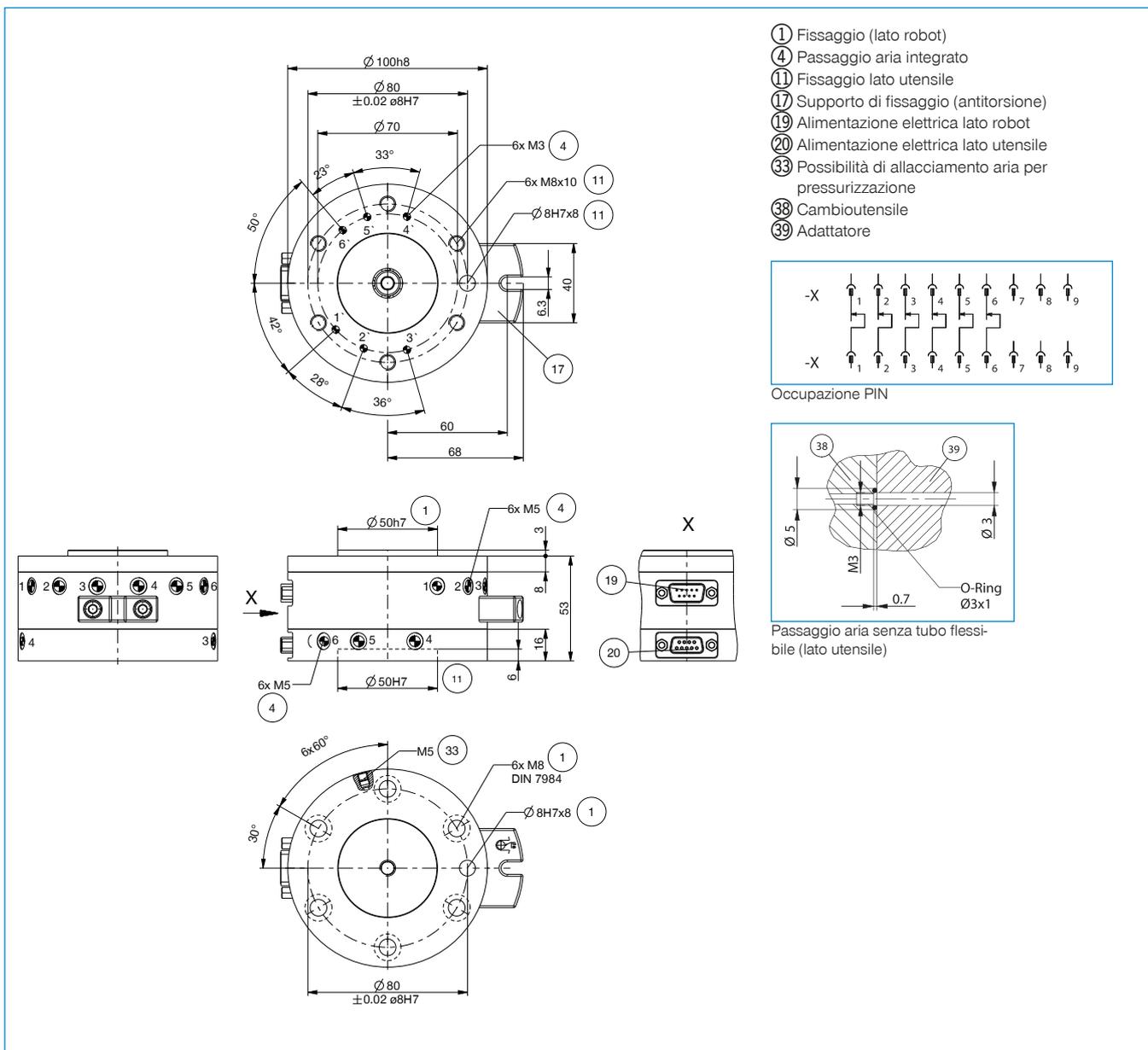
#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>DVR8016</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]*	6
Alimentazione elettrica	a 6 poli
Intensità di corrente mass. [A]	6
Tensione mass. [V]	250
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	22
Numero di giri massimo	120
Numero di giri massimo [°/s]	720
Rotondità +/- [mm]	0.03
Planarità +/- [mm]	0.03
Coppia continua [Nm]	2
Coppia di allentamento [Nm]	3
Pressione di esercizio mass. [bar]	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	27
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP64
Peso [kg]	2

\*Vuoto possibile



# DISTRIBUTORI ROTANTI

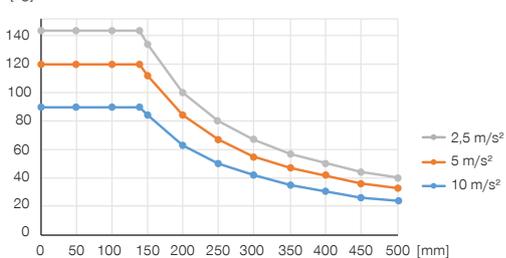
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR100

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



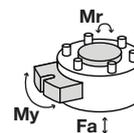
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C0912080169



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0070150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



GV1-8X8  
Foro filettato lineare



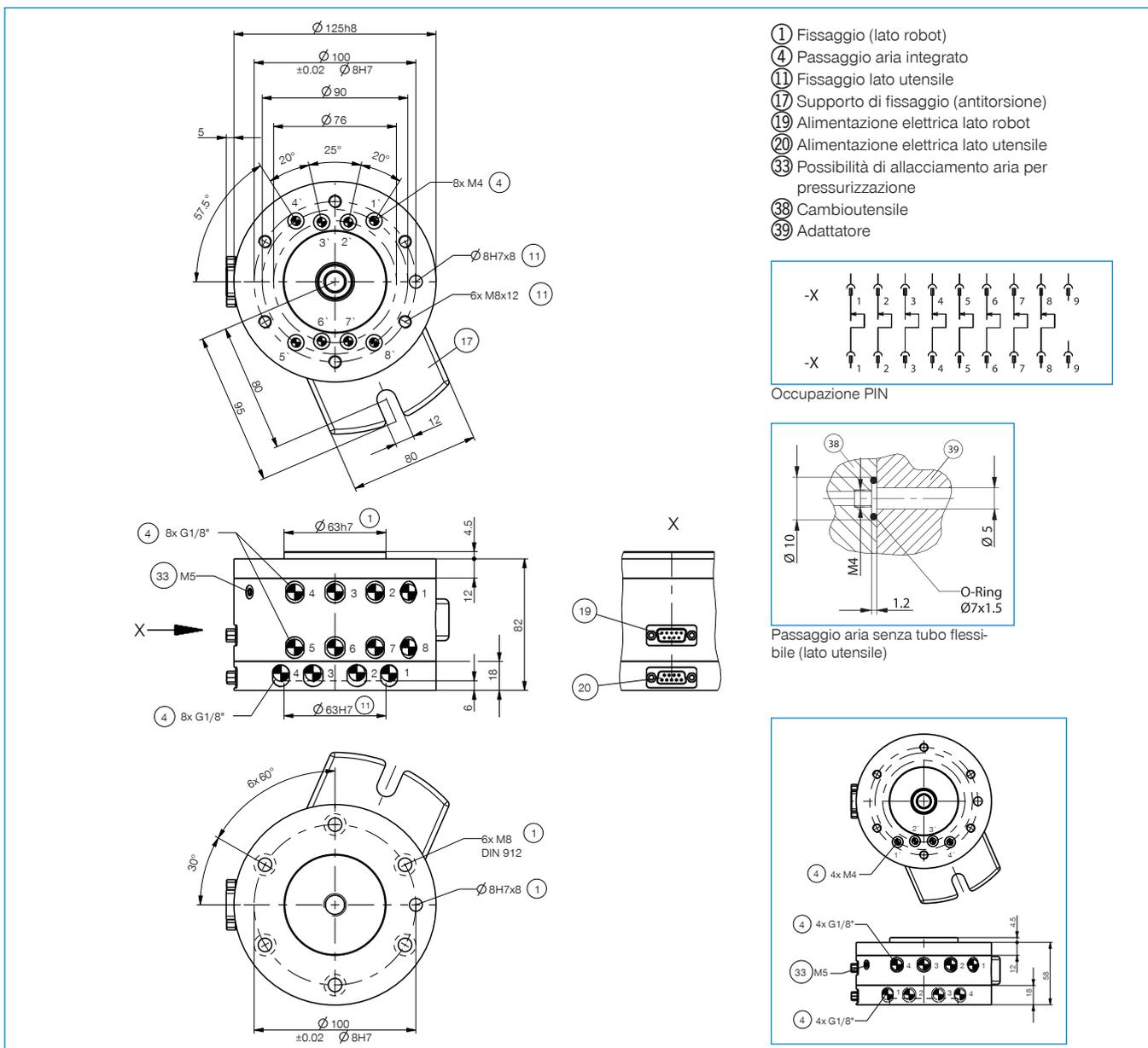
#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



WV1-8X8  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	DVR100I4	DVR100I8
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]*	4	8
Alimentazione elettrica	a 8 poli	a 8 poli
Intensità di corrente mass. [A]	6	6
Tensione mass. [V]	250	250
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Numero di giri massimo	100	100
Numero di giri massimo [°/s]	600	600
Rotondità +/- [mm]	0.04	0.04
Planarità +/- [mm]	0.04	0.04
Coppia continua [Nm]	2	4
Coppia di allentamento [Nm]	4	6
Pressione di esercizio mass. [bar]	10	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	86	100
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	3.8	4.5

\*Vuoto possibile



# DISTRIBUTORI ROTANTI

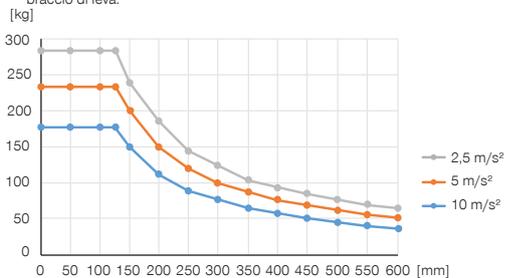
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR125

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



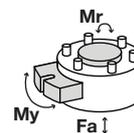
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984100209



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0070150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



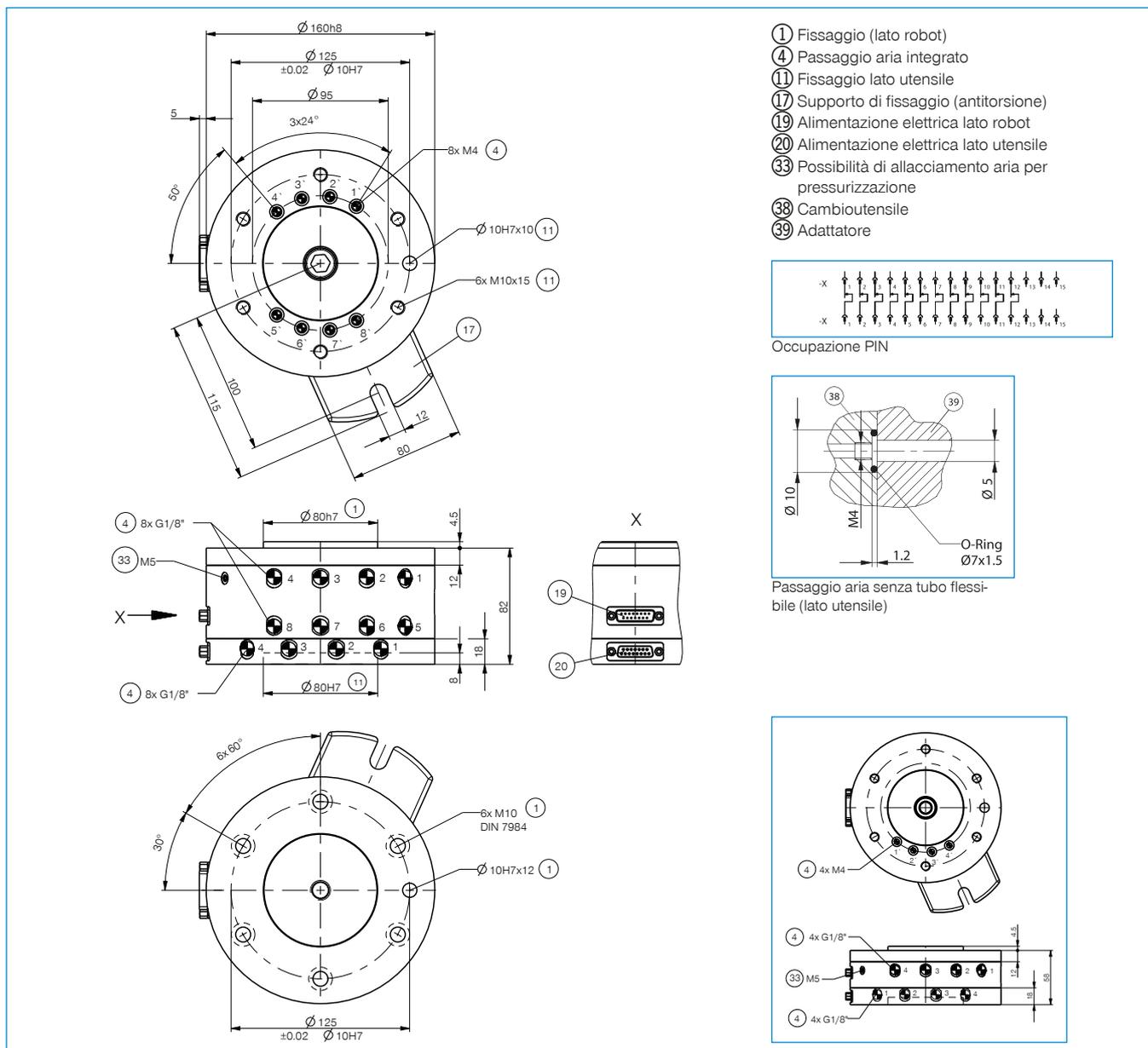
#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	DVR125I4	DVR125I8
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]*	4	8
Alimentazione elettrica	a 12 poli	a 12 poli
Intensità di corrente mass. [A]	6	6
Tensione mass. [V]	250	250
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Numero di giri massimo	100	100
Numero di giri massimo [°/s]	600	600
Rotondità +/- [mm]	0.05	0.05
Planarità +/- [mm]	0.05	0.05
Coppia continua [Nm]	4	5
Coppia di allentamento [Nm]	5	6
Pressione di esercizio mass. [bar]	10	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	220	225
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	5.9	7.1

\*Vuoto possibile



# DISTRIBUTORI ROTANTI

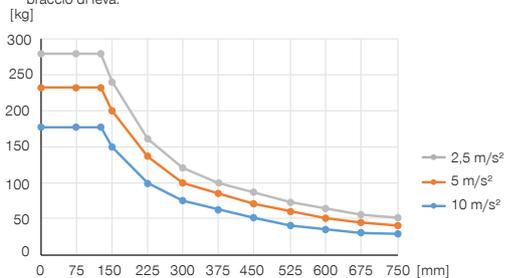
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR160

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



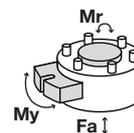
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984100209



4 [pezzi]  
O-Ring  
COR0070150

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



GV1-8X8  
Foro filettato lineare



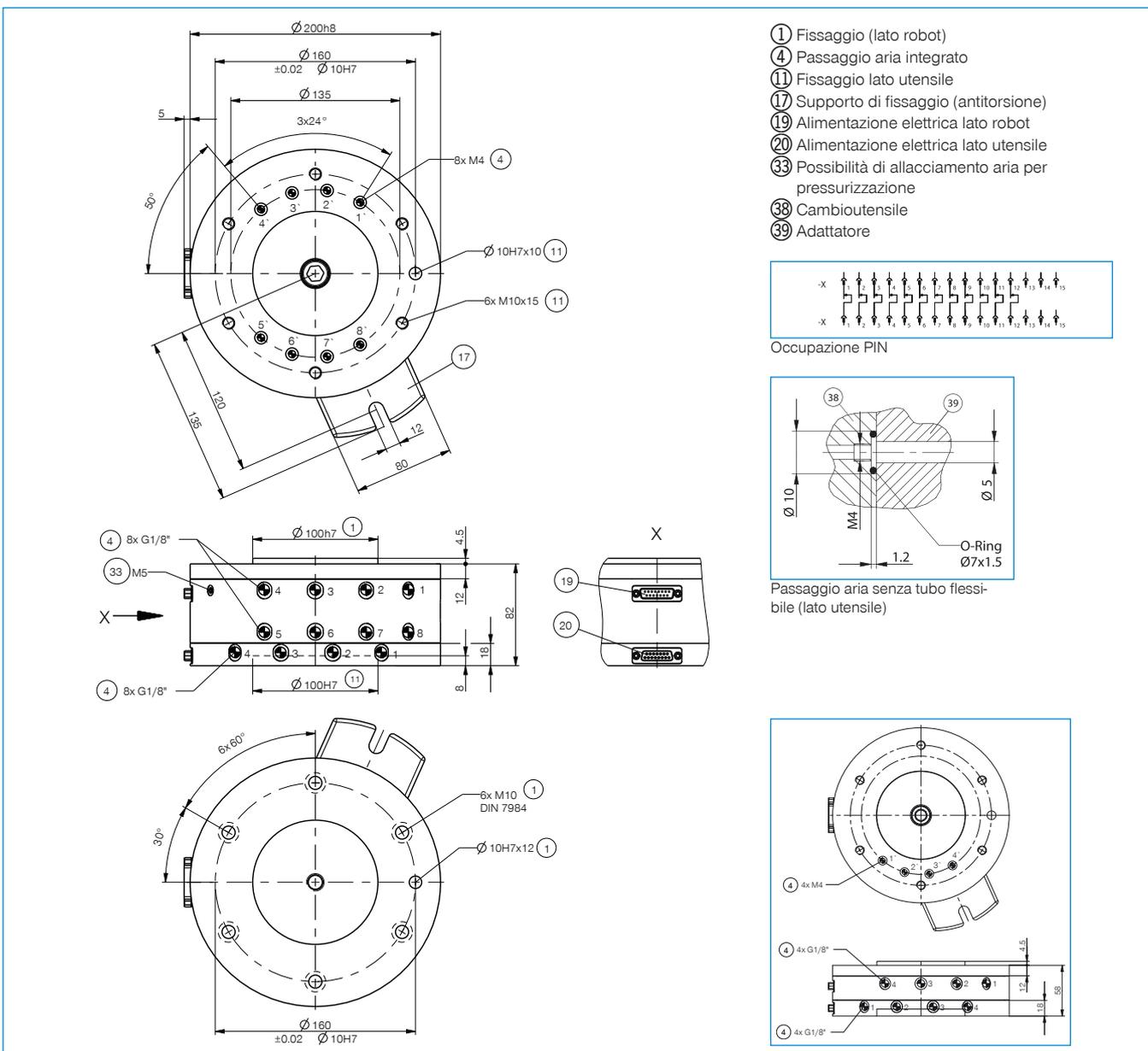
#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



WV1-8X8  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	DVR160I4	DVR160I8
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]*	4	8
Alimentazione elettrica	a 12 poli	a 12 poli
Intensità di corrente mass. [A]	6	6
Tensione mass. [V]	250	250
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Numero di giri massimo	100	100
Numero di giri massimo [°/s]	600	600
Rotondità +/- [mm]	0.05	0.05
Planarità +/- [mm]	0.05	0.05
Coppia continua [Nm]	4	5
Coppia di allentamento [Nm]	5	6
Pressione di esercizio mass. [bar]	10	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	480	580
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	9.1	11

\*Vuoto possibile



# DISTRIBUTORI ROTANTI

## SERIE DVR1000

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► Distributore rotante con Industrial Ethernet

L'anello a frizione integrato vi consente innanzitutto di trasmettere l'innovativo Industrial Ethernet nella vostra macchina in modo sicuro per il processo

#### ► 8 passaggi aria integrati

Riducete l'usura al minimo ed eliminate i profili d'interferenza non definiti del vostro pacchetto tubi flessibili per sfruttare lo spazio della vostra macchina in modo veramente efficace

#### ► con doppio supporto di cuscinetti

I cuscinetti volventi integrati garantiscono una notevole rigidità e vi consentono di utilizzare il robot alla massima dinamica aumentando i tempi ciclo

### ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



#### ► I nostri prodotti amano le sfide!

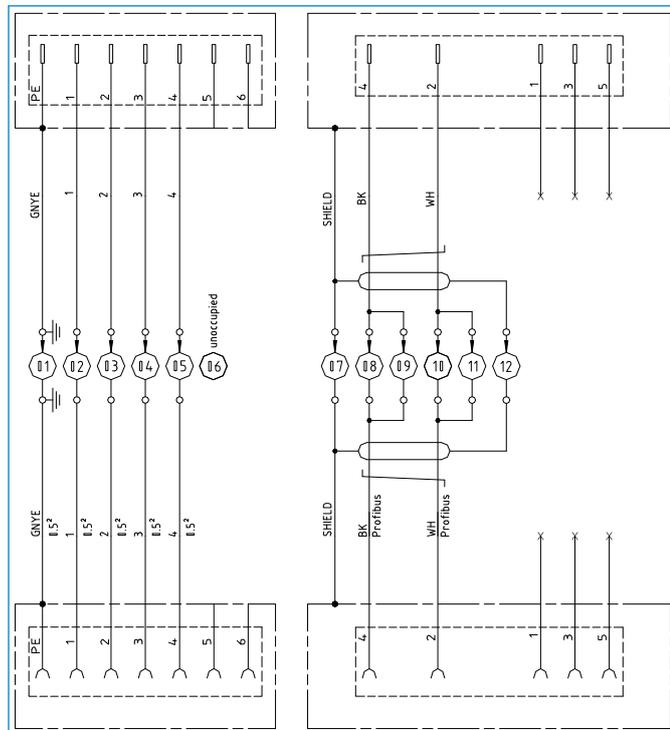
Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

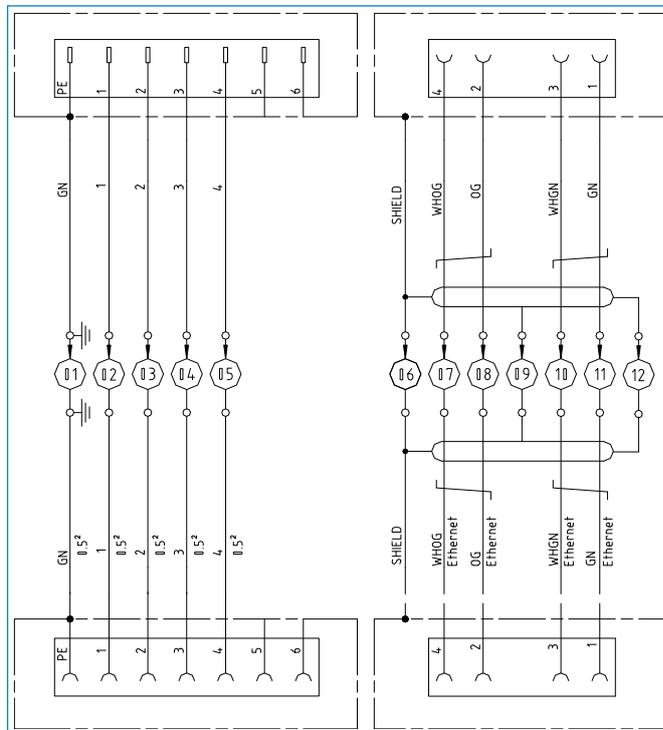
[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

## SCHEMA DI COLLEGAMENTO

DVR1125PB



DVR1125PN



## DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Alimentazione pneumatica	Alimentazione elettrica
		[Numero di passaggi]	
DVR1125	TK 125	8	a 4 poli + PE

## ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# DISTRIBUTORI ROTANTI

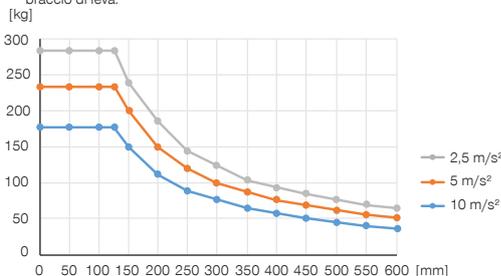
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE DVR1125

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



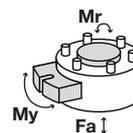
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul distributore rotante.



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

### ► IN DOTAZIONE

6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984100209**

8 [pezzi]  
O-Ring  
**COR0070150**

1 [pezzi]  
O-Ring 145x2,5  
**COR1450250**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI

**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare

**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI DVR1125PB

**COLLEGAMENTI/ALTRO**



**RSTVLM17G07B-B**  
Connettore rotondo lineare - presa M17



**COLLEGAMENTI/ALTRO**



**RSTVLM17G07S-B**  
Connettore rotondo lineare - spina M17



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI DVR1125PN

**COLLEGAMENTI/ALTRO**



**CSTE01156**  
Connettori a spina lineari - spina M12



**COLLEGAMENTI/ALTRO**



**RSTVLM17G07B-B**  
Connettore rotondo lineare - presa M17



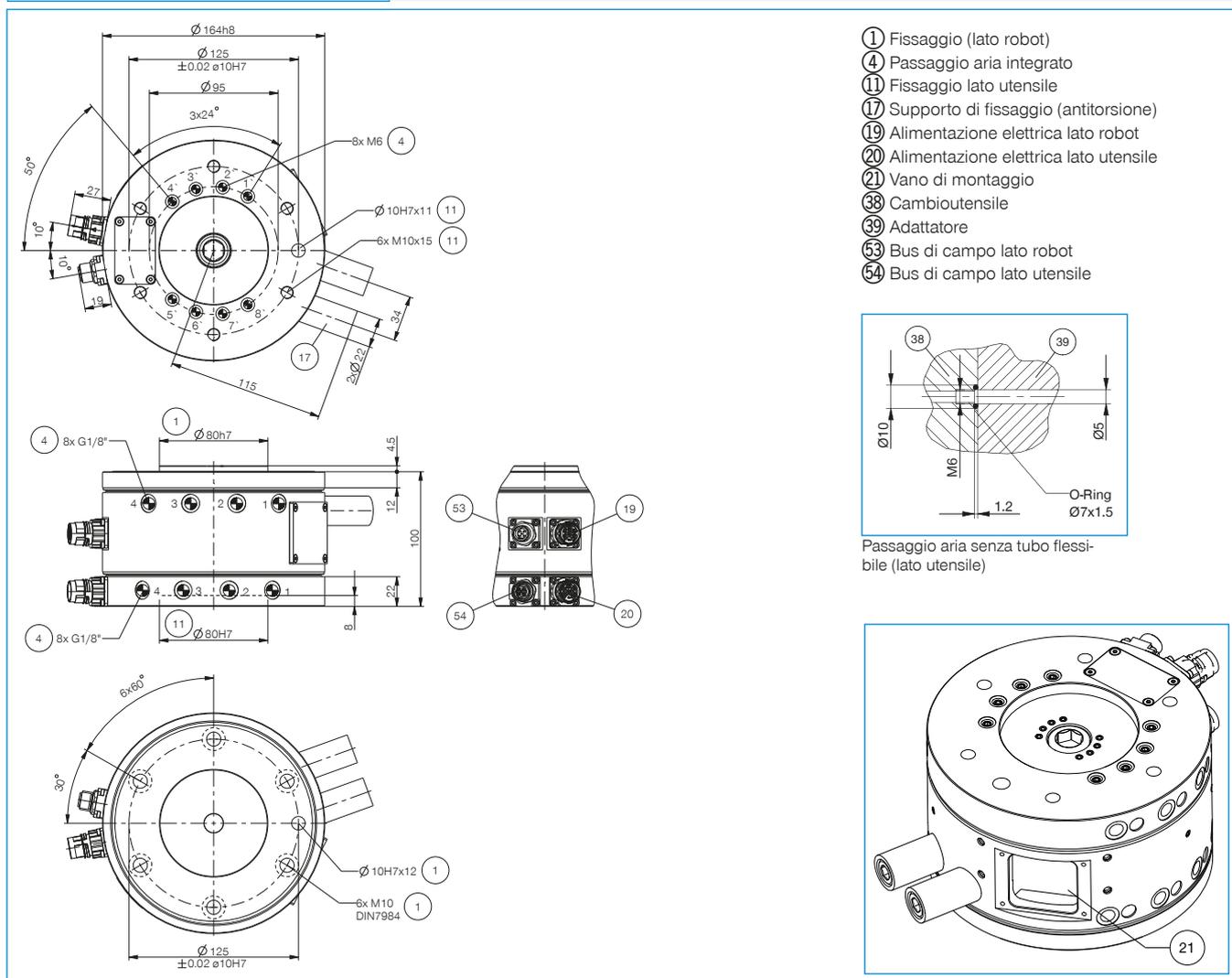
**CSTE01157**  
Connettore angolare - spina M17

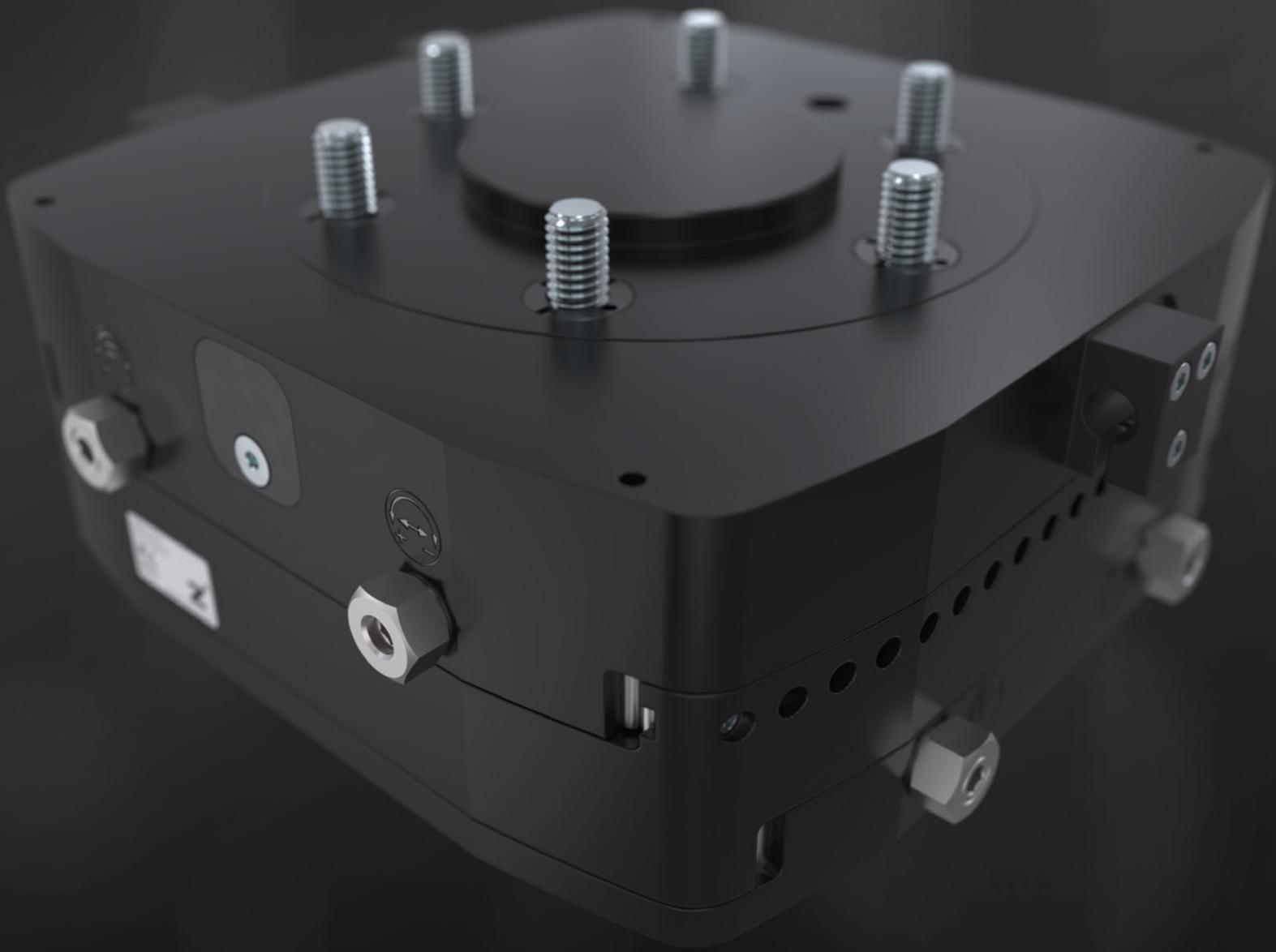


**RSTVLM17G07S-B**  
Connettore rotondo lineare - spina M17



Numero d'ordine	► Dati tecnici	
	DVR1125PB	DVR1125PN
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Alimentazione pneumatica [Numero di passaggi]	8	8
Portata d'aria per ogni passaggio [l/min]	290	290
Protocollo bus	Profibus	Industrial Ethernet
Velocità di trasmissione [Mbit/s]	12	100
Connessione al bus di campo 53	Pin, M12, 5-pin, codifica B	Presse, M12, 4-pin, codificata D
Collegamento bus di campo 54	Presse, M12, 5-pin, codifica B	Presse, M12, 4-pin, codificata D
Alimentazione elettrica	a 4 poli + PE	a 4 poli + PE
Collegamento dell'alimentazione 19	Pin, M17, 7-pin	Pin, M17, 7-pin
Collegamento alimentazione 20	Presse, M17, 7-pin	Presse, M17, 7-pin
Intensità di corrente mass. [A]	9	9
Tensione mass. [V]	250	250
Accelerazione max. [m/s <sup>2</sup> ]	20	20
Numero di giri massimo	100	100
Numero di giri massimo [°/s]	600	600
Rotondità +/- [mm]	0.05	0.05
Planarità +/- [mm]	0.05	0.05
Coppia continua [Nm]	4	4
Coppia di allentamento [Nm]	5	5
Pressione di esercizio mass. [bar]	10	10
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	370	370
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP64	IP64
Peso [kg]	8.5	8.5





# COMPENSATORI ASSIALI

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



7

### COMPENSATORI ASSIALI

102 - 161

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

7

Le serie nella panoramica / Compensatori assiali

# COMPENSATORI ASSIALI

## SERIE FGR

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► **Processo di assemblaggio scorrevole**

L'estrema scorrevolezza vi consente di eseguire anche i processi di assemblaggio più precisi in brevissimo tempo

#### ► **Cilindro pneumatico a semplice effetto**

Per un controllo semplice e un lavoro ridotto di cablaggio

#### ► **Bloccabile centralmente e in posizione decentrata**

A seconda delle esigenze, per un ciclo di processo ottimale potete bloccare la posizione di compensazione o serrarla centralmente

### ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



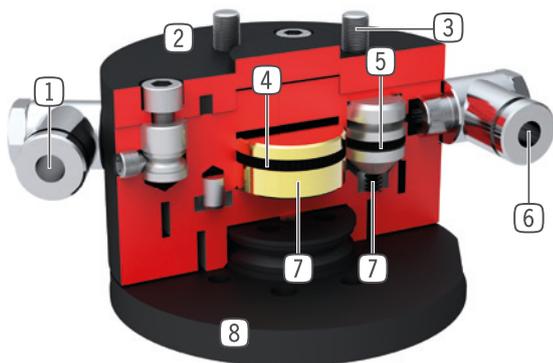
#### ► **I nostri prodotti amano le sfide!**

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Alimentazione**  
- centraggio
- ② **Carcassa robusta e leggera**  
- Lega di alluminio anodizzata a spessore
- ③ **Flangia robot**  
- Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ④ **Azionamento per bloccaggio in posizione decentrata**  
- cilindro pneumatico a semplice effetto con disco a frizione
- ⑤ **Azionamento per il centraggio**  
- tre cilindri pneumatici a semplice effetto con pistoni a cono, disposti a 120°
- ⑥ **Alimentazione**  
- bloccaggio in posizione decentrata
- ⑦ **Trasmissione della forza**  
- direttamente mediante cono e disco a frizione
- ⑧ **Compensazione**  
- compensazione libera degli errori di posizionamento  
- corsa di compensazione fino a +/- 4 mm nei piani X ed Y

## DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Forza di tenuta in posizione centrata	Forza di tenuta in posizione decentrata
		[N]	[N]
FGR1040	TK 40	120	50
FGR1050	TK 50	250	140

## ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# COMPENSATORI ASSIALI

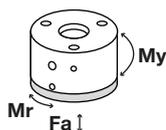
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE FGR1040

### SPECIFICHE PRODOTTO



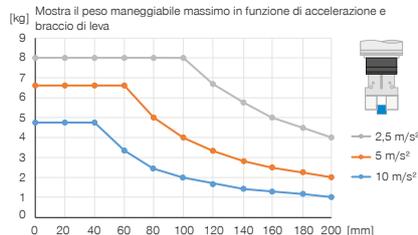
#### Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici

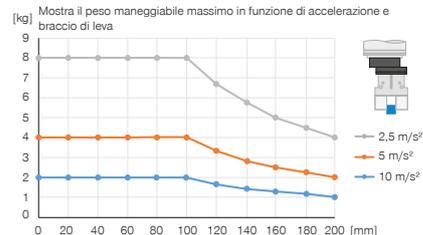


Mr [Nm]	5
My [Nm]	10
Fa [N]	1000

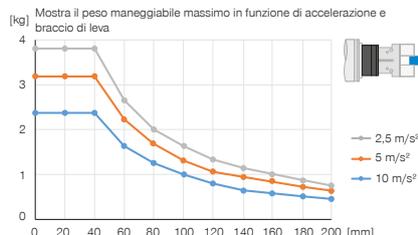
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata



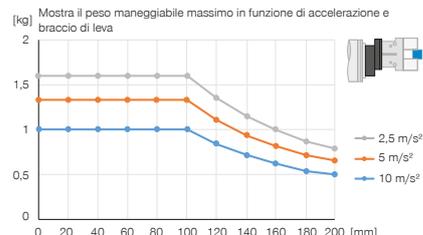
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata



### IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060129

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare

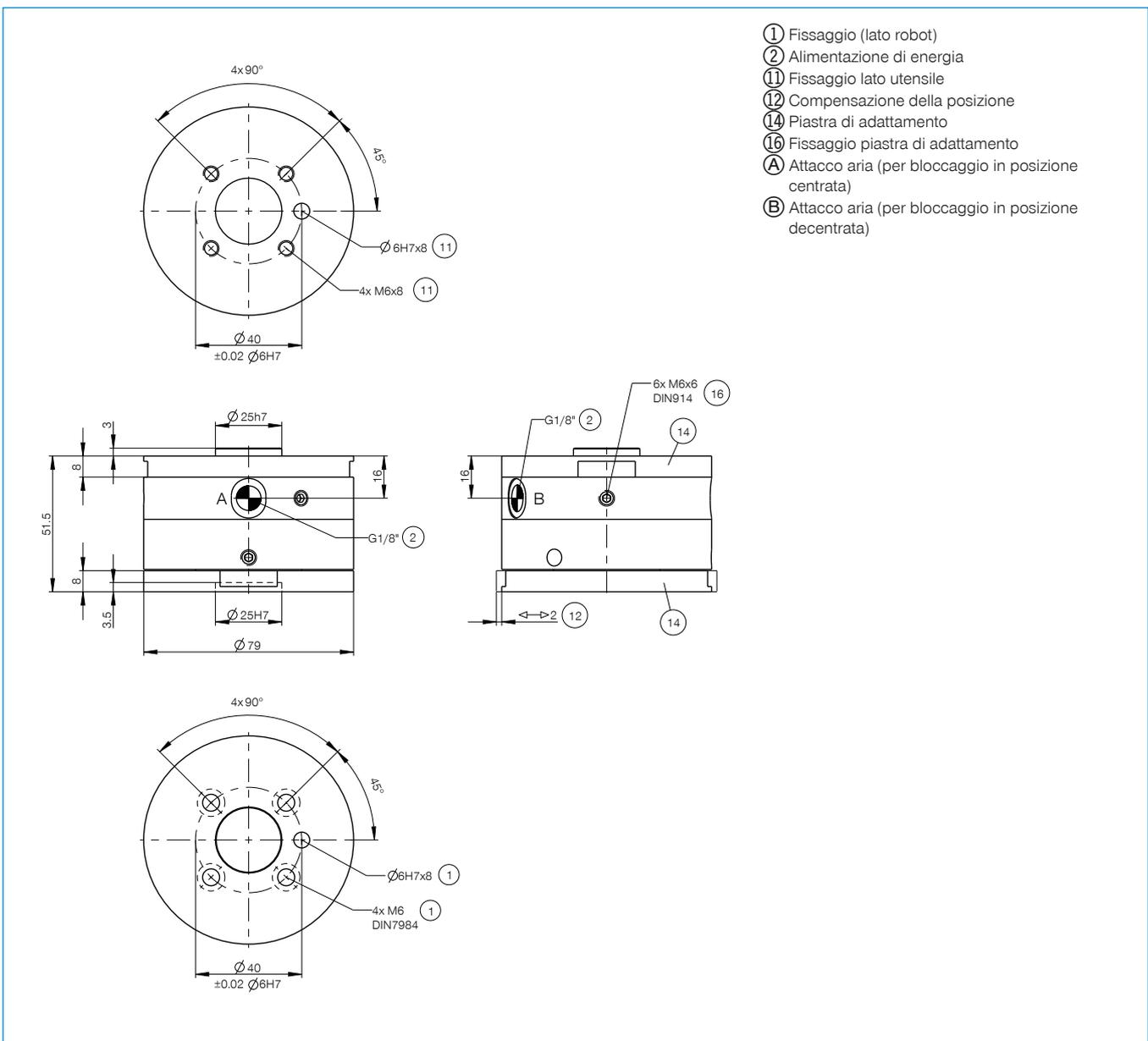


#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>FGR1040</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Angolo di rotazione mass. [°]	12
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	120
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	50
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	0.84



# COMPENSATORI ASSIALI

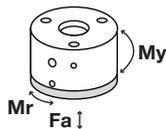
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE FGR1050

### SPECIFICHE PRODOTTO



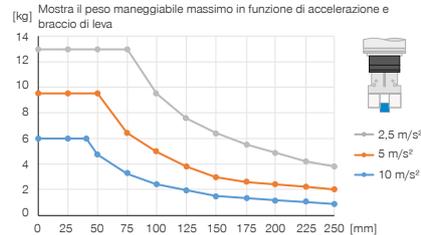
#### Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici

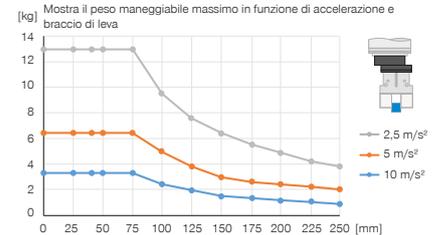


Mr [Nm]	6
My [Nm]	13
Fa [N]	1000

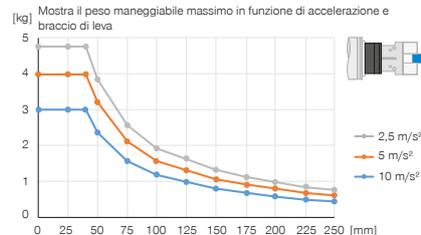
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata



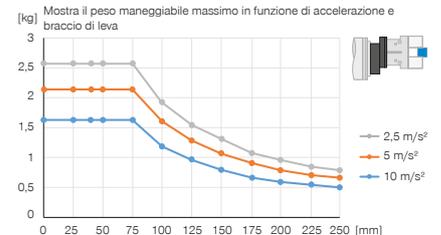
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata



### IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C0912060149

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare

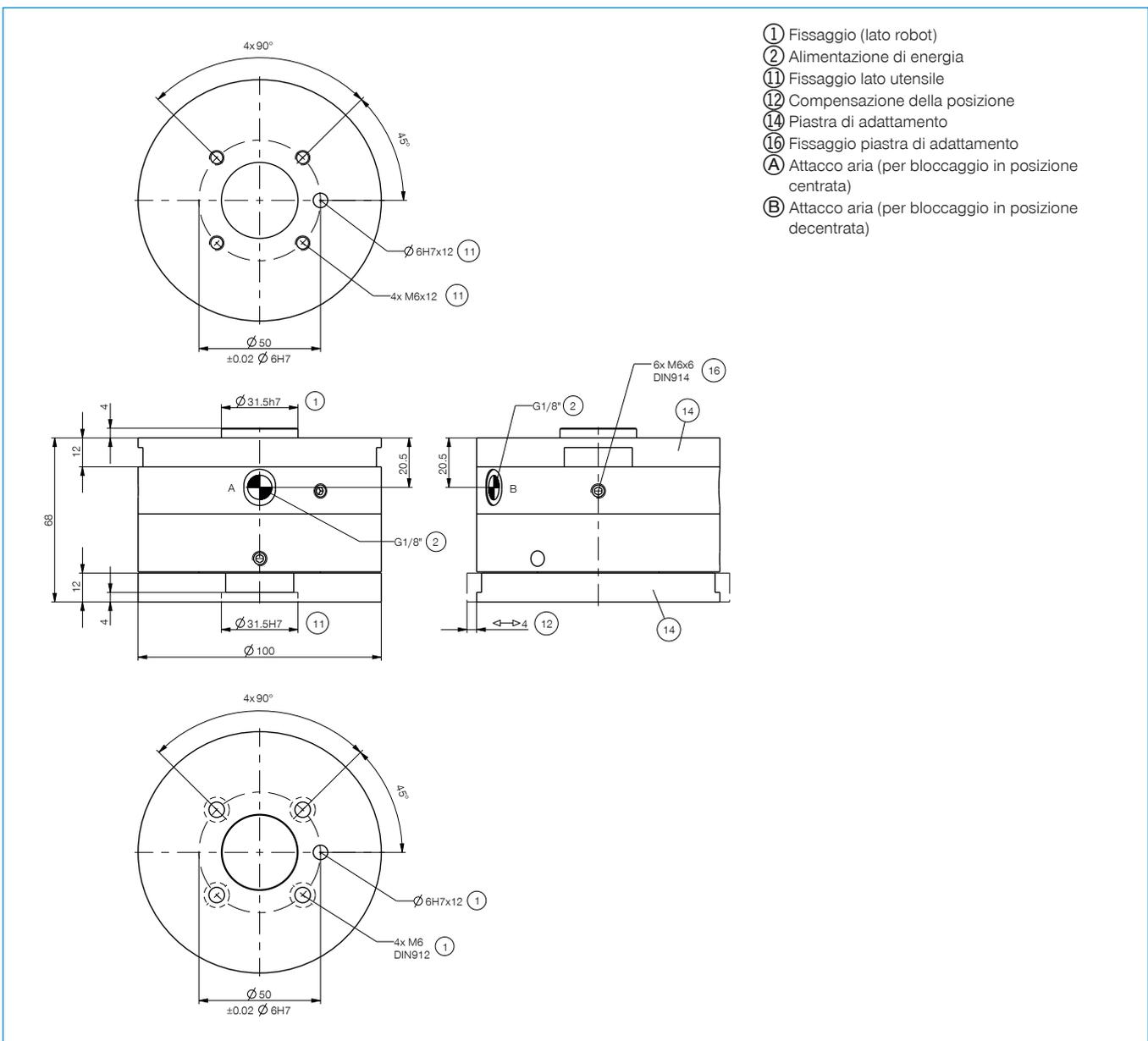


#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare

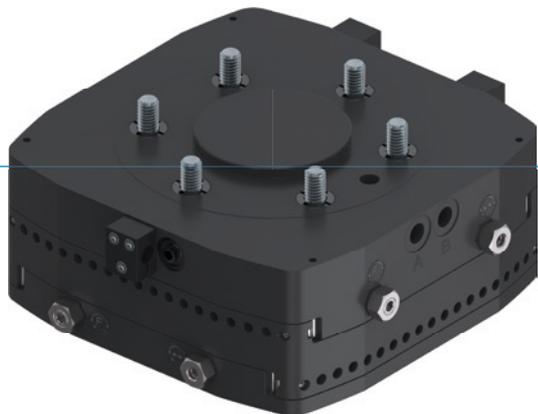
Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>FGR1050</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Deviazione orizzontale +/- [mm]	4
Angolo di rotazione mass. [°]	9
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	250
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	140
Pressione di esercizio [bar]	4 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	1.8



# COMPENSATORI ASSIALI

## SERIE XYR1000

### ▶ VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ▶ **Forza di compensazione e corsa regolabili**

Mediante viti di regolazione potete adattare le caratteristiche di compensazione in breve tempo e nel modo migliore per la vostra applicazione

#### ▶ **Struttura piatta**

Questa struttura riduce al minimo il carico dei momenti per il vostro robot e consente di scegliere dimensioni più piccole e meno costose

#### ▶ **Bloccabile centralmente e in posizione decentrata**

A seconda delle esigenze potete bloccare la posizione di compensazione o serrarla centralmente. Un aiuto per processi ottimali

### ▶ IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



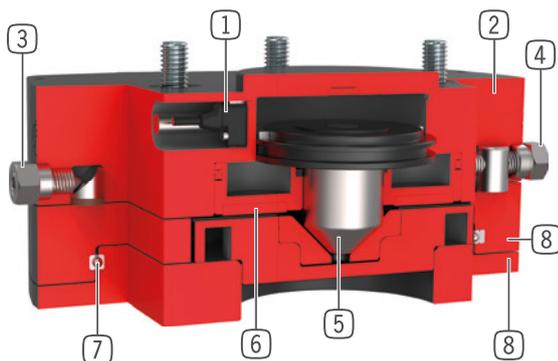
#### ▶ **I nostri prodotti amano le sfide!**

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## ► I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Rilevamento della posizione del pistone**
  - mediante sensore magnetico
  - fornibile come accessorio
- ② **Carcassa robusta e leggera**
  - Lega di alluminio anodizzata a spessore
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
  - costruzione molto bassa
- ③ **Forza di compensazione**
  - regolabile mediante vite di regolazione
- ④ **Corsa di compensazione**
  - a regolazione illimitata (dalla taglia 1063)
- ⑤ **Pistone di serraggio**
  - centraggio mediante pistone a forma di cono
- ⑥ **Serraggio in posizione decentrata**
  - per attrito mediante pistone pneumatico
- ⑦ **Guida lineare**
  - per l'assorbimento di forze e momenti molto elevati
- ⑧ **Piastra di compensazione**
  - compensa gli errori di posizionamento in XY

## ► DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Corsa X/Y +/-	Forza di tenuta in posizione centrata	Forza di tenuta in posizione decentrata
		[mm]	[N]	[N]
<b>XYR1040</b>	TK 40	3	150	30
<b>XYR1050</b>	TK 50	3.5	250	50
<b>XYR1063</b>	TK 63	4.5	400	125
<b>XYR1080</b>	TK 80	5.5	600	250
<b>XYR1100</b>	TK 100	6.0	900	450
<b>XYR1125</b>	TK 125	8.0	1500	600
<b>XYR1160</b>	TK 160	10.0	2000	1000
<b>XYR1200</b>	TK 200	12.5	3000	1250

## ► ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# COMPENSATORI ASSIALI

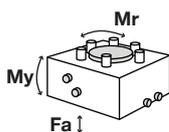
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1040

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### Forze e momenti

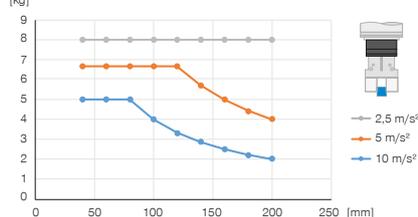
Mostra le forze e i momenti statici



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

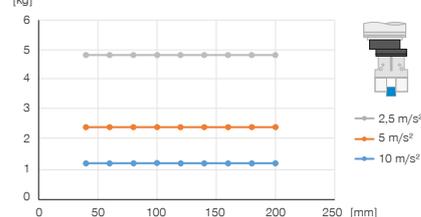
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



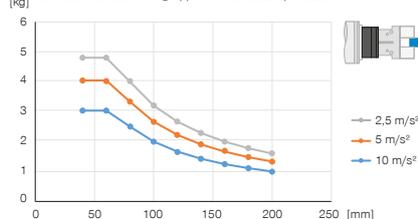
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



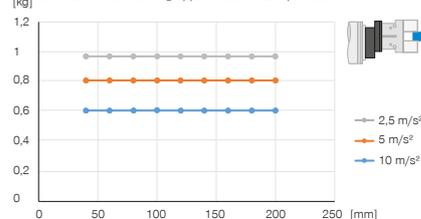
#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060149

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

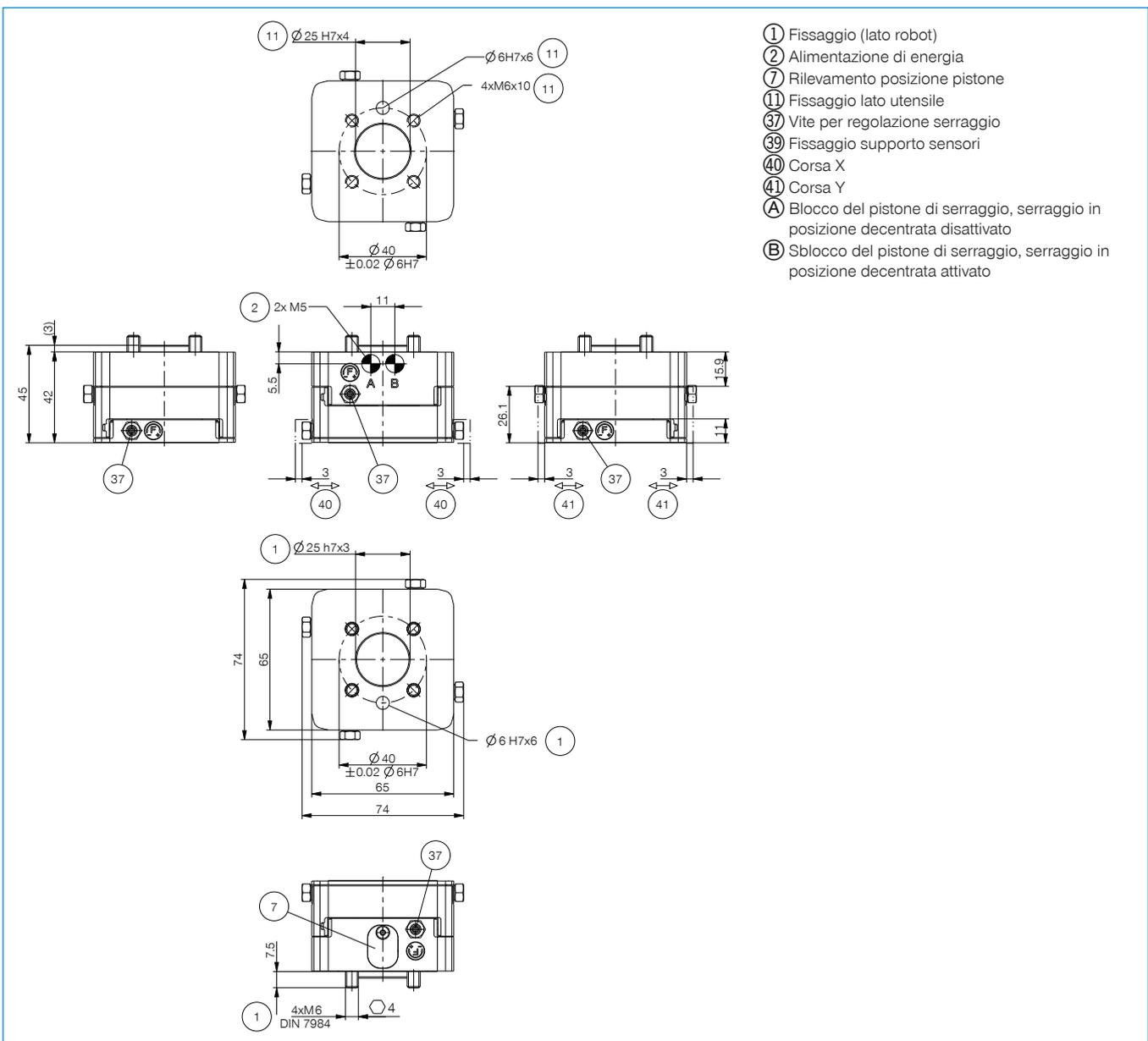


#### SENSORISTICA



**ZUB109817**  
Rilevamento della posizione del pistone

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>XYR1040-B</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Corsa X/Y +/- [mm]	3
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	150
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	30
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	6
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	3
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	3.4
Peso [kg]	0.5



# COMPENSATORI ASSIALI

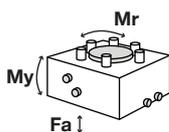
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1050

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### Forze e momenti

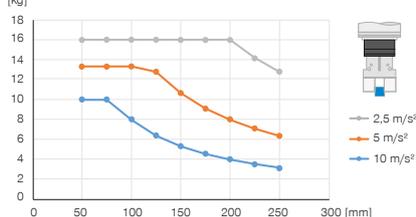
Mostra le forze e i momenti statici



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

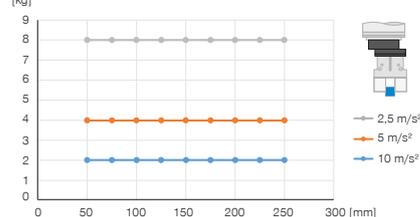
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



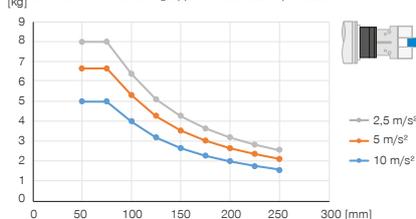
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



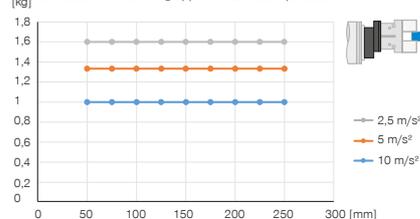
#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060149

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

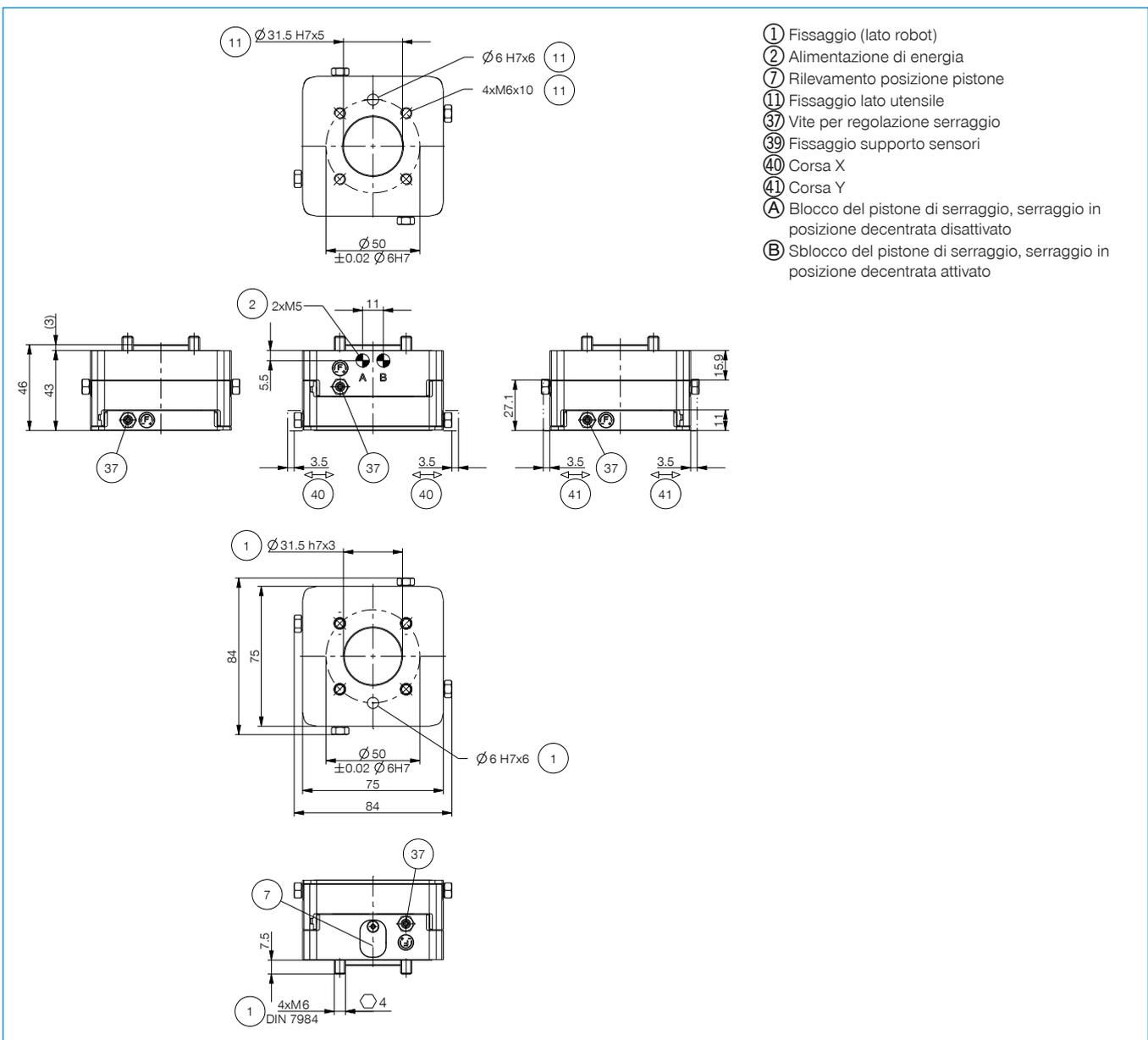


#### SENSORISTICA



**ZUB109835**  
Rilevamento della posizione del pistone

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>XYR1050-B</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Corsa X/Y +/- [mm]	3.5
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	250
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	50
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	8
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	4
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	6.2
Peso [kg]	0.66



# COMPENSATORI ASSIALI

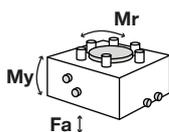
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1063

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### Forze e momenti

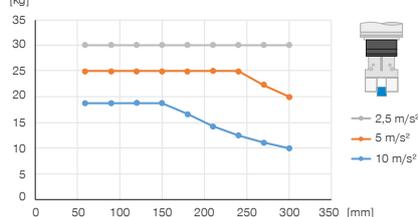
Mostra le forze e i momenti statici



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

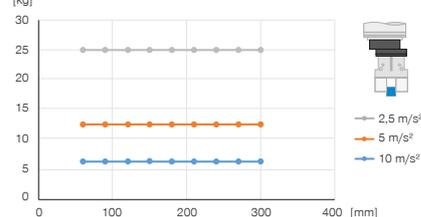
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



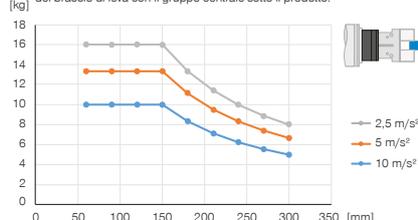
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



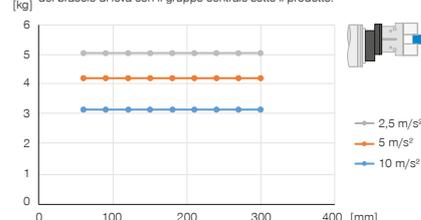
#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### IN DOTAZIONE



3 [pezzi]  
Supporti sensore  
**KB8K**



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984060149**

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2**  
Sensori induttivi - Cavi 5 m



**NJ8-E2S**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### SENSORISTICA

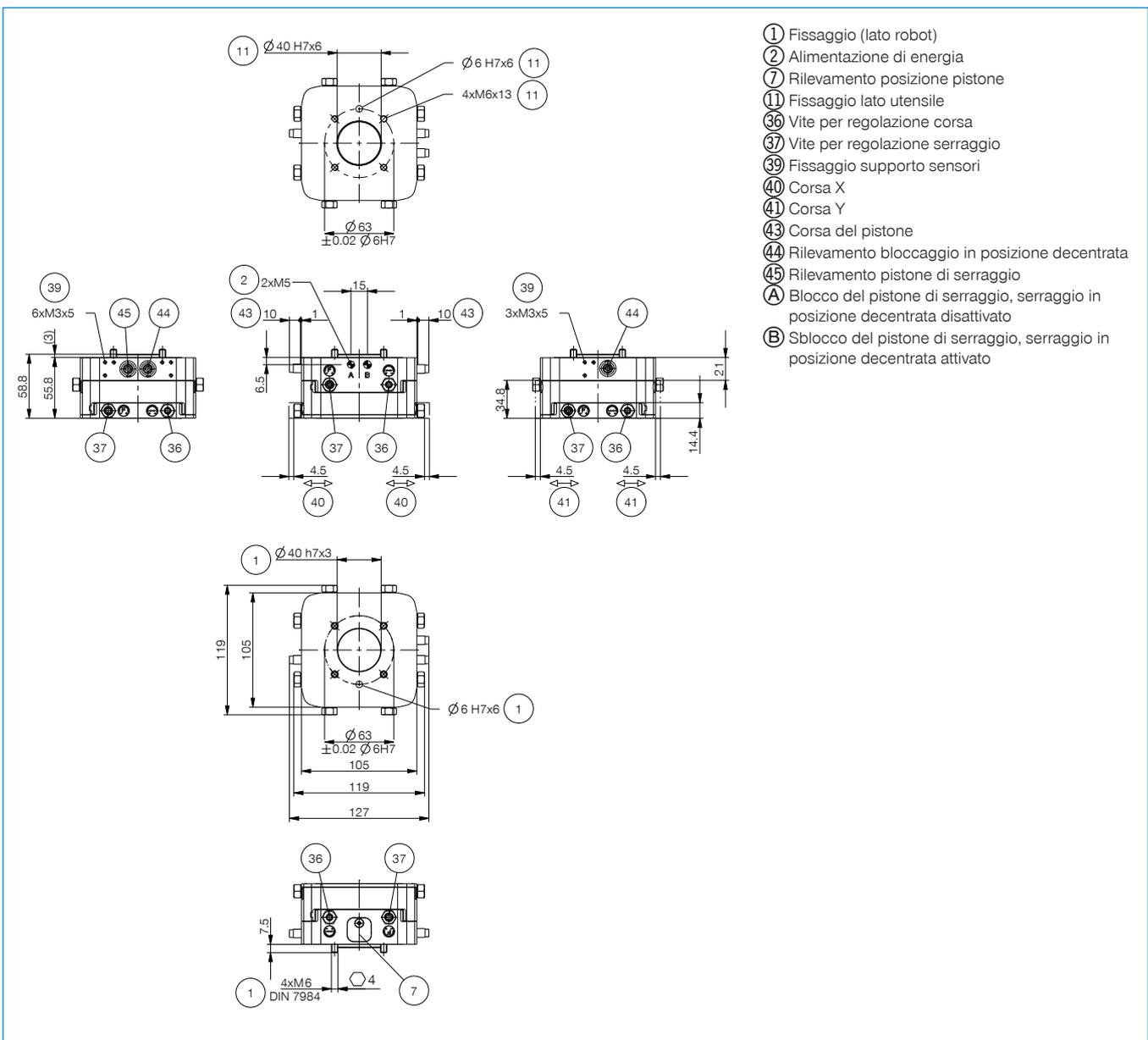


**KHA1000-8**  
Supporto sensore alternativo



**ZUB109833**  
Rilevamento della posizione del pistone

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>XYR1063-B</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63
Corsa X/Y +/- [mm]	4.5
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	400
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	125
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	16
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	9
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	32.8
Peso [kg]	1.7



# COMPENSATORI ASSIALI

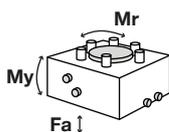
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1080

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### Forze e momenti

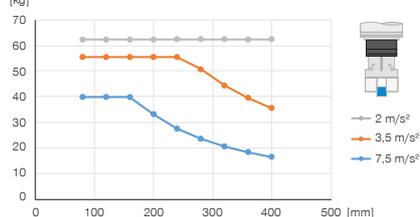
Mostra le forze e i momenti statici



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

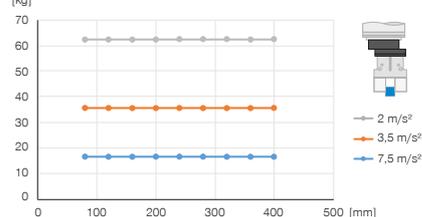
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



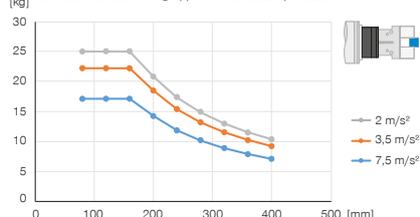
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



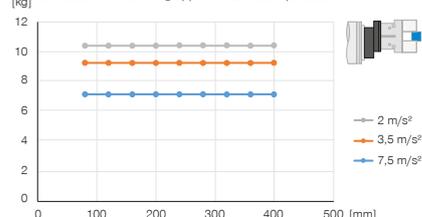
#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### IN DOTAZIONE



3 [pezzi]  
Supporti sensore  
**KB8K**



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984080229**

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2**  
Sensori induttivi - Cavi 5 m



**NJ8-E2S**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### SENSORISTICA

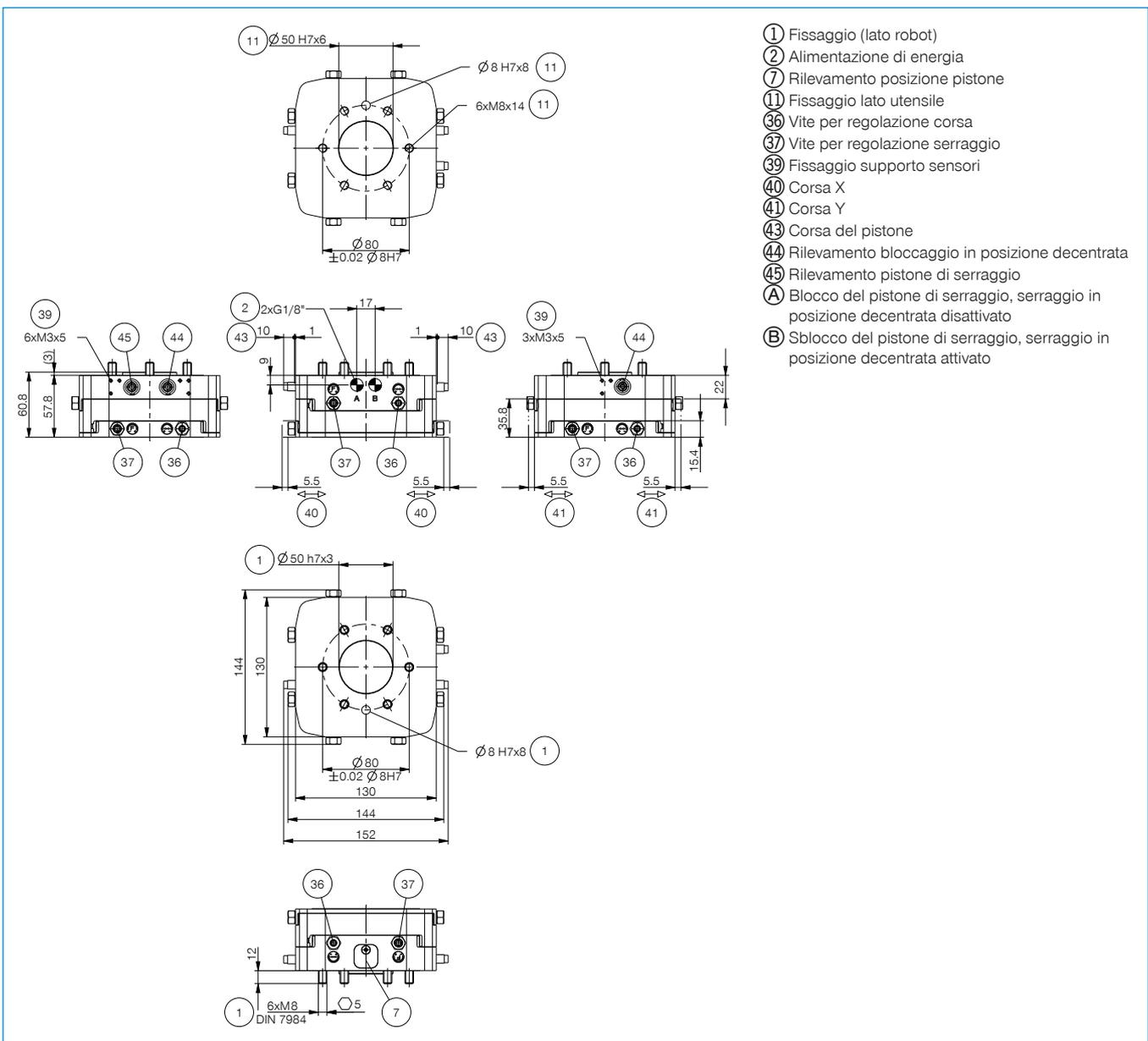


**KHA1000-8**  
Supporto sensore alternativo



**ZUB109831**  
Rilevamento della posizione del pistone

Numero d'ordine	Dati tecnici
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80
Corsa X/Y +/- [mm]	5.5
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	600
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	250
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	36
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	21
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	73.9
Peso [kg]	2.7



# COMPENSATORI ASSIALI

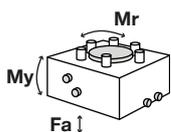
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1100

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Forze e momenti

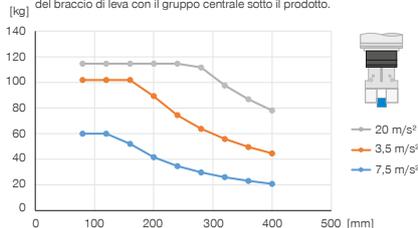
Mostra le forze e i momenti statici



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

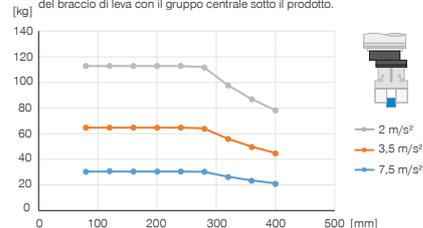
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



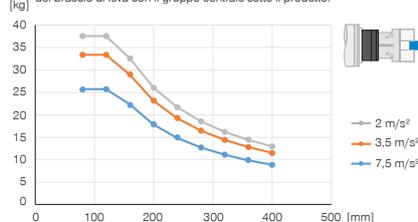
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



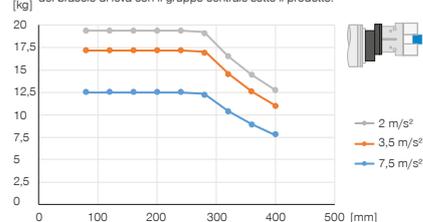
#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### ► IN DOTAZIONE



3 [pezzi]  
Supporti sensore  
**KB8K**



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984080229**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2**  
Sensori induttivi - Cavi 5 m



**NJ8-E2S**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### SENSORISTICA

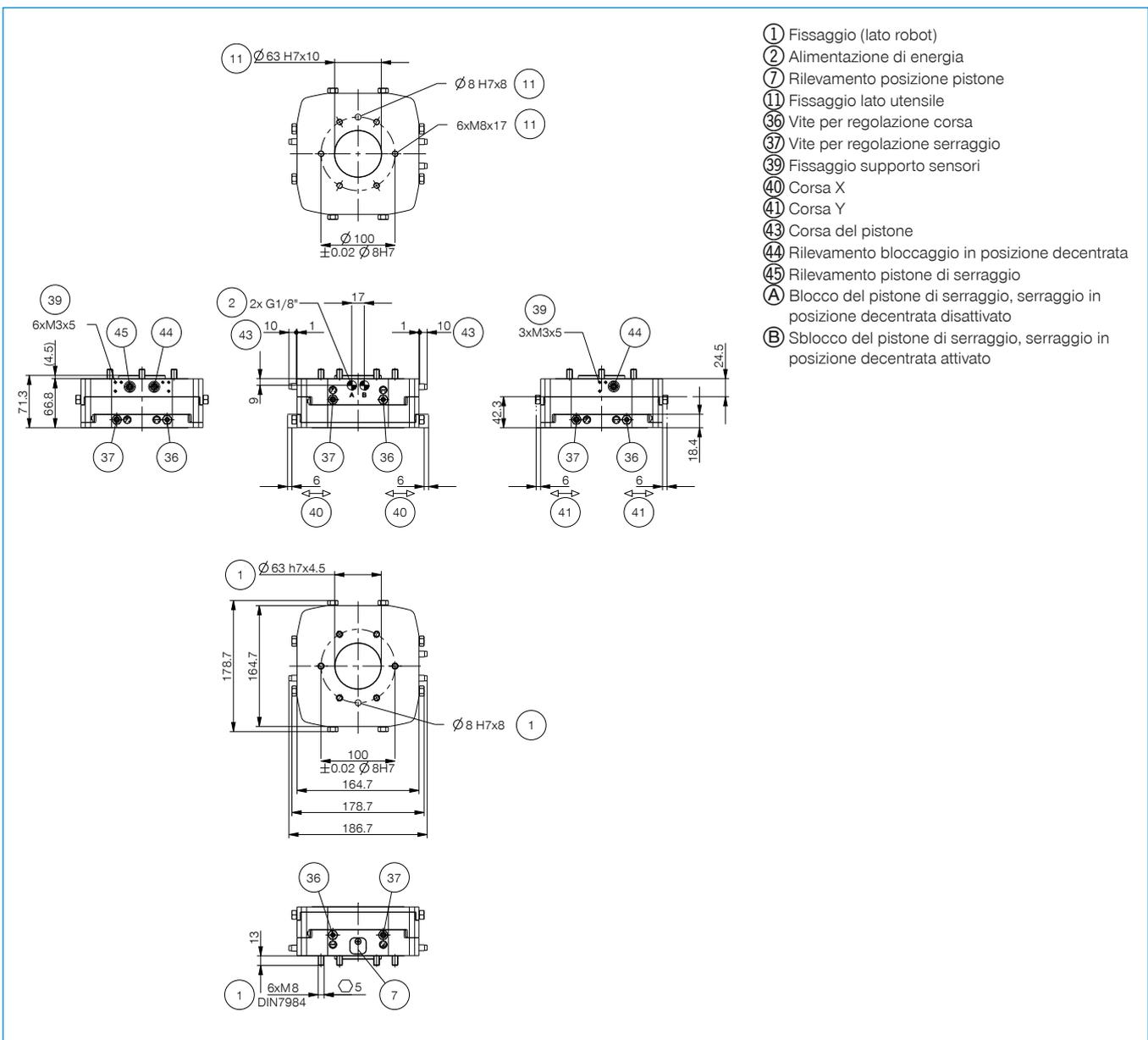


**KHA1000-8**  
Supporto sensore alternativo



**ZUB109829**  
Rilevamento della posizione del pistone

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>XYR1100-B</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 100
Corsa X/Y +/- [mm]	6.0
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	900
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	450
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	65
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	42
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	204.0
Peso [kg]	4.6



# COMPENSATORI ASSIALI

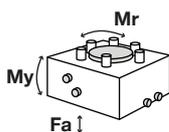
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1125

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### Forze e momenti

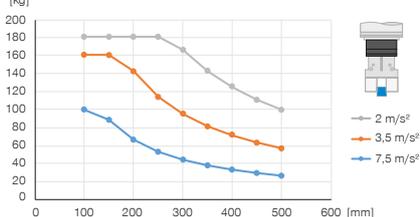
Mostra le forze e i momenti statici



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

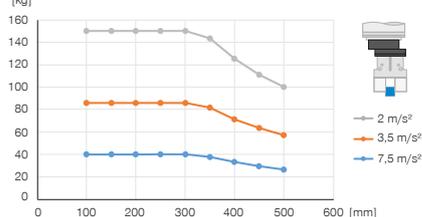
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



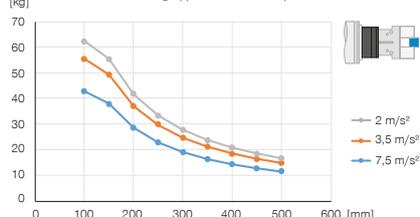
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



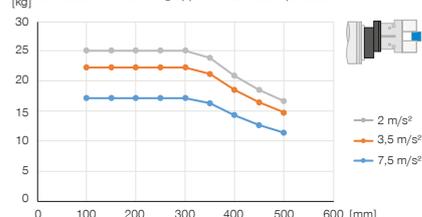
#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### IN DOTAZIONE



3 [pezzi]  
Supporti sensore  
KB8K



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984100309

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2**  
Sensori induttivi - Cavi 5 m



**NJ8-E2S**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### SENSORISTICA

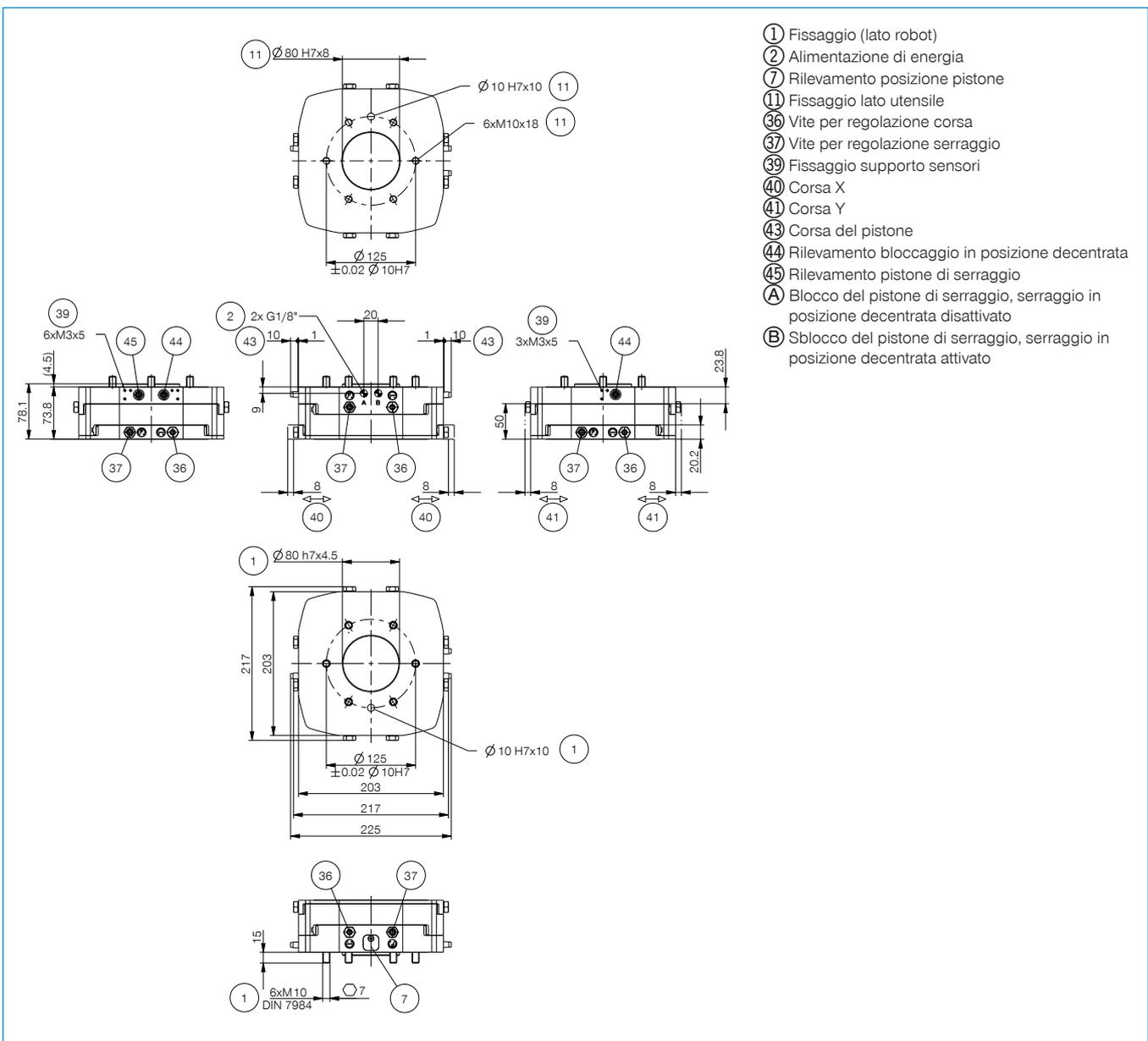


**KHA1000-8**  
Supporto sensore alternativo



**ZUB109826**  
Rilevamento della posizione del pistone

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>XYR1125-B</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 125
Corsa X/Y +/- [mm]	8.0
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	1500
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	600
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	113
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	64
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	506.0
Peso [kg]	7.9



# COMPENSATORI ASSIALI

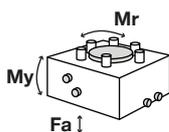
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1160

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Forze e momenti

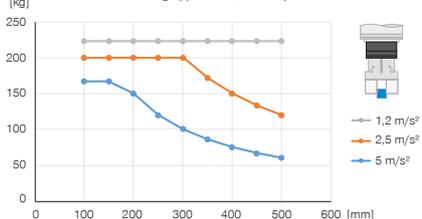
Mostra le forze e i momenti statici



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

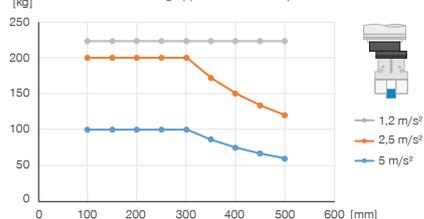
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



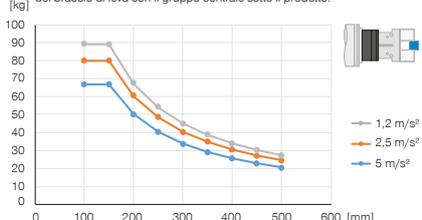
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



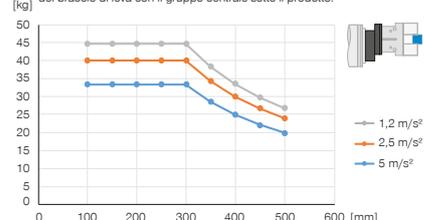
#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### ► IN DOTAZIONE



3 [pezzi]  
Supporti sensore  
**KB8K**



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984100309**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2**  
Sensori induttivi - Cavi 5 m



**NJ8-E2S**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### SENSORISTICA

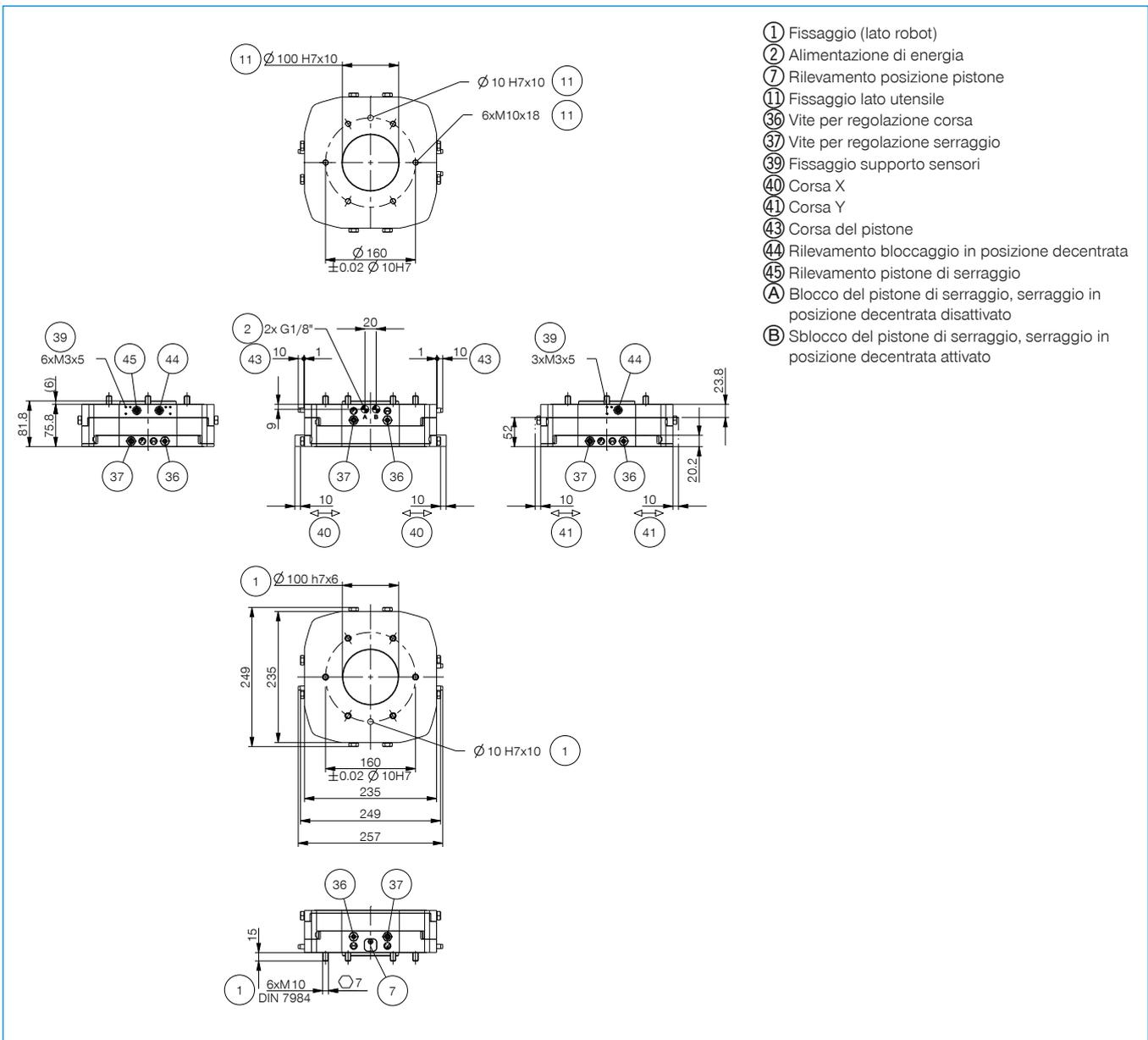


**KHA1000-8**  
Supporto sensore alternativo



**ZUB109824**  
Rilevamento della posizione del pistone

► Dati tecnici	
Numero d'ordine	XYR1160-B
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 160
Corsa X/Y +/- [mm]	10.0
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	2000
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	1000
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	189
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	111
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	891.0
Peso [kg]	10



# COMPENSATORI ASSIALI

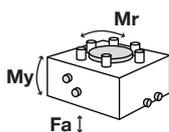
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE XYR1200

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### Forze e momenti

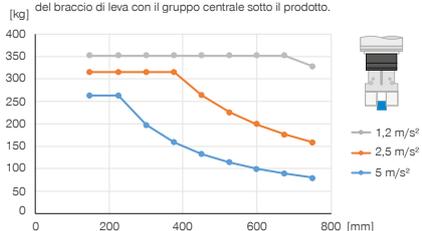
Mostra le forze e i momenti statici



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

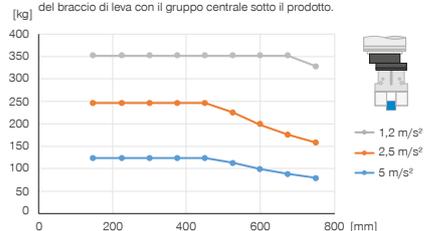
#### Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



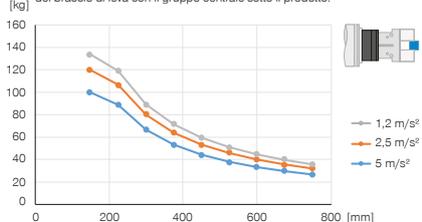
#### Montaggio verticale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



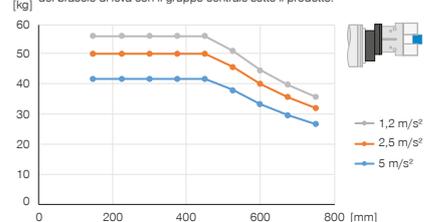
#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



#### Montaggio orizzontale con forza di tenuta decentrata

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva con il gruppo centrale sotto il prodotto.



### IN DOTAZIONE



3 [pezzi]  
Supporti sensore  
KB8K



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984120309

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### SENSORISTICA



**NJ8-E2**  
Sensori induttivi - Cavi 5 m



**NJ8-E2S**  
Sensori induttivi - Spina M8



#### SENSORISTICA

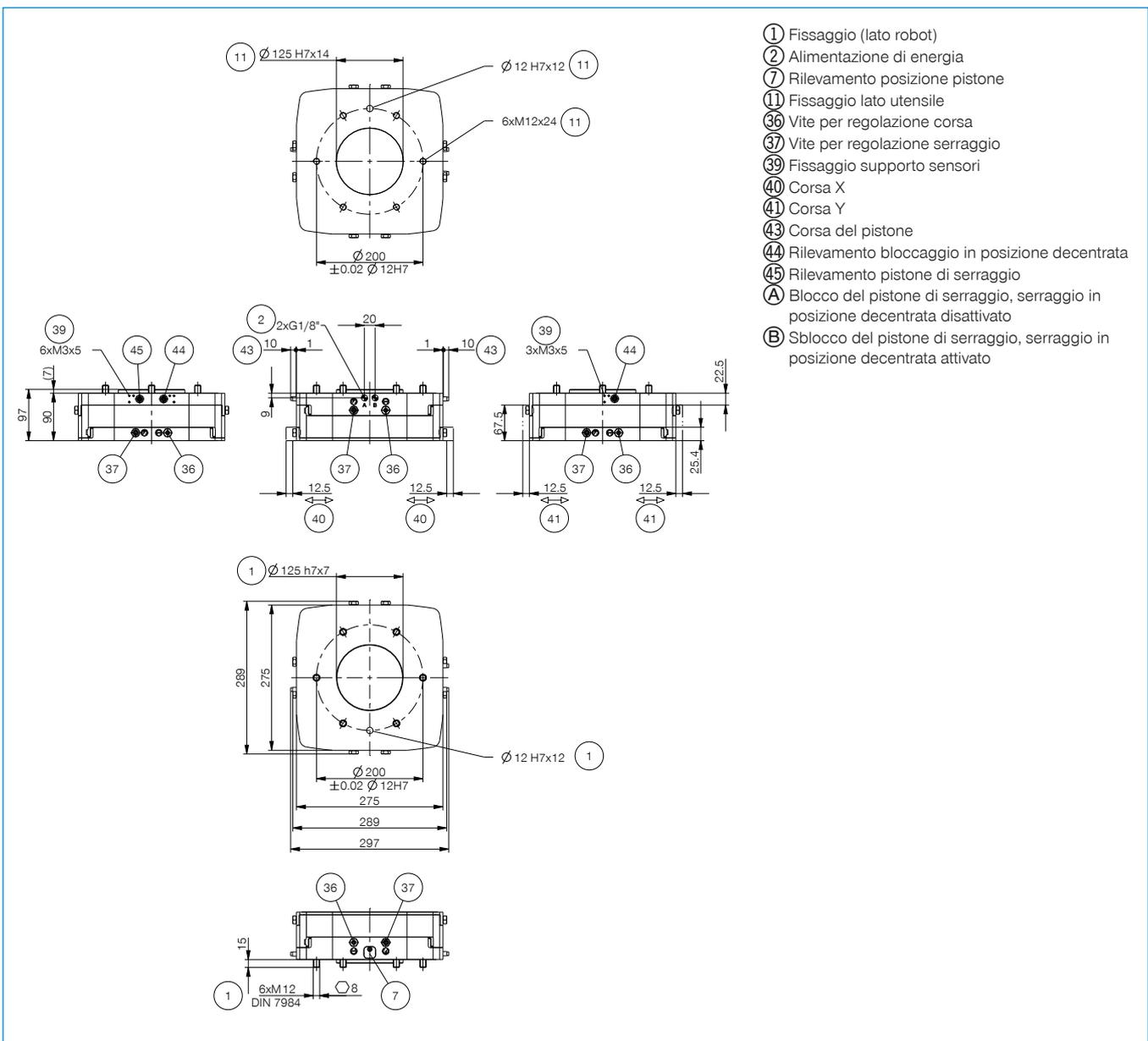


**KHA1000-8**  
Supporto sensore alternativo



**ZUB109821**  
Rilevamento della posizione del pistone

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>XYR1200-B</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 200
Corsa X/Y +/- [mm]	12.5
Forza di tenuta in posizione centrata [N]	3000
Forza di tenuta in posizione decentrata [N]	1250
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume d'aria per ciclo centrato [cm <sup>3</sup> ]	323
Volume d'aria per ciclo decentrato [cm <sup>3</sup> ]	173
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	2217.0
Peso [kg]	18



- ① Fissaggio (lato robot)
- ② Alimentazione di energia
- ⑦ Rilevamento posizione pistone
- ⑪ Fissaggio lato utensile
- ⑳ Vite per regolazione corsa
- ㉑ Vite per regolazione serraggio
- ㉓ Fissaggio supporto sensori
- ㉔ Corsa X
- ㉕ Corsa Y
- ㉖ Corsa del pistone
- ㉗ Rilevamento bloccaggio in posizione decentrata
- ㉘ Rilevamento pistone di serraggio
- Ⓐ Blocco del pistone di serraggio, serraggio in posizione decentrata disattivato
- Ⓑ Sblocco del pistone di serraggio, serraggio in posizione decentrata attivato



# COMPENSATORI ASSIALI

## SERIE ZR1000

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► Sensibilità dello scatto regolabile

Controllando la pressione dell'aria, è possibile regolare in modo ottimale la sensibilità in base all'applicazione.

#### ► Sensori integrati

In caso di deviazione in direzione Z, il sensore opzionale invia due segnali impostabili all'unità di controllo.

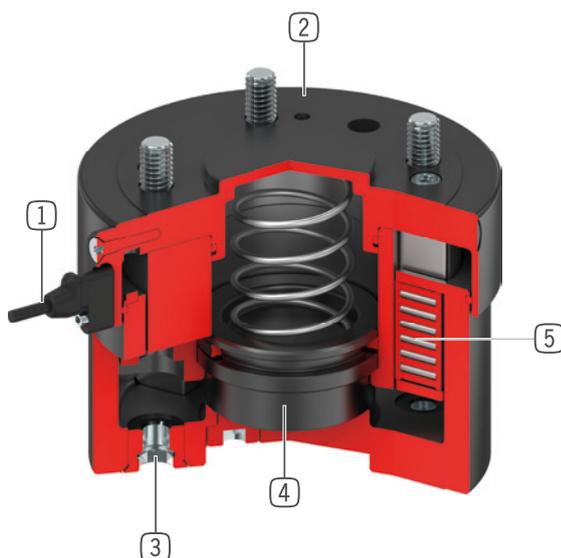
#### ► Bloccaggio pneumatico

Dopo l'azionamento pneumatico, la compensazione dell'asse è bloccata in una posizione finale definita e può sopportare elevati carichi dinamici.

### ► CARATTERISTICHE DI SERIE

Dimensioni costruttive	Versione
ZR1XXX	-A
 1 milione di cicli esenti da manutenzione (max.)	●
 Sensore magnetico	●
 Protetto dalla corrosione	●
 Con pressurizzazione	●
 IP 40	●

## ► I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Rilevamento della posizione del pistone**
  - mediante sensore magnetico
  - disponibili come accessori opzionali
- ② **Carcassa robusta e leggera**
  - Lega di alluminio anodizzata a spessore
  - costruzione molto bassa
  - Grado di protezione IP40 di serie
- ③ **Flangia di collegamento**
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ④ **Pistone di serraggio**
  - cilindro pneumatico a semplice effetto
  - con molla intergrata
  - bloccaggio asse Z
- ⑤ **Guida lineare**
  - per l'assorbimento di forze e momenti molto elevati
  - Scorrimento acciaio suacciaio, per una precisione duratura

## ► DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Corsa nell'asse Z	Forza di tenuta	Peso
		[mm]	[N]	[kg]
ZR1040	TK 40	8	250	0.52
ZR1050	TK 50	8	500	0.67
ZR1063	TK 63	10	1000	1.1
ZR1080	TK 80	10	1500	1.8
ZR1100	TK 100	15	3000	3.1
ZR1125	TK 125	15	4500	5.1
ZR1160	TK 160	20	6500	8.9
ZR1200	TK 200	20	11500	13

## ► ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# COMPENSATORI ASSIALI

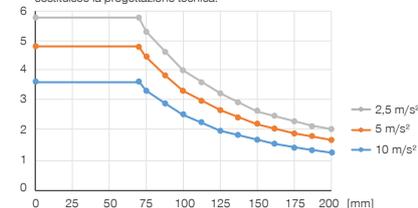
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1040

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e della distanza del baricentro dal centro della superficie imbullonata. Non sostituisce la progettazione tecnica.



#### ► Forze e momenti

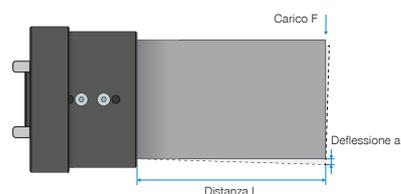
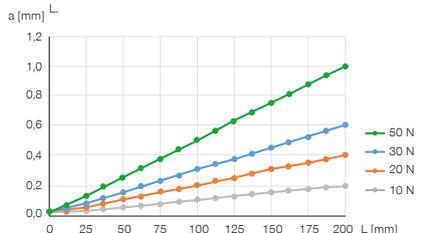
Mostra le forze e i momenti massimi



	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	20	20
My [Nm]	10	5
Fa [N]	250	250

#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra la deflessione massima in funzione del carico F e della distanza L



#### ► Deflessione

### IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
ZUB000035

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

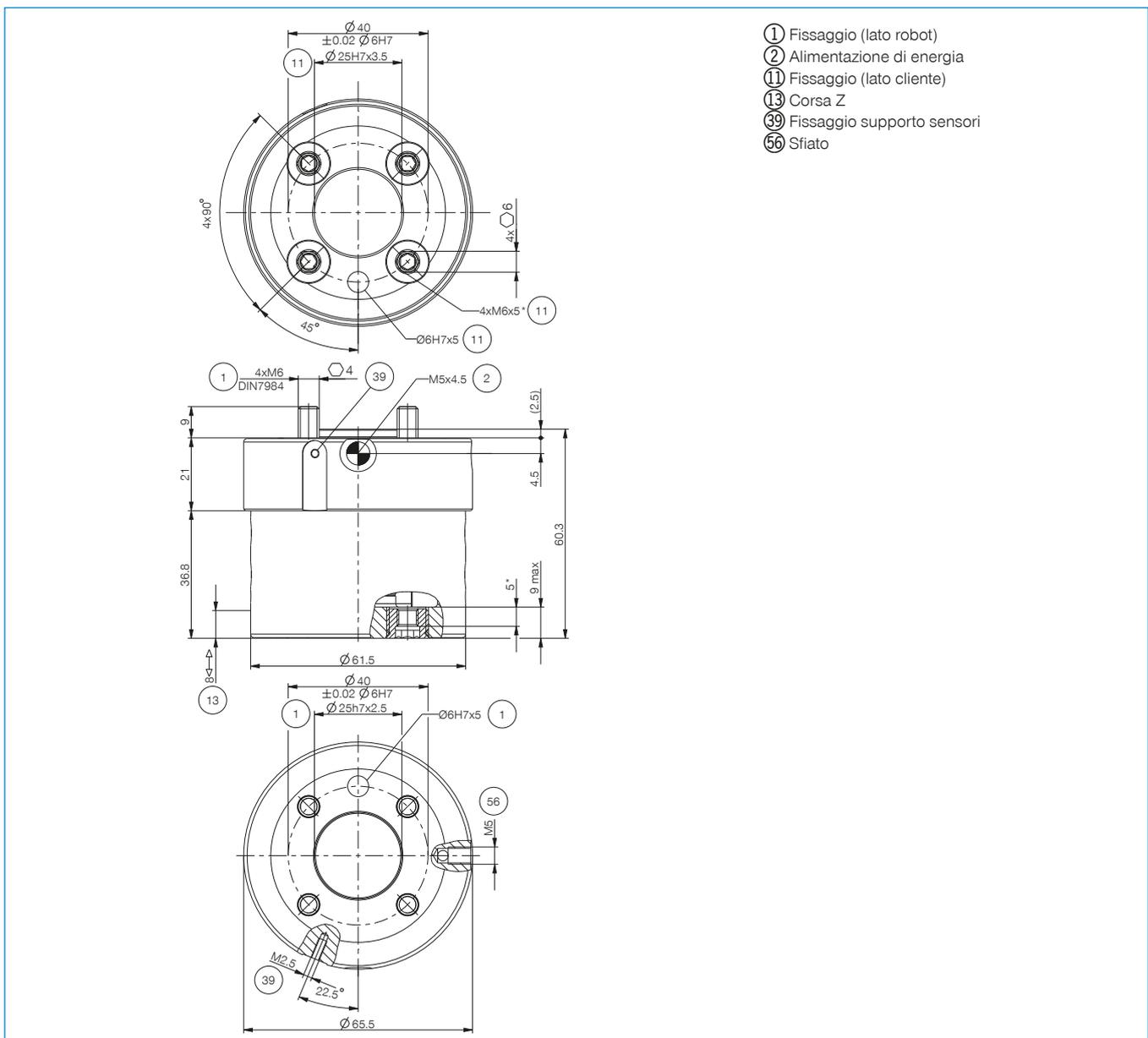


#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1040-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Corsa nell'asse Z [mm]	8
Forza di tenuta [N]	250
Forza della molla [N]	22 ... 29
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	11
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	4
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.52



# COMPENSATORI ASSIALI

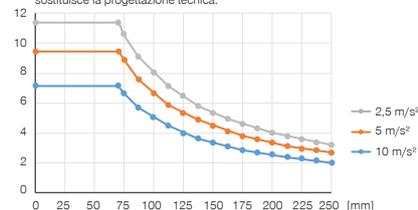
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1050

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e della distanza del baricentro dal centro della superficie imbullonata. Non sostituisce la progettazione tecnica.



#### ► Forze e momenti

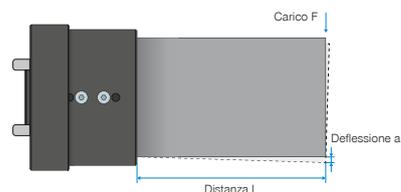
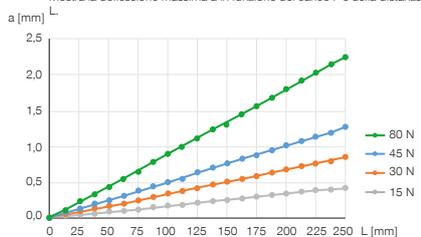
Mostra le forze e i momenti massimi



	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	40	40
My [Nm]	20	10
Fa [N]	500	500

#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra la deflessione massima in funzione del carico F e della distanza L



#### ► Deflessione

### IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
ZUB000035

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



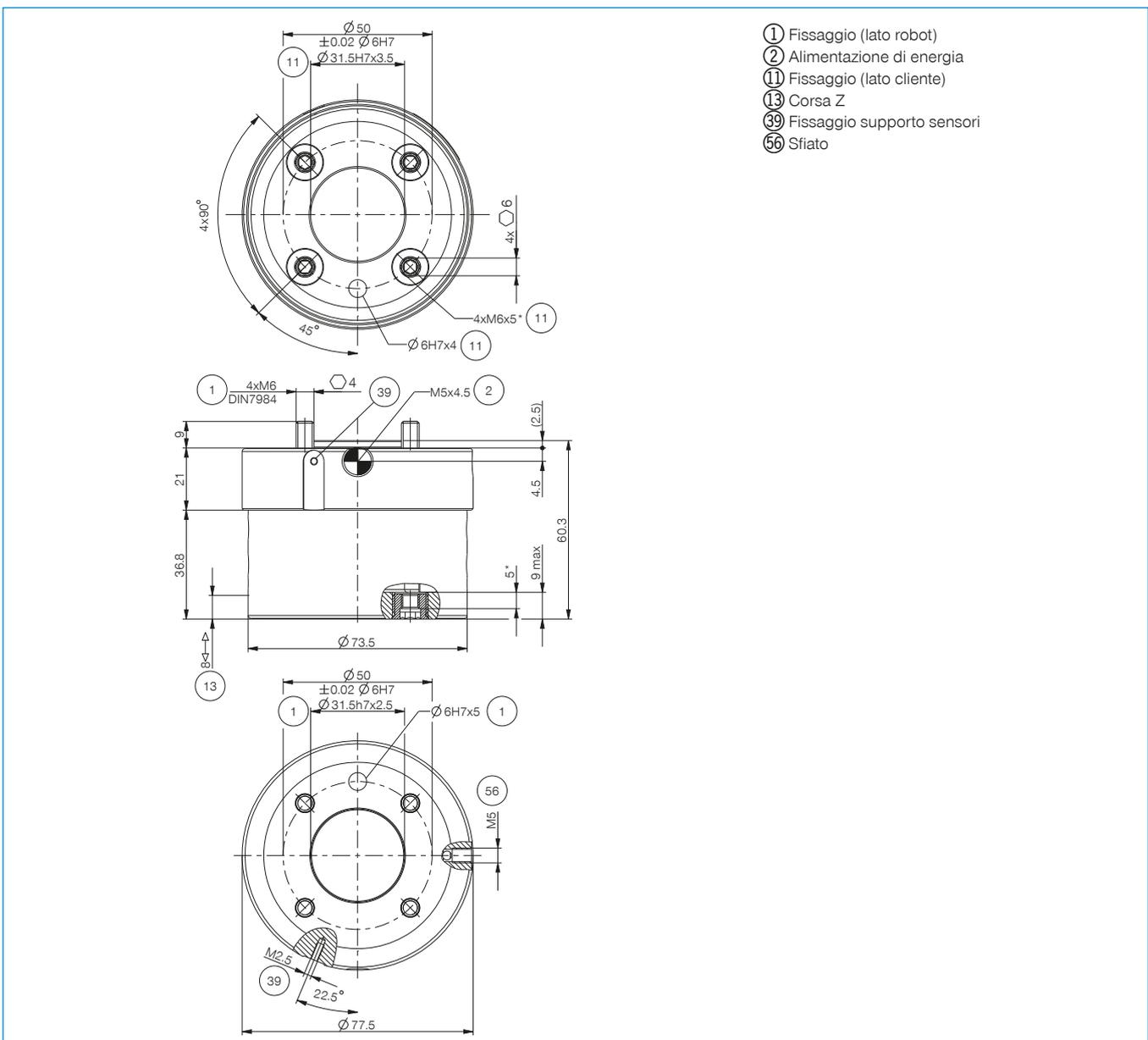
#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1050-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Corsa nell'asse Z [mm]	8
Forza di tenuta [N]	500
Forza della molla [N]	25 ... 37
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	25
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	7
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.67



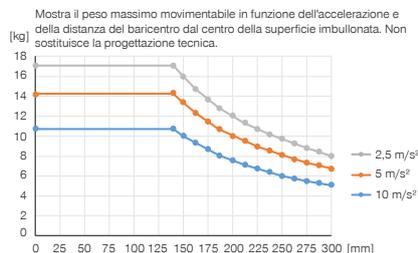
# COMPENSATORI ASSIALI

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1063

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile



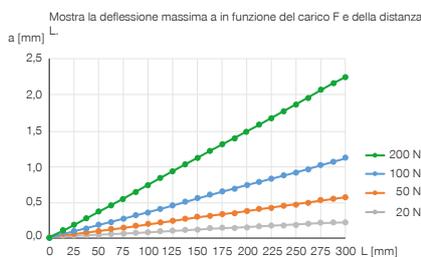
#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti massimi

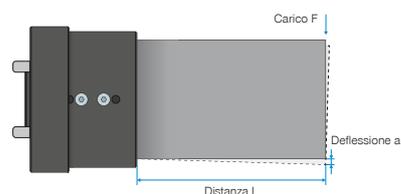


	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	120	120
My [Nm]	60	30
Fa [N]	750	750

#### ► Posizione di montaggio variabile



#### ► Deflessione



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
**ZUB000035**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

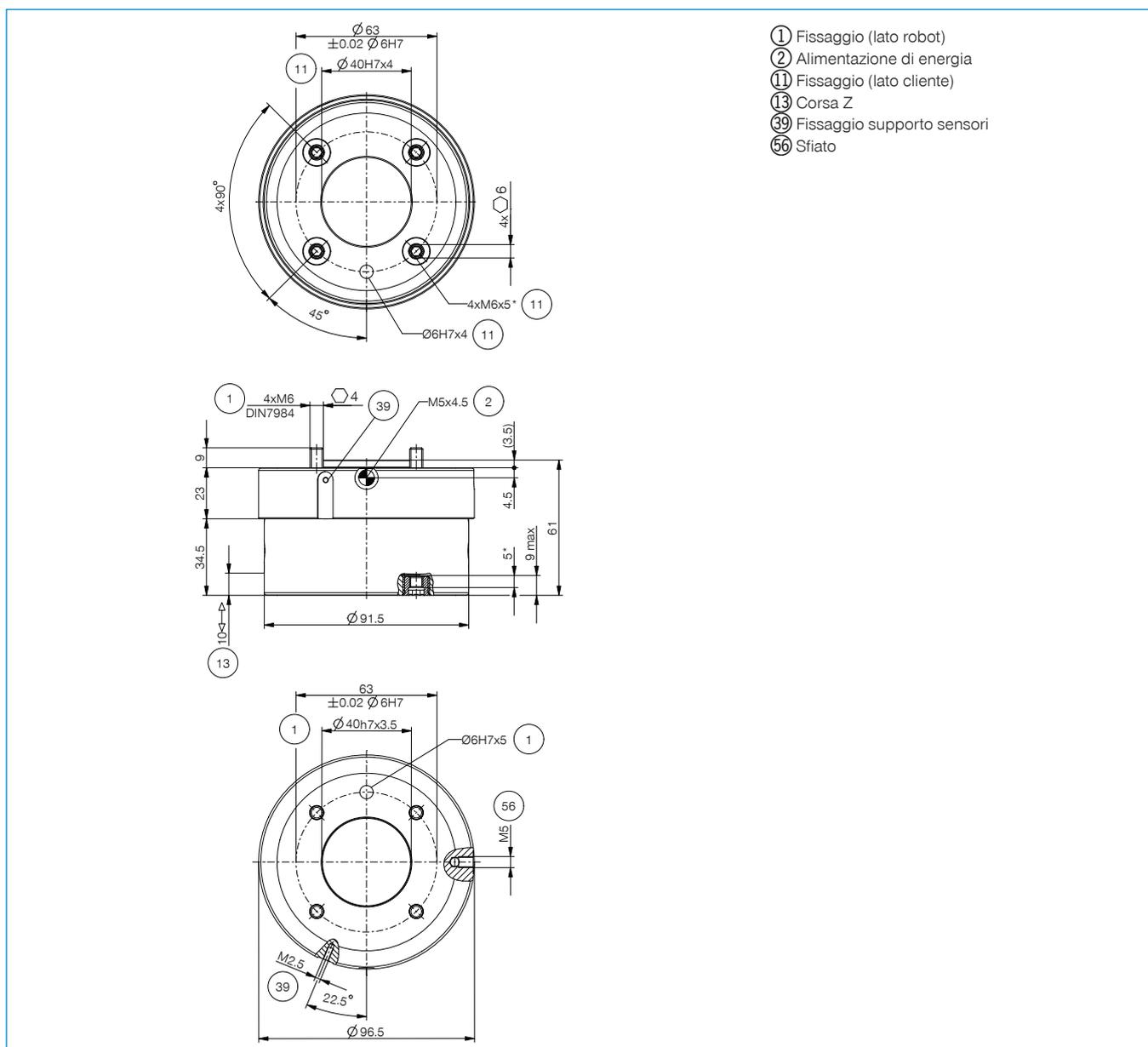


#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1063-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63
Corsa nell'asse Z [mm]	10
Forza di tenuta [N]	1000
Forza della molla [N]	50 ... 62
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	45
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	17
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.1



# COMPENSATORI ASSIALI

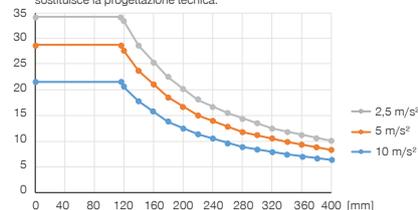
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1080

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e della distanza del baricentro dal centro della superficie imbullonata. Non sostituisce la progettazione tecnica.



#### ► Forze e momenti

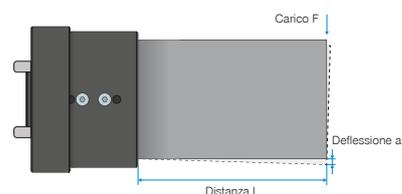
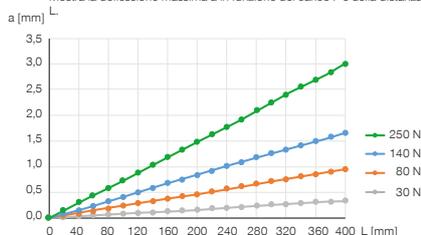
Mostra le forze e i momenti massimi



	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	200	200
My [Nm]	100	50
Fa [N]	1500	1500

#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra la deflessione massima in funzione del carico F e della distanza L



#### ► Deflessione

### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
ZUB000035

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



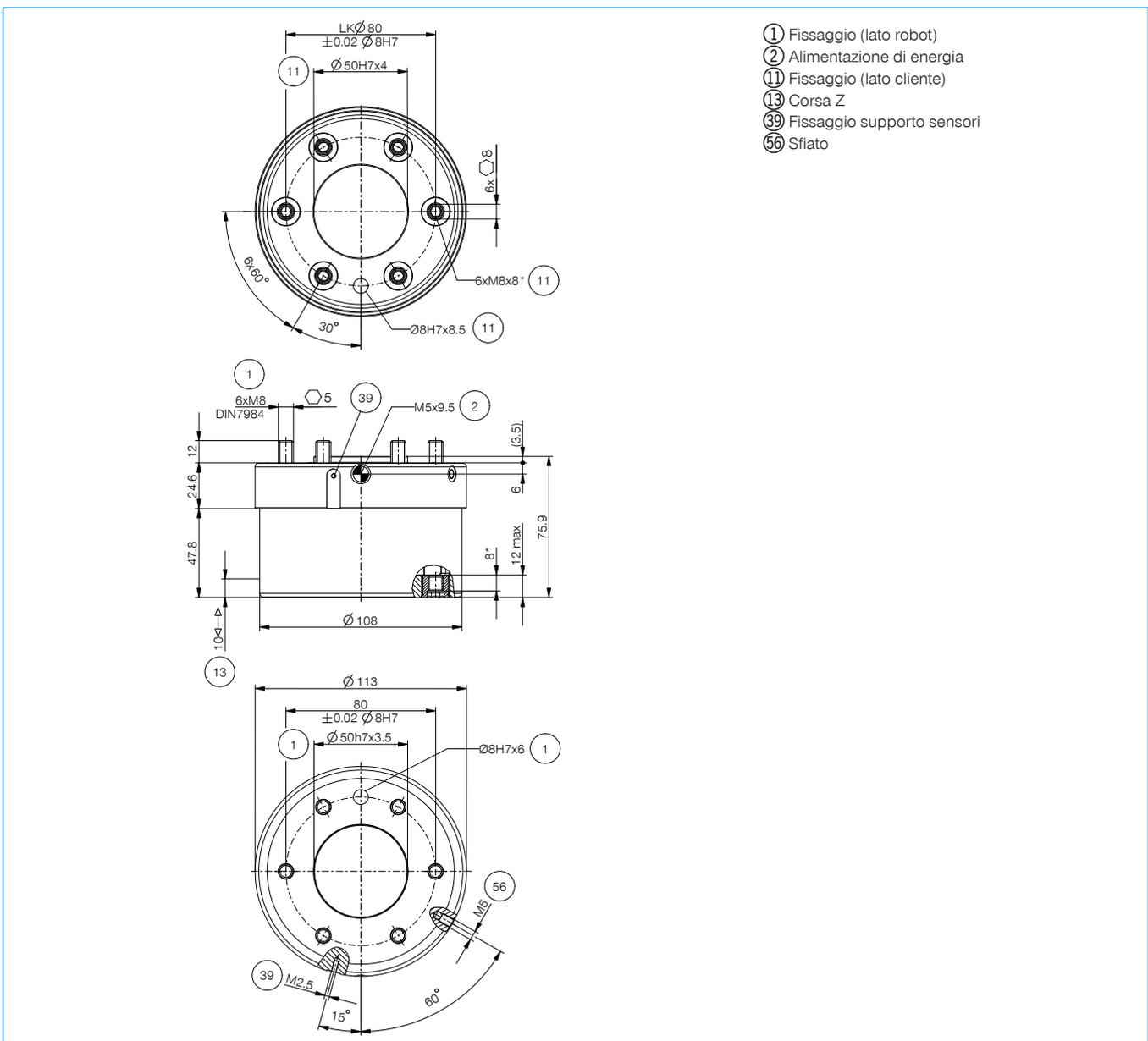
#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1080-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80
Corsa nell'asse Z [mm]	10
Forza di tenuta [N]	1500
Forza della molla [N]	60 ... 70
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	85
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	35
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.8



# COMPENSATORI ASSIALI

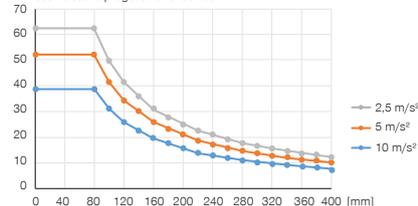
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1100

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e della distanza del baricentro dal centro della superficie imbullonata. Non sostituisce la progettazione tecnica.



#### ► Forze e momenti

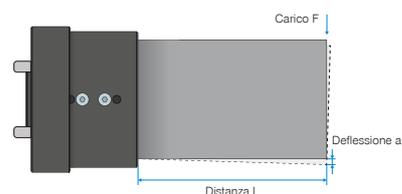
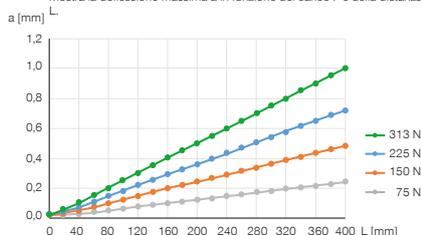
Mostra le forze e i momenti massimi



	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	250	250
My [Nm]	125	63
Fa [N]	2750	2750

#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra la deflessione massima in funzione del carico F e della distanza



#### ► Deflessione

### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
ZUB000036

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



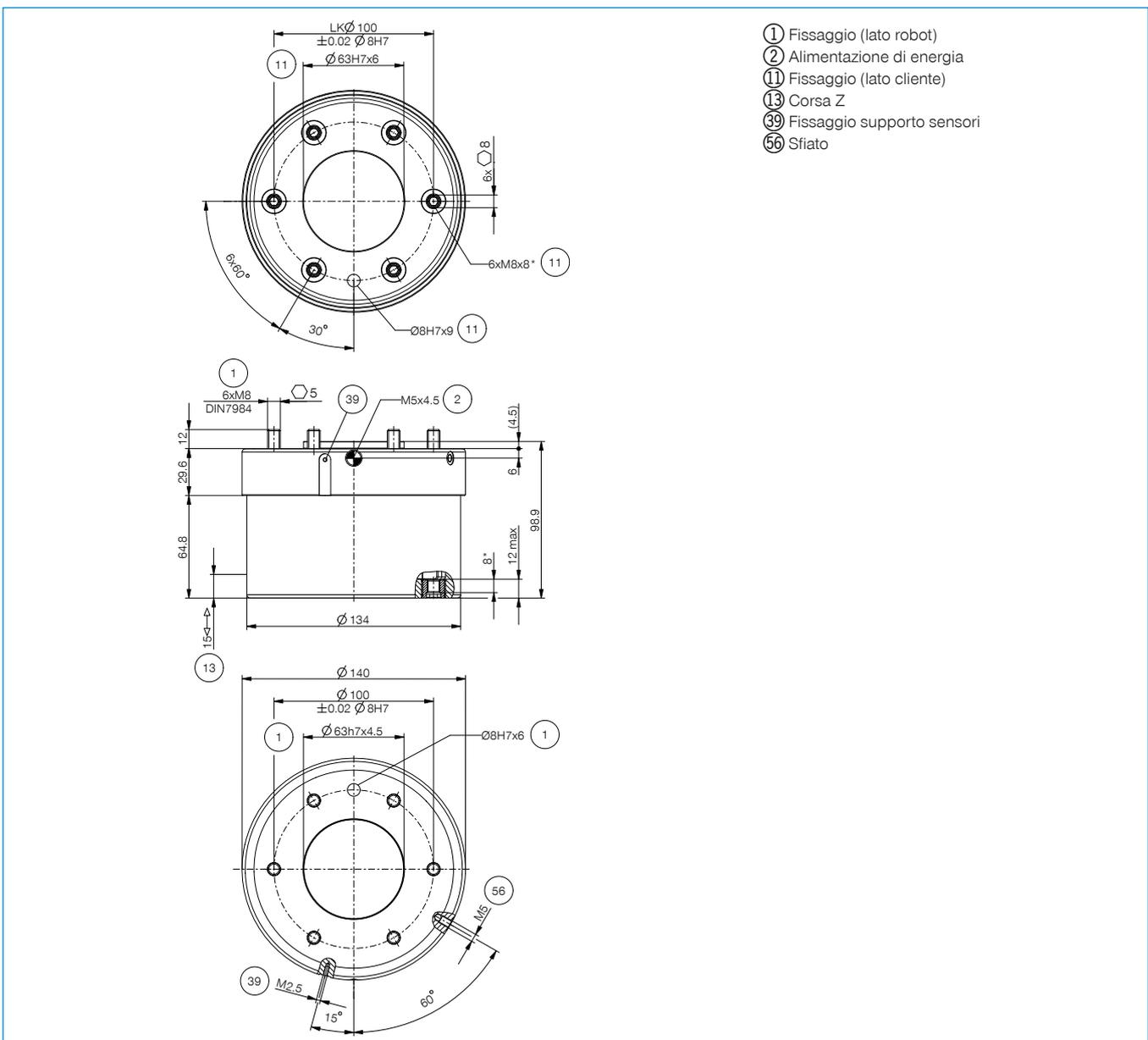
#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1100-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 100
Corsa nell'asse Z [mm]	15
Forza di tenuta [N]	3000
Forza della molla [N]	75 ... 97
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	230
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	90
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	3.1



# COMPENSATORI ASSIALI

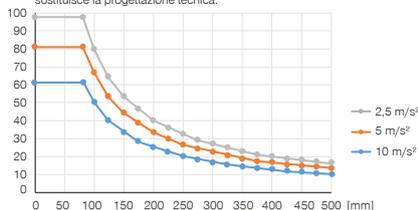
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1125

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e della distanza del baricentro dal centro della superficie imbullonata. Non sostituisce la progettazione tecnica.



#### ► Forze e momenti

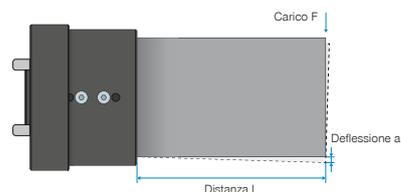
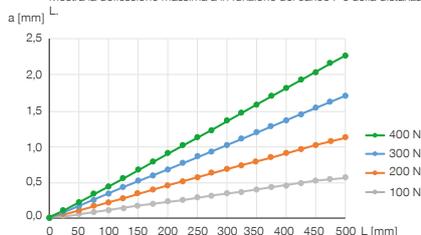
Mostra le forze e i momenti massimi



	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	400	400
My [Nm]	200	100
Fa [N]	4350	4350

#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra la deflessione massima in funzione del carico F e della distanza L



#### ► Deflessione

### IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
**ZUB000036**

### ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



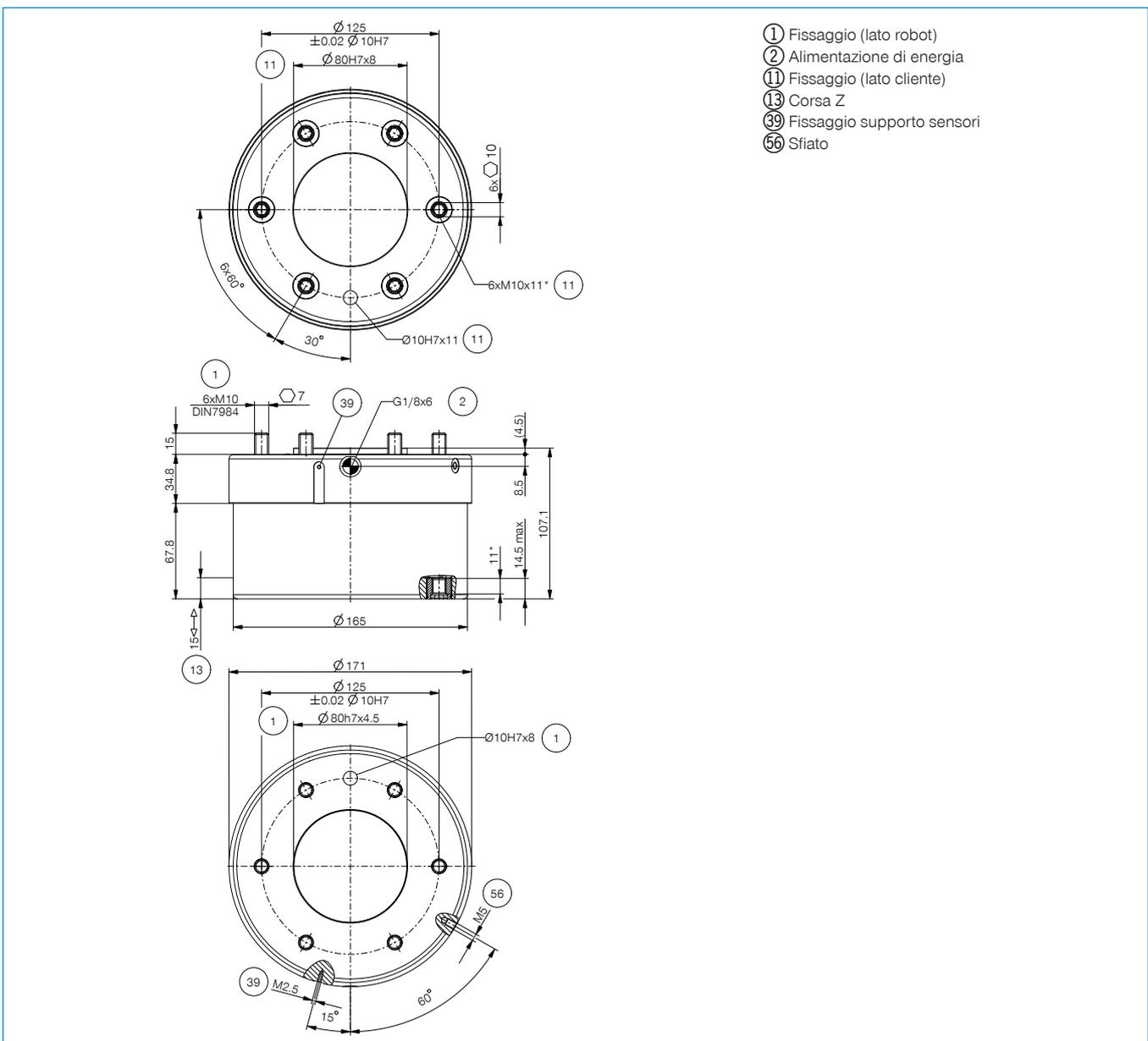
#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1125-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 125
Corsa nell'asse Z [mm]	15
Forza di tenuta [N]	4500
Forza della molla [N]	125 ... 160
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	265
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	205
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	5.1



# COMPENSATORI ASSIALI

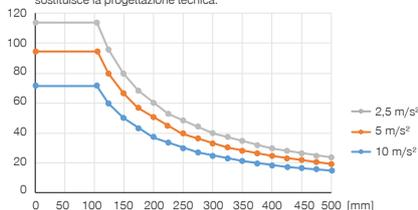
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1160

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e della distanza del baricentro dal centro della superficie imbullonata. Non sostituire la progettazione tecnica.



#### ► Forze e momenti

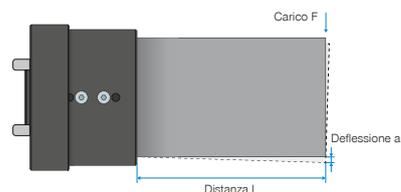
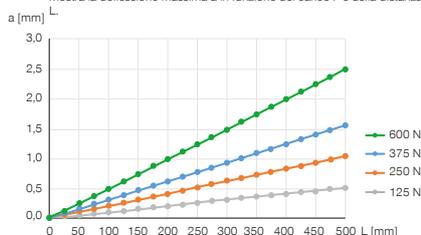
Mostra le forze e i momenti massimi



	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	600	600
My [Nm]	300	100
Fa [N]	5000	5000

#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra la deflessione massima in funzione del carico F e della distanza L



#### ► Deflessione

### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
**ZUB000036**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



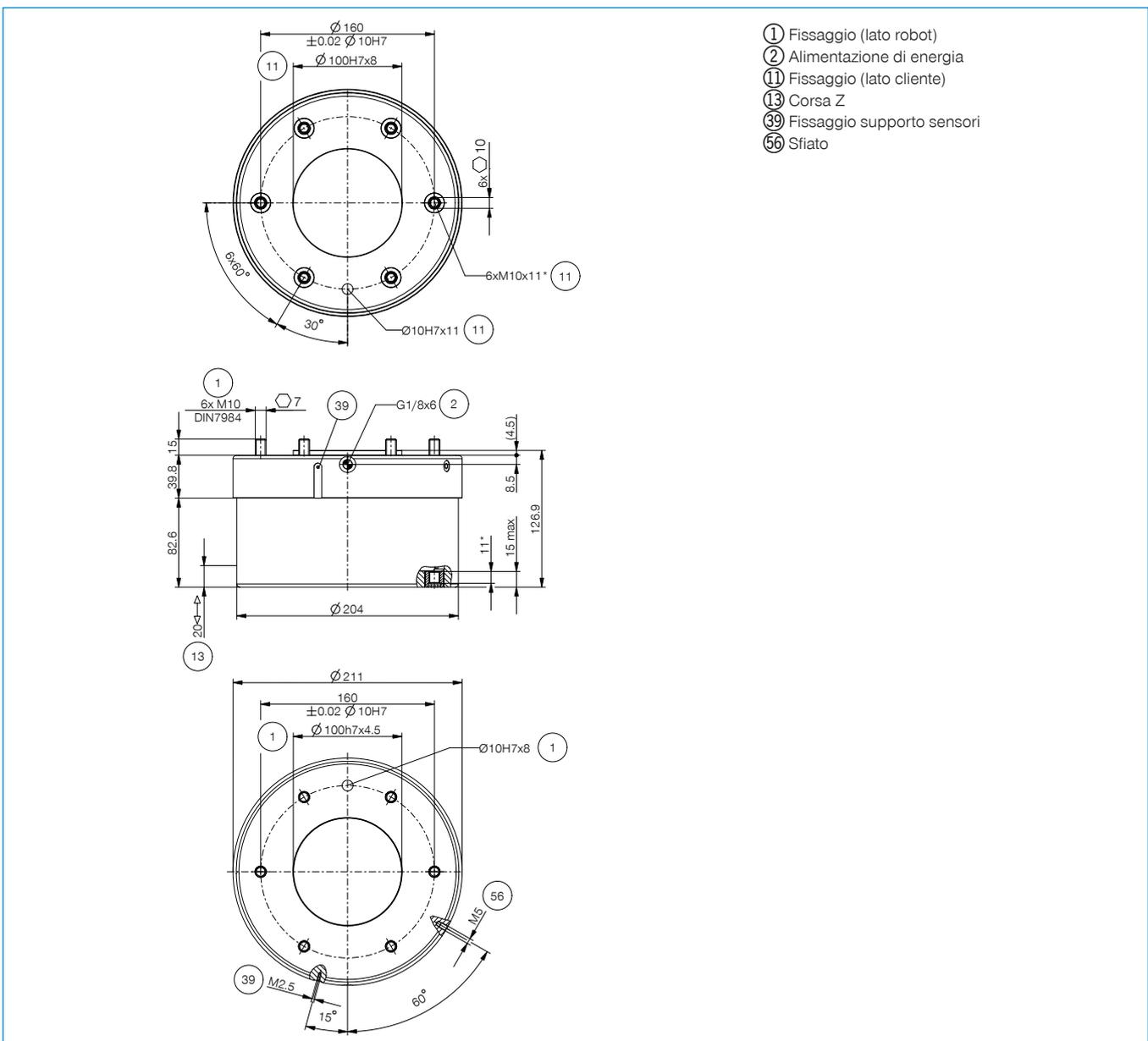
#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1160-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 160
Corsa nell'asse Z [mm]	20
Forza di tenuta [N]	6500
Forza della molla [N]	150 ... 220
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	620
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	550
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	8.9



# COMPENSATORI ASSIALI

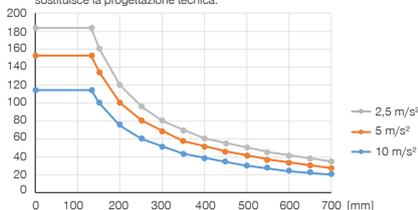
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE ZR1200

### SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso massimo movimentabile in funzione dell'accelerazione e della distanza del baricentro dal centro della superficie imbullonata. Non sostituisce la progettazione tecnica.



#### ► Forze e momenti

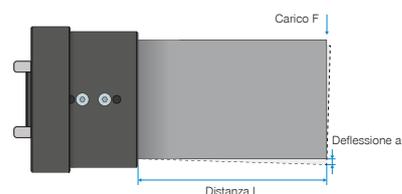
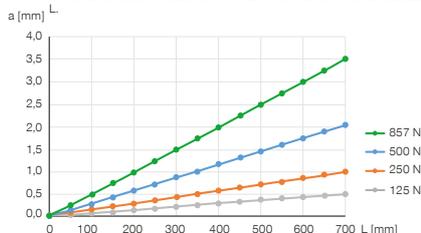
Mostra le forze e i momenti massimi



	sotto pressione	senza pressione
Mr [Nm]	1200	1200
My [Nm]	600	200
Fa [N]	8000	8000

#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra la deflessione massima in funzione del carico F e della distanza L



#### ► Deflessione

### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Supporti sensore  
ZUB000036

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500B4**  
Connettore a spina dritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500B4**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



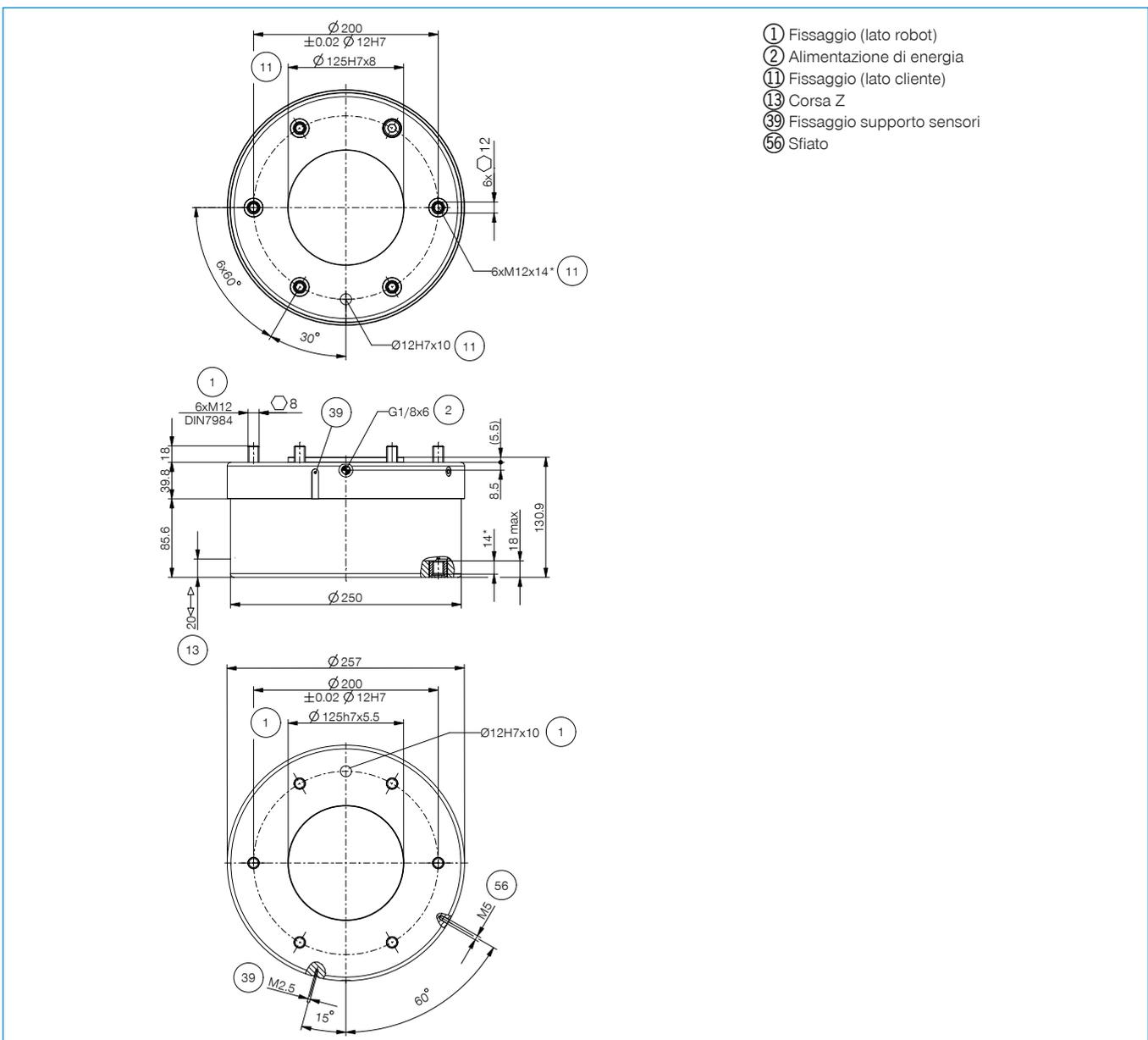
#### SENSORISTICA



**MFS01-S-KHC-P2-PNP**  
Sensore a 2 posizioni angolato, cavo 0,3 m - spina M8



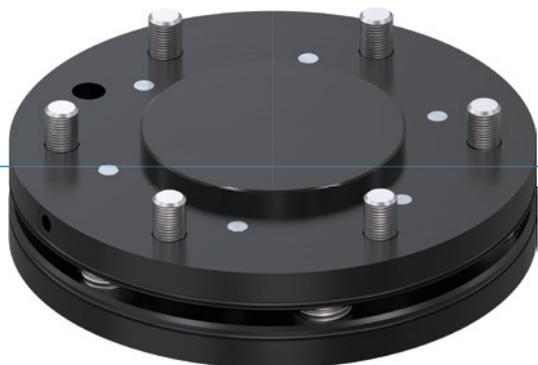
Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>ZR1200-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 200
Corsa nell'asse Z [mm]	20
Forza di tenuta [N]	11500
Forza della molla [N]	250 ... 320
Ripetibilità +/- [mm]	0.01
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	1200
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	1240
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	13



# COMPENSATORI ASSIALI

## SERIE ARP

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► Posizione centrale bloccabile

Durante la traslazione del robot potete fissare la compensazione in modo tale che non avvengano movimenti incontrollati del pezzo

#### ► Struttura estremamente piatta

Questa struttura riduce al minimo il carico dei momenti per il vostro robot e consente di scegliere dimensioni più piccole e meno costose

#### ► Forze e momenti di compensazione variabili

Adattate la compensazione al vostro peso maneggiato, montando il gruppo molle adeguato alla rigidità desiderata

### ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



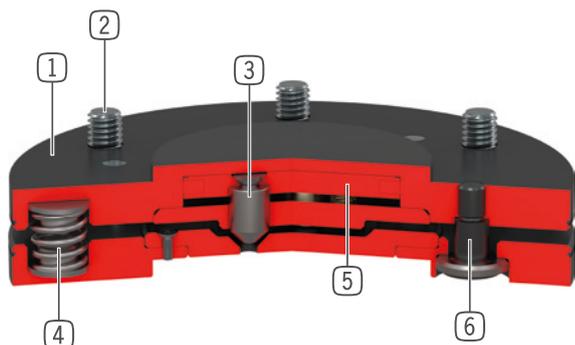
#### ► I nostri prodotti amano le sfide!

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Carcassa robusta e leggera**
  - Lega di alluminio anodizzata a spessore
- ② **Flangia robot**
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ③ **Serraggio**
  - 3 pistoni di serraggio
  - acciaio nitruato
- ④ **Gruppo molle**
  - a partire dalla taglia 63, é incluso nella fornitura un secondo kit di molle più forti
  - a partire dalla taglia 100, possono essere rimosse tre molle
- ⑤ **Meccanismo di serraggio**
  - cilindro pneumatico a semplice effetto
- ⑥ **Perno di guida con calotta sferica**

## DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Deviazione orizzontale +/-	Deviazione verticale +/-
		[mm/°]	[mm/°]
AR40P	TK 40	2 / 1	2 / 1
AR50P	TK 50	2 / 1	2 / 1
AR63P	TK 63	2 / 1	2 / 1
AR80P	TK 80	2 / 1	2 / 1
AR100P	TK 100	2 / 1	2 / 1
AR125P	TK 125	2 / 1	2 / 1
AR160P	TK 160	2 / 1	2 / 1

## ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# COMPENSATORI ASSIALI

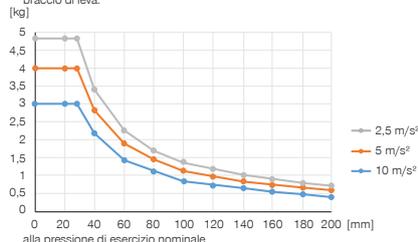
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE AR40P

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



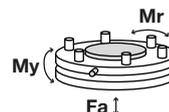
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



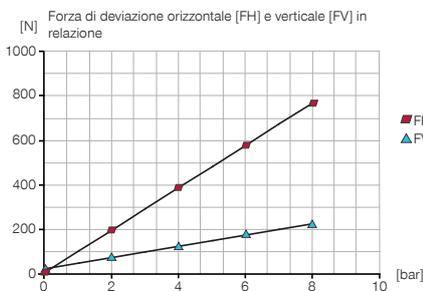
#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul compensatore assiale.

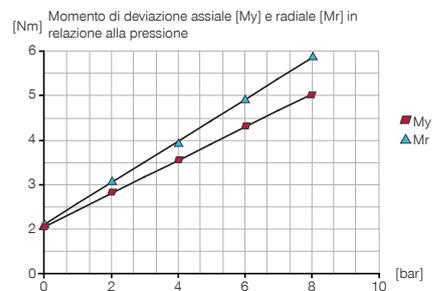


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

#### ► Gruppo molle 1 (già montato)



#### ► Gruppo molle 1 (già montato)



### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060129



4 [pezzi]  
Gruppo molle 1 (già montato)  
CFED11180

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**WVM3**  
Raccordi angolari

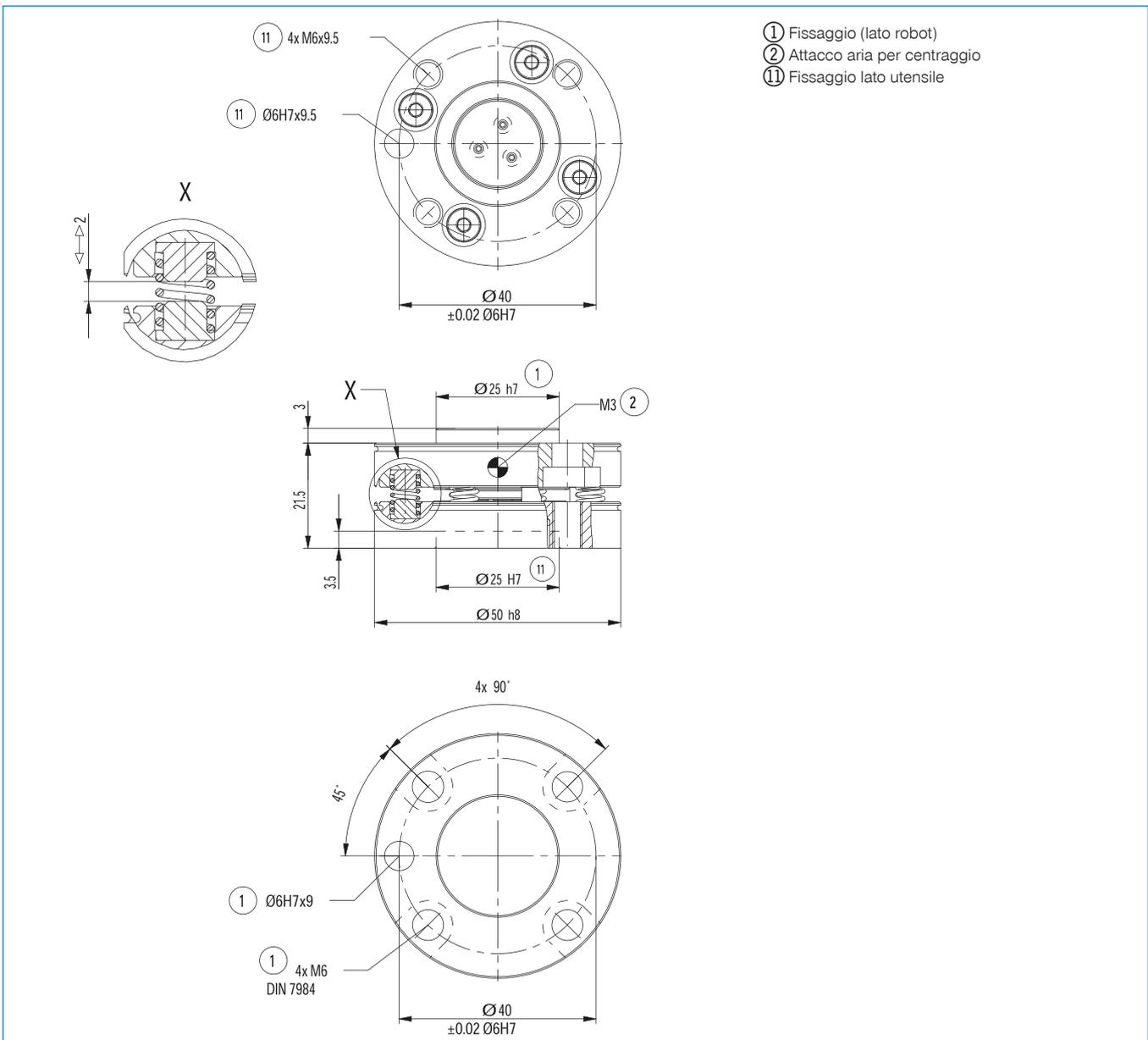


**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**GVM3**  
Raccordo filettato lineare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>AR40P</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Altezza costruttiva [mm]	21.5
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Deviazione orizzontale +/- [°]	1
Deviazione verticale +/- [mm]	2
Deviazione verticale +/- [°]	1
Forza di centraggio durante il serraggio [N]	170
Ripetibilità orizzontale +/- [mm/°]	0.05
Ripetibilità verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'aria per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	2
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	0.5
Peso [kg]	0.14



# COMPENSATORI ASSIALI

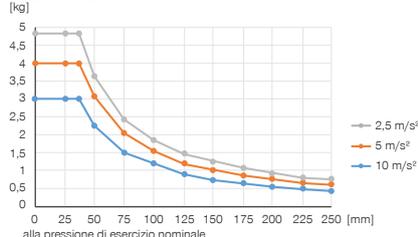
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE AR50P

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



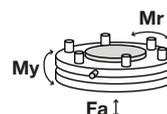
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



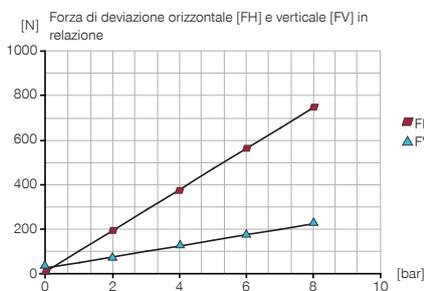
#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul compensatore assiale.

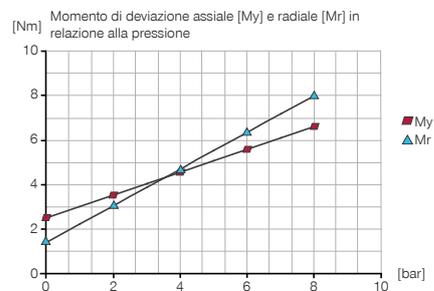


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

#### ► Gruppo molle 1 (già montato)



#### ► Gruppo molle 1 (già montato)



### ► IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984060129



4 [pezzi]  
Gruppo molle 1 (già montato)  
CFED11180

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**WVM3**  
Raccordi angolari

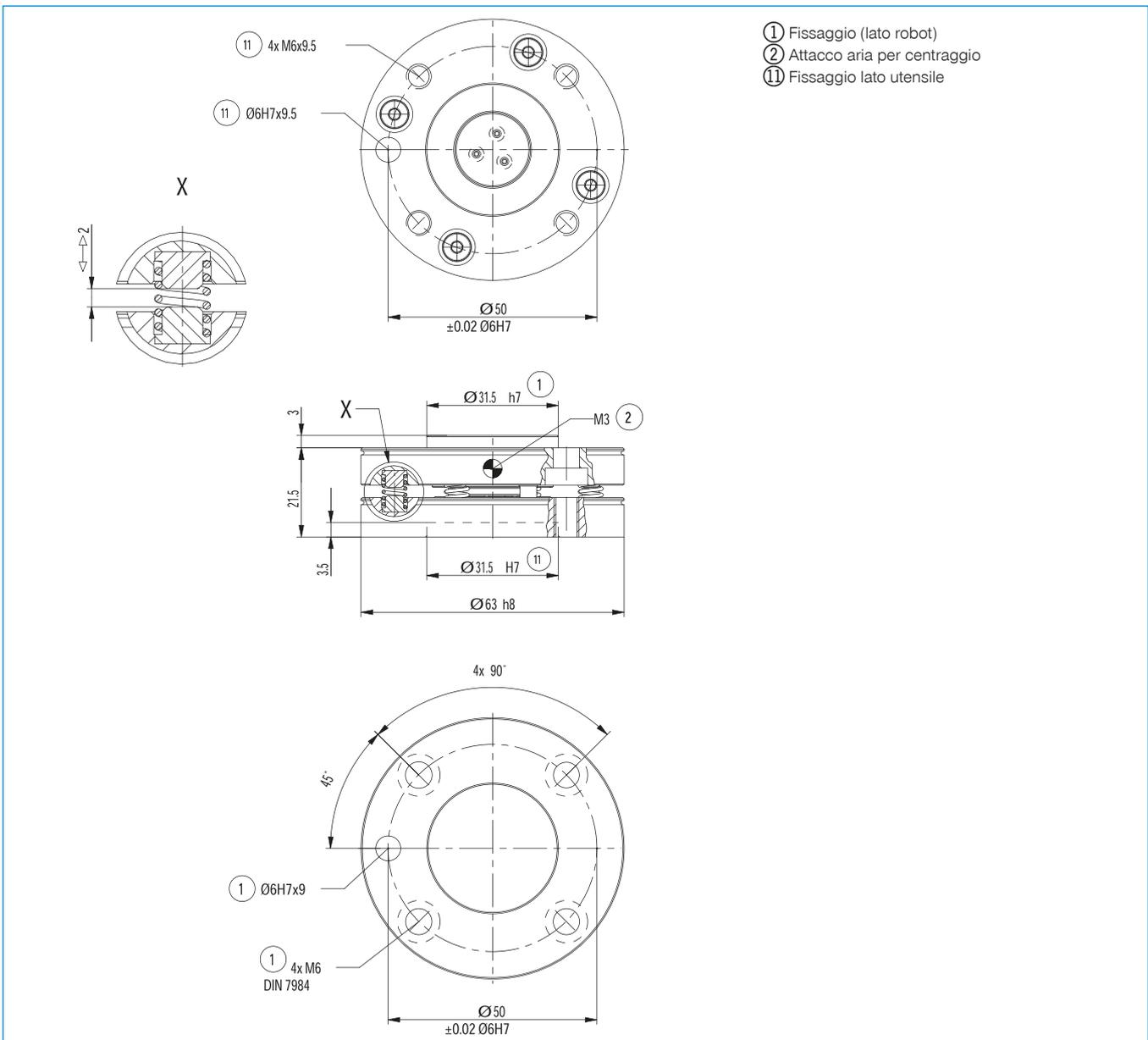


#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM3**  
Raccordo filettato lineare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>AR50P</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Altezza costruttiva [mm]	21.5
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Deviazione orizzontale +/- [°]	1
Deviazione verticale +/- [mm]	2
Deviazione verticale +/- [°]	1
Forza di centraggio durante il serraggio [N]	170
Ripetibilità orizzontale +/- [mm/°]	0.05
Ripetibilità verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'aria per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	2
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	1.1
Peso [kg]	0.2



# COMPENSATORI ASSIALI

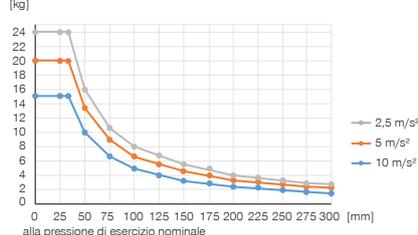
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE AR63P

### SPECIFICHE PRODOTTO



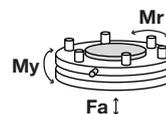
#### Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### Forze e momenti

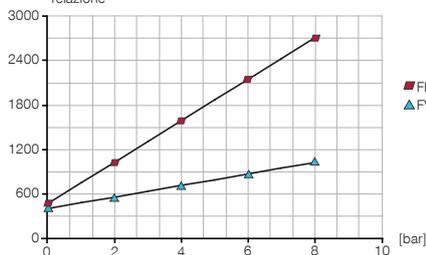
Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul compensatore assiale.



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

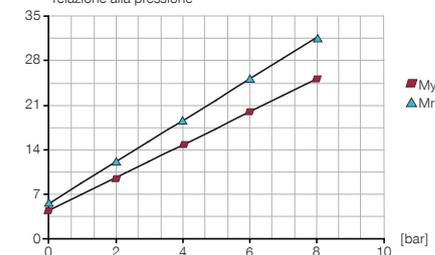
#### Gruppo molle 1 (già montato)

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



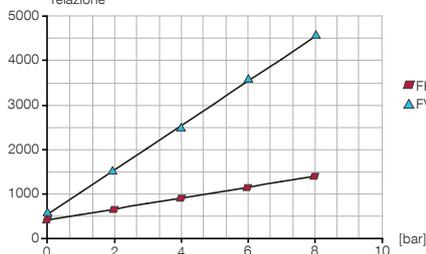
#### Gruppo molle 1 (già montato)

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



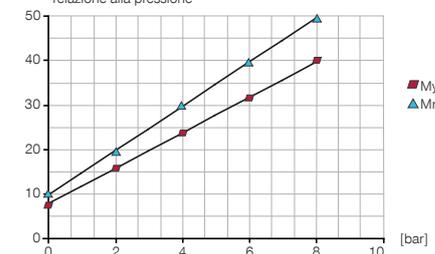
#### Gruppo molle 2

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



#### Gruppo molle 2

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



### IN DOTAZIONE



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984060149**



4 [pezzi]  
Gruppo molle 1 (già montato)  
**CFED63000**



4 [pezzi]  
Gruppo molle 2  
**CFED63010**

### ACCESSORI CONSIGLIATI



**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**

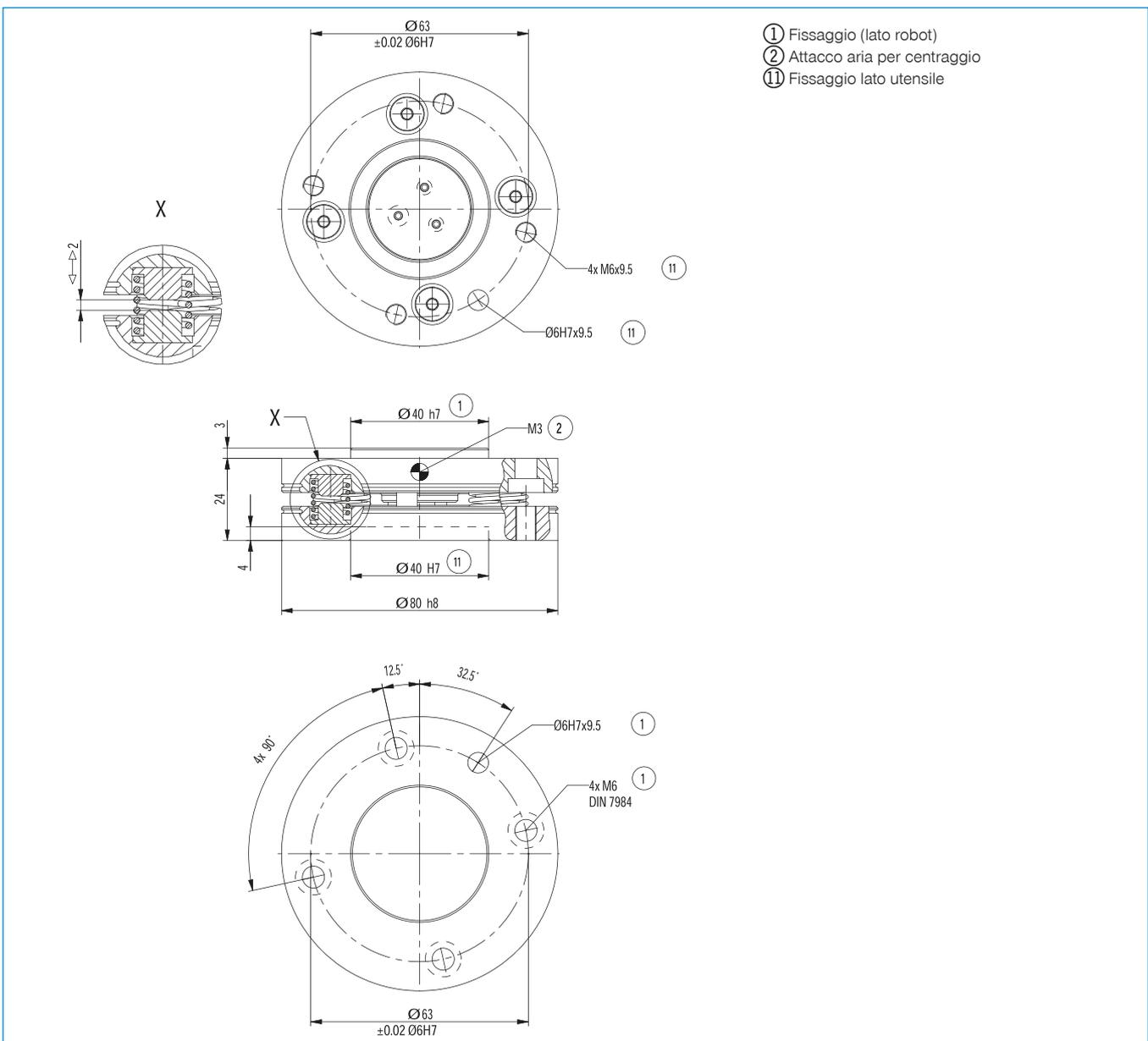


**WVM3**  
Raccordi angolari



**GVM3**  
Raccordo filettato lineare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>AR63P</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63
Altezza costruttiva [mm]	24
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Deviazione orizzontale +/- [°]	1
Deviazione verticale +/- [mm]	2
Deviazione verticale +/- [°]	1
Forza di serraggio durante il serraggio [N]	600
Ripetibilità orizzontale +/- [mm/°]	0.05
Ripetibilità verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'aria per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	3.6
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	2.8
Peso [kg]	0.39



# COMPENSATORI ASSIALI

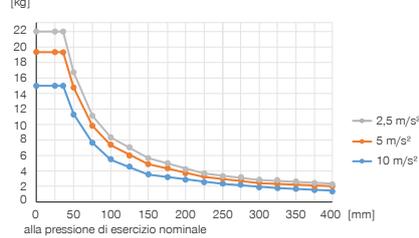
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE AR80P

### SPECIFICHE PRODOTTO



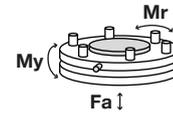
#### ► Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### ► Forze e momenti

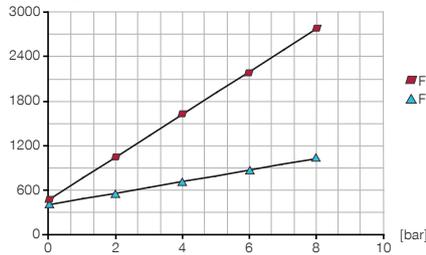
Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul compensatore assiale.



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

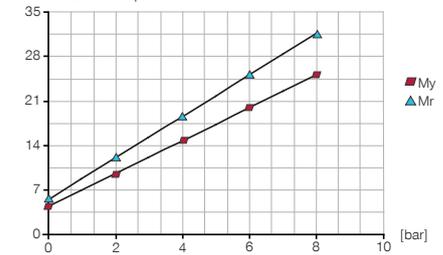
#### ► Gruppo molle 1 (già montato)

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



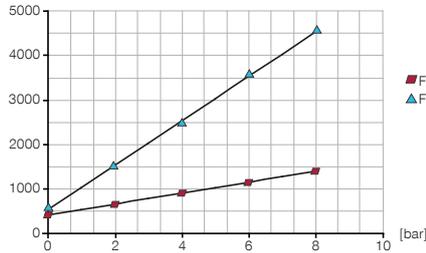
#### ► Gruppo molle 1 (già montato)

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



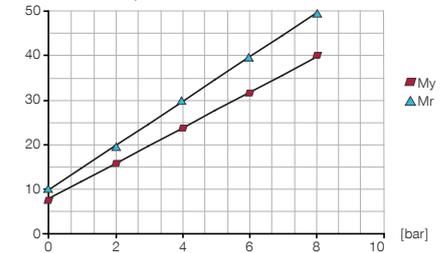
#### ► Gruppo molle 2

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



#### ► Gruppo molle 2

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



### ► IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984080169**



6 [pezzi]  
Gruppo molle 1 (già montato)  
**CFED63000**



6 [pezzi]  
Gruppo molle 2  
**CFED63010**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**WVM3**  
Raccordi angolari

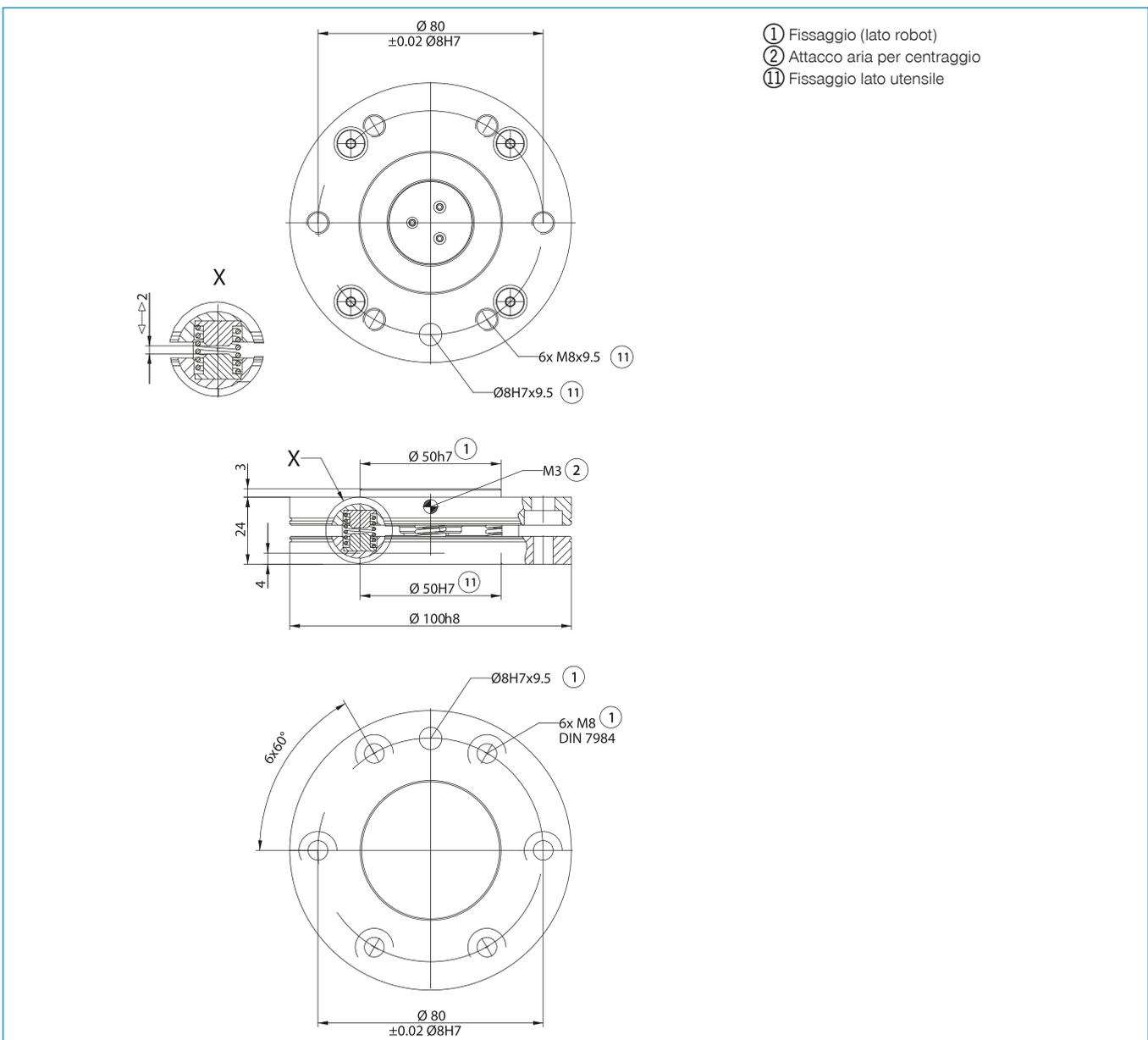


**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**GVM3**  
Raccordo filettato lineare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>AR80P</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80
Altezza costruttiva [mm]	24
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Deviazione orizzontale +/- [°]	1
Deviazione verticale +/- [mm]	2
Deviazione verticale +/- [°]	1
Forza di serraggio durante il serraggio [N]	600
Ripetibilità orizzontale +/- [mm/°]	0.05
Ripetibilità verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'aria per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	3.6
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	6.2
Peso [kg]	0.58



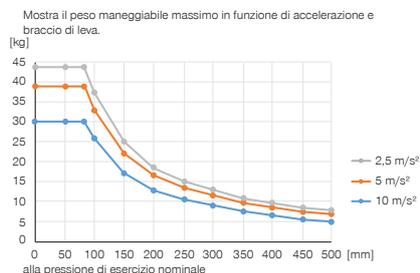
# COMPENSATORI ASSIALI

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE AR100P

### SPECIFICHE PRODOTTO

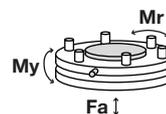


#### Posizione di montaggio variabile



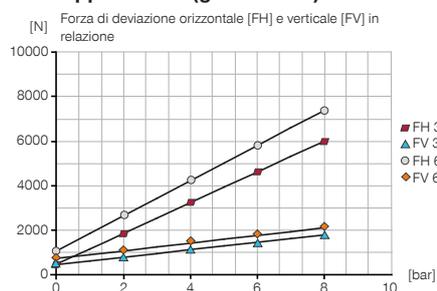
#### Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul compensatore assiale.

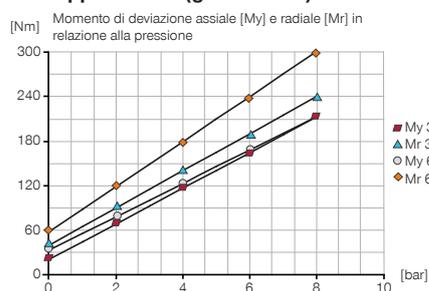


Mr [Nm]	500
My [Nm]	500
Fa [N]	2100

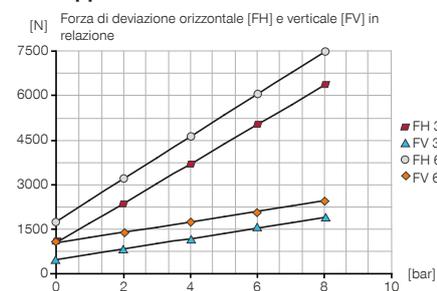
#### Gruppo molle 1 (già montato)



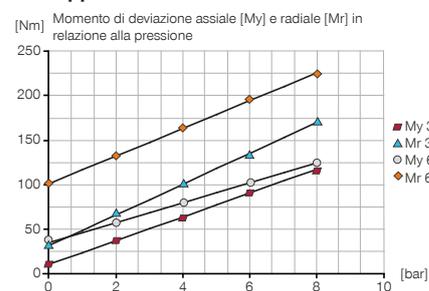
#### Gruppo molle 1 (già montato)



#### Gruppo molle 2



#### Gruppo molle 2



### IN DOTAZIONE

6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984080169**

6 [pezzi]  
Gruppo molle 1 (già montato)  
**CFED10050**

6 [pezzi]  
Gruppo molle 2  
**CFED10060**

### ACCESSORI CONSIGLIATI

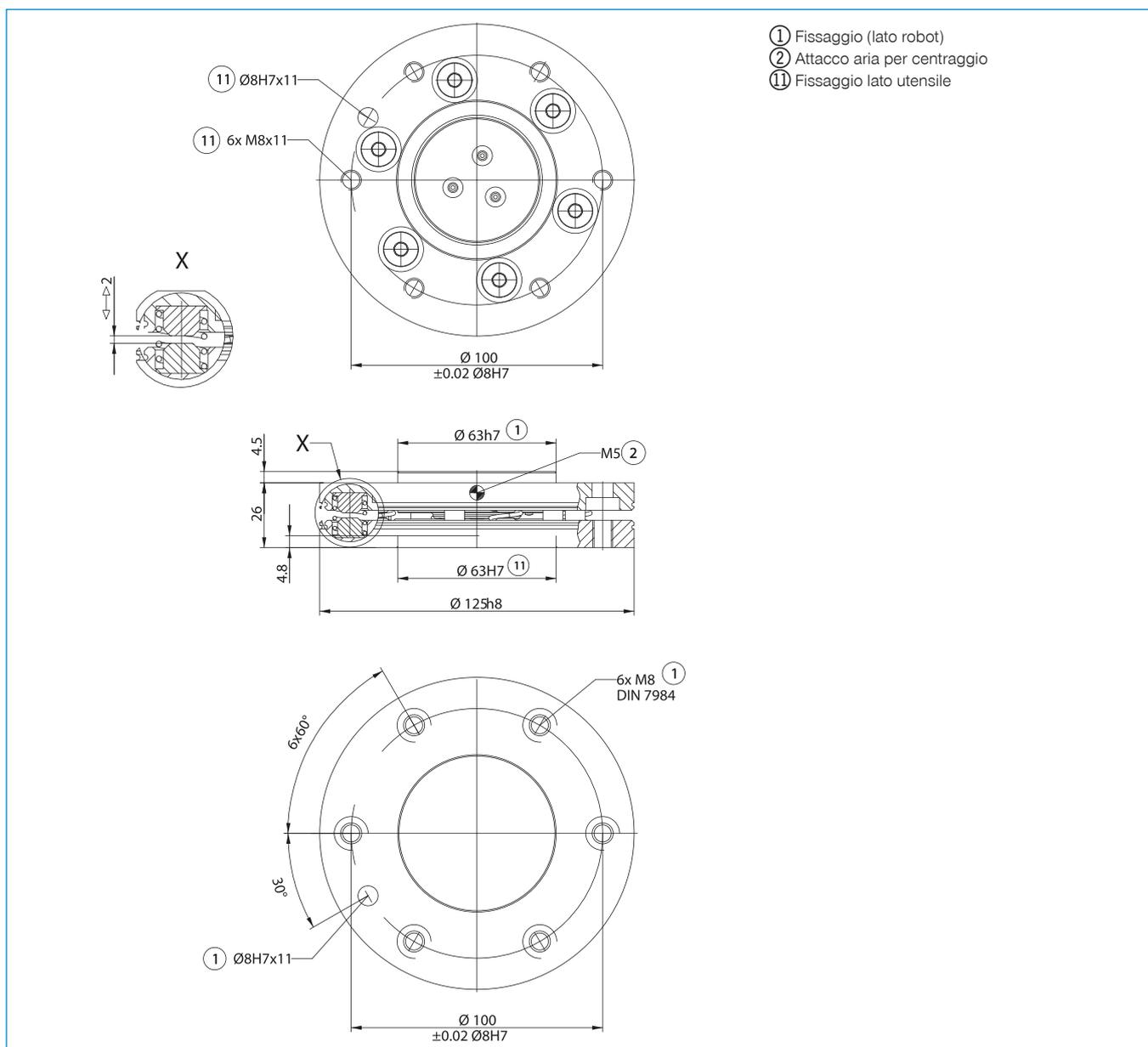
#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA

#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA

**GVM5**  
Foro filettato lineare

**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 100
Altezza costruttiva [mm]	26
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Deviazione orizzontale +/- [°]	1
Deviazione verticale +/- [mm]	2
Deviazione verticale +/- [°]	1
Forza di centraggio durante il serraggio [N]	1400
Ripetibilità orizzontale +/- [mm/°]	0.05
Ripetibilità verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'aria per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	8.5
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	17
Peso [kg]	1.1



# COMPENSATORI ASSIALI

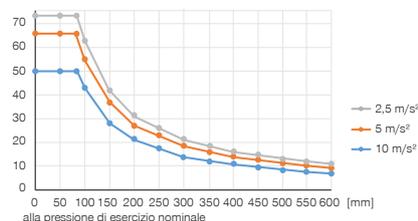
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE AR125P

### SPECIFICHE PRODOTTO



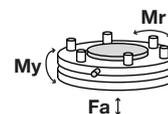
#### Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### Forze e momenti

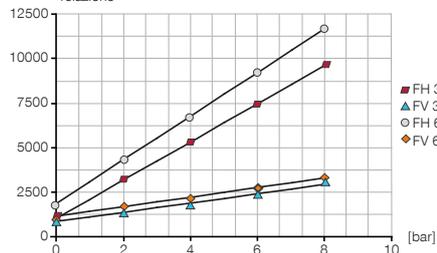
Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul compensatore assiale.



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

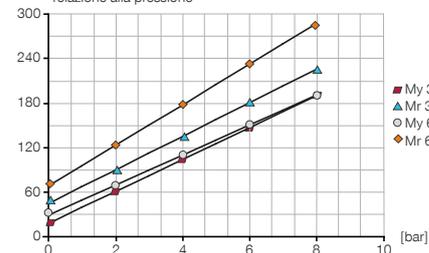
#### Gruppo molle 1 (già montato)

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



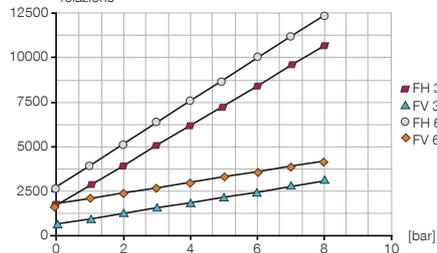
#### Gruppo molle 1 (già montato)

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



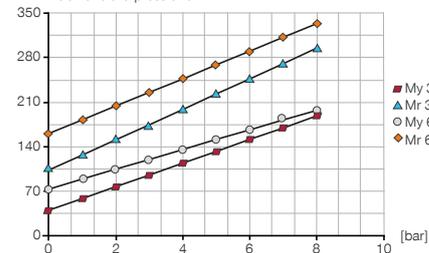
#### Gruppo molle 2

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



#### Gruppo molle 2

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



### IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C7984080169**



6 [pezzi]  
Gruppo molle 1 (già montato)  
**CFED12500**



6 [pezzi]  
Gruppo molle 2  
**CFED12510**

### ACCESSORI CONSIGLIATI



**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**GVM5**  
Foro filettato lineare

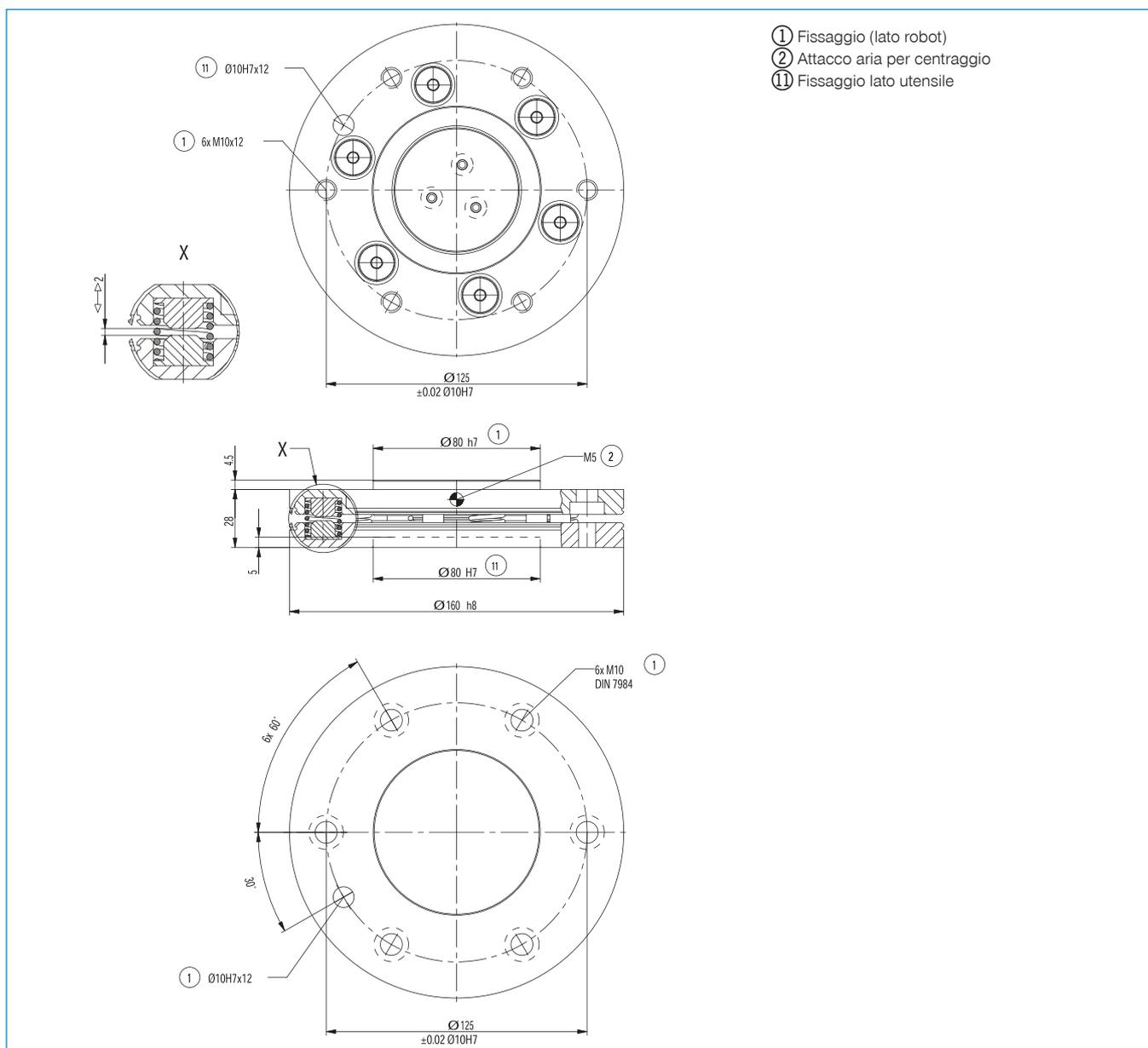


**ALIMENTAZIONE DI ENERGIA**



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>AR125P</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 125
Altezza costruttiva [mm]	28
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Deviazione orizzontale +/- [°]	1
Deviazione verticale +/- [mm]	2
Deviazione verticale +/- [°]	1
Forza di centraggio durante il serraggio [N]	3000
Ripetibilità orizzontale +/- [mm/°]	0.05
Ripetibilità verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'aria per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	14
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	61
Peso [kg]	2



# COMPENSATORI ASSIALI

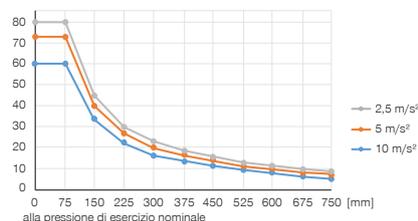
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE AR160P

### SPECIFICHE PRODOTTO



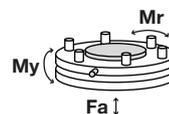
#### Posizione di montaggio variabile

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva.



#### Forze e momenti

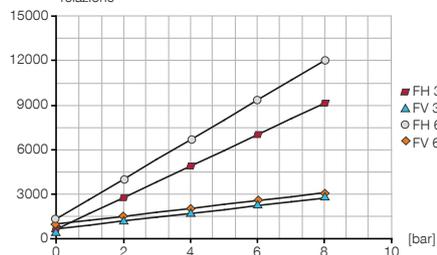
Mostra le forze e i momenti statici che possono agire sul compensatore assiale.



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

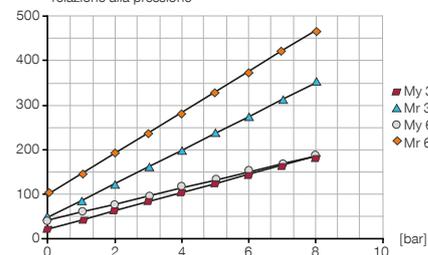
#### Gruppo molle 1 (già montato)

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



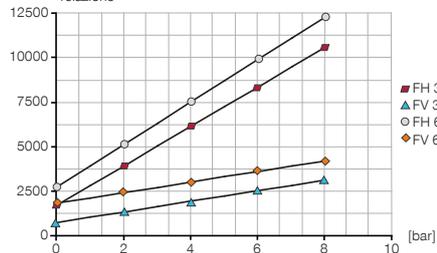
#### Gruppo molle 1 (già montato)

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



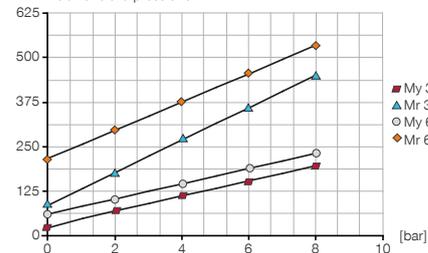
#### Gruppo molle 2

Forza di deviazione orizzontale [FH] e verticale [FV] in relazione



#### Gruppo molle 2

Momento di deviazione assiale [My] e radiale [Mr] in relazione alla pressione



### IN DOTAZIONE



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
C7984100209



6 [pezzi]  
Gruppo molle 1 (già montato)  
CFED12500



6 [pezzi]  
Gruppo molle 2  
CFED12510

### ACCESSORI CONSIGLIATI



ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



GVM5  
Foro filettato lineare

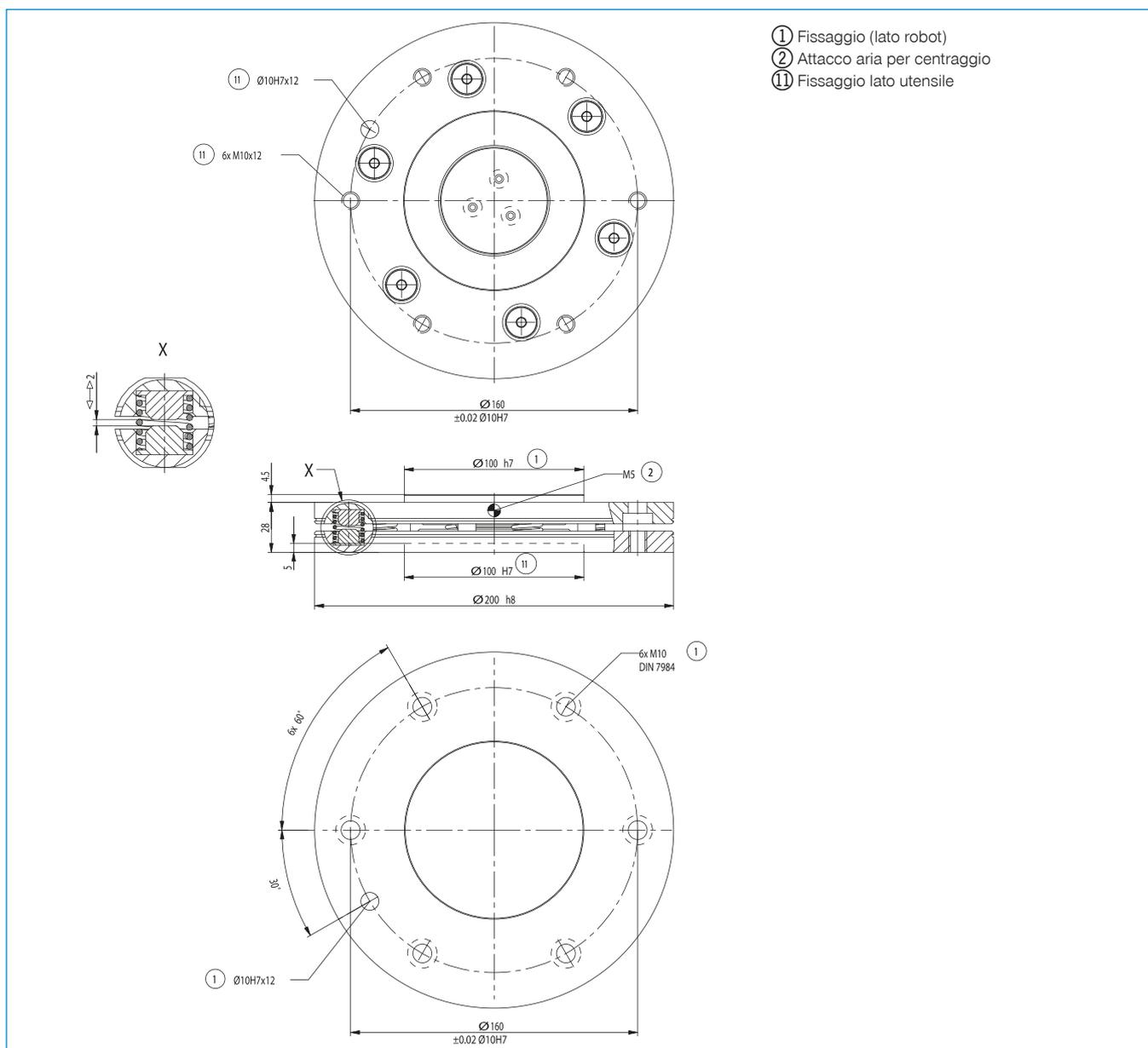


ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



WVM5  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 160
Altezza costruttiva [mm]	28
Deviazione orizzontale +/- [mm]	2
Deviazione orizzontale +/- [°]	1
Deviazione verticale +/- [mm]	2
Deviazione verticale +/- [°]	1
Forza di centraggio durante il serraggio [N]	3000
Ripetibilità orizzontale +/- [mm/°]	0.05
Ripetibilità verticale +/- [mm/°]	0.05
Volume d'aria per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	14
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Momento d'inerzia [kgcm <sup>2</sup> ]	115
Peso [kg]	5.8





# ANTICOLLISIONE

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



### 8 ANTICOLLISIONE

162 - 185



Serie CSR

164



Serie CRR

178

# ANTICOLLISIONE

## SERIE CSR

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► Sensibilità dello scatto regolabile

Controllando la pressione dell'aria, è possibile regolare in modo ottimale la sensibilità in base all'applicazione.

#### ► Sensori integrati

In caso di collisione, il sensore integrato manda un segnale al sistema di controllo per far scattare un arresto di emergenza.

#### ► Ripristino manuale

Per garantire che la macchina ed il motivo dell'arresto di emergenza siano esaminate è idoneo il ripristino manuale.

### ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



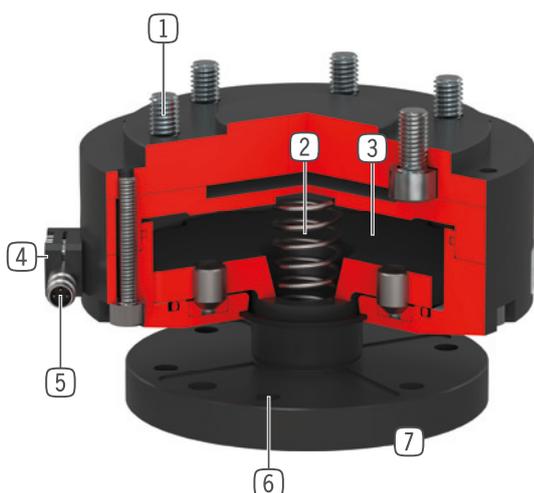
#### ► I nostri prodotti amano le sfide!

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## ► I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Interfaccia per collegamento al robot**
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ② **Azionamento**
  - cilindro pneumatico a semplice effetto
  - la sensibilità di risposta é regolabile mediante la pressione di esercizio
  - con molla intergrata
- ③ **Trasmissione della forza**
  - diretta mediante pistone
- ④ **Sensore di pressione**
  - rilevamento indiretto dei sovraccarichi
- ⑤ **Sensoristica**
  - un sensore induttivo genera un segnale in caso di sovraccarico e deviazione
  - genera automaticamente una situazione di emergenza
  - sensore induttivo Ø 8 mm con connessione cavo M8x1 inclusi nella fornitura
- ⑥ **Flangia di collegamento**
- ⑦ **Rilevamento di deviazione e sovraccarico**
  - nell'asse Z corsa 28 mm
  - sul piano orizzontale fino a 12.5°
  - alle torsioni nell'asse Z 360°

## ► DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Deviazione asse Z	Deviazione orizzontale +/-
		[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

## ► ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# ANTICOLLISIONE

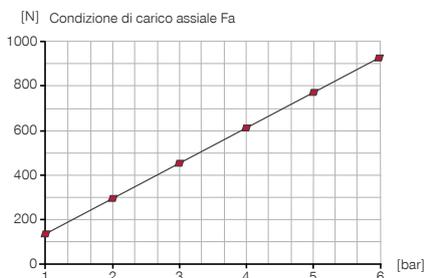
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CSR50

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



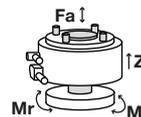
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



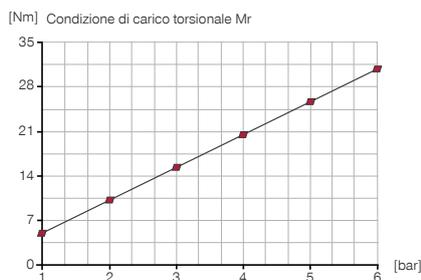
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



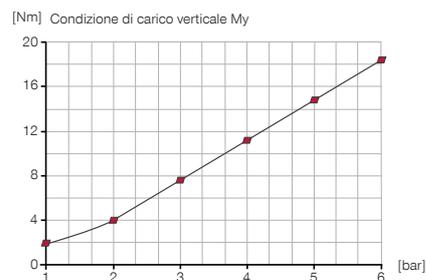
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Sensori induttivi - Spina M8  
**NJ8-E2S-05**



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C0912060169**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

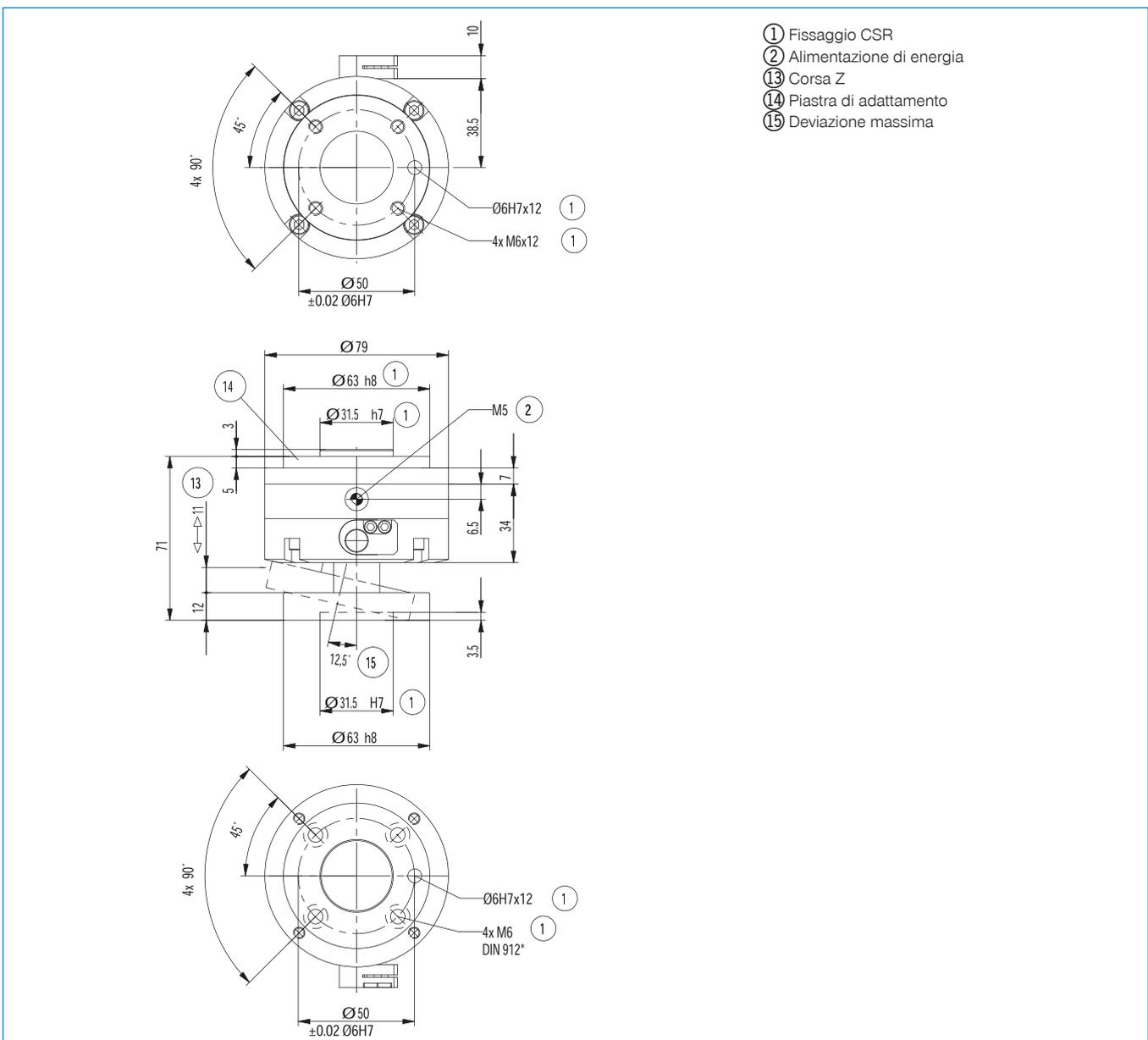


**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>CSR50</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Altezza costruttiva [mm]	71
Deviazione asse Z [mm]	12.5
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.05
Deviazione orizzontale +/- [°]	12.5
Ripetibilità radiale +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	0.66



# ANTICOLLISIONE

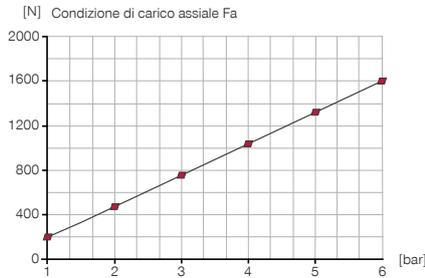
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CSR63

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



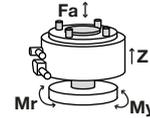
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



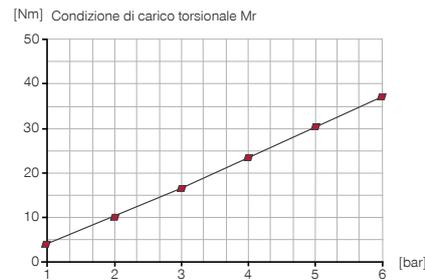
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



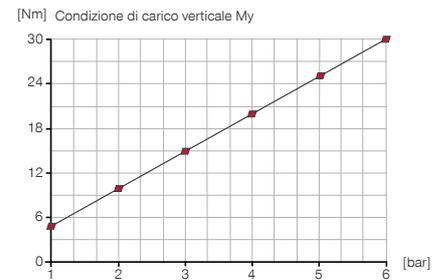
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Sensori induttivi - Spina M8  
**NJ8-E2S-05**



4 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C0912060169**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

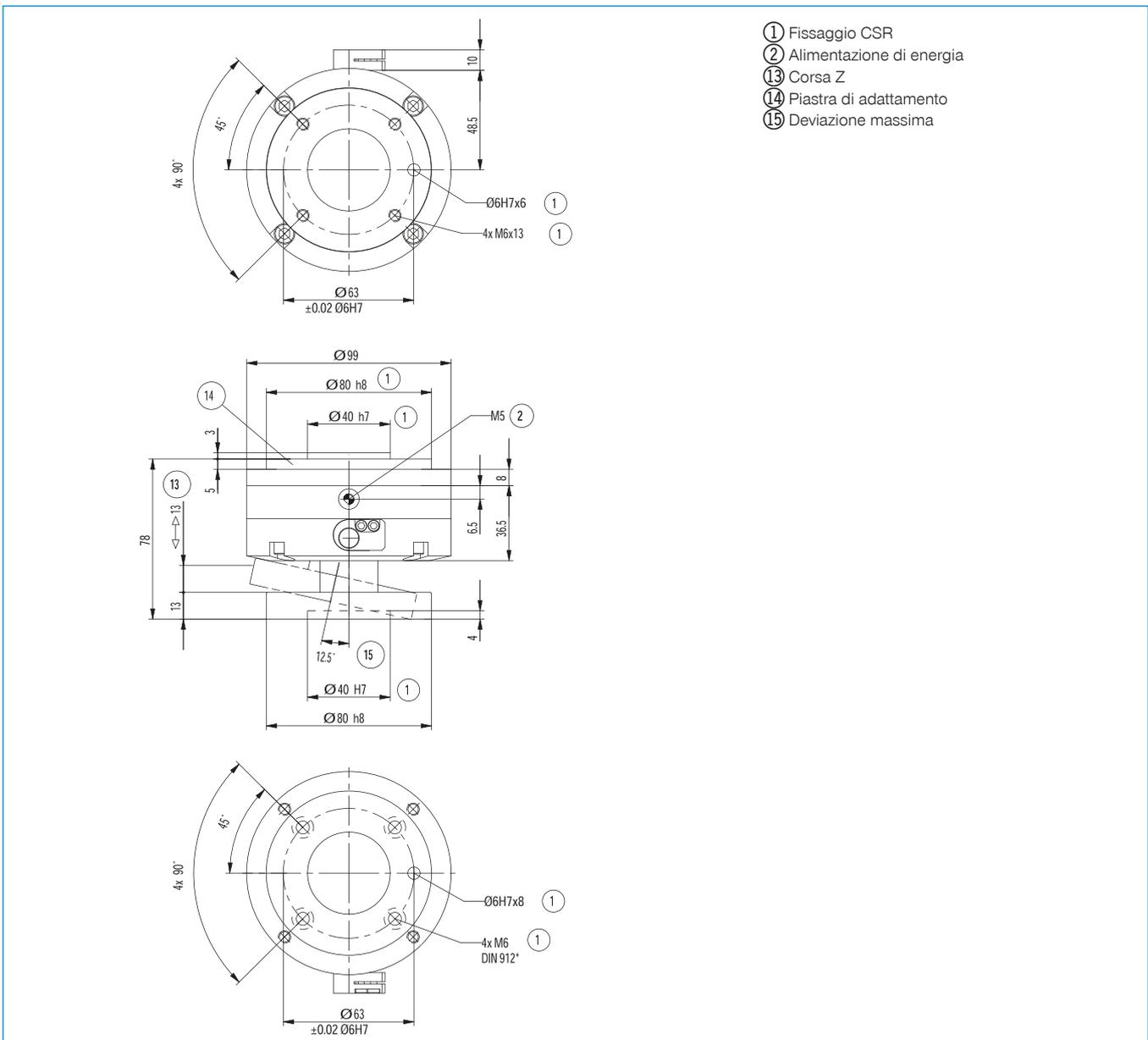


**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63
Altezza costruttiva [mm]	78
Deviazione asse Z [mm]	10.5
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.05
Deviazione orizzontale +/- [°]	12.5
Ripetibilità radiale +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	1.1



# ANTICOLLISIONE

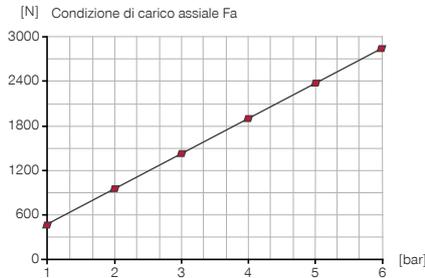
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CSR80

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



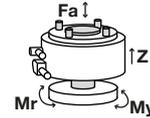
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



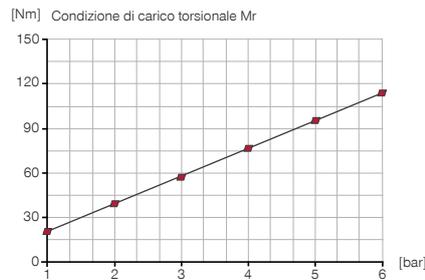
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



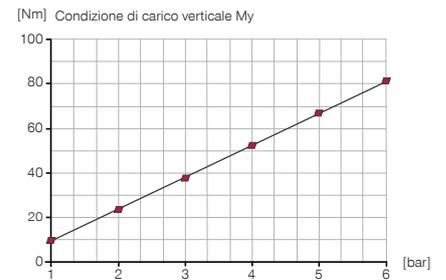
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Sensori induttivi - Spina M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C0912080169**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
Foro filettato lineare



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

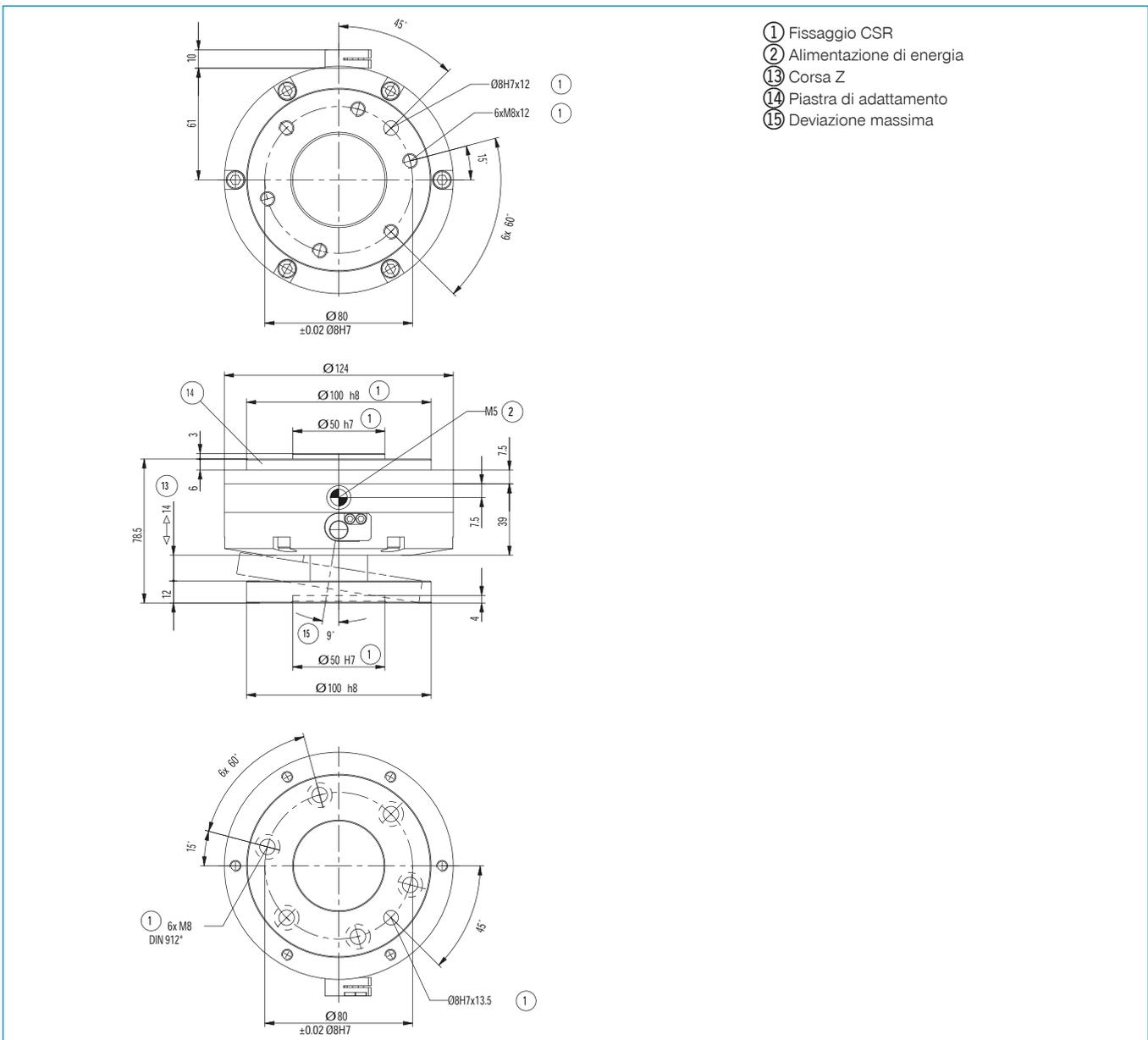


**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>CSR80</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 80
Altezza costruttiva [mm]	78.5
Deviazione asse Z [mm]	14
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.05
Deviazione orizzontale +/- [°]	9
Ripetibilità radiale +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	1.7



# ANTICOLLISIONE

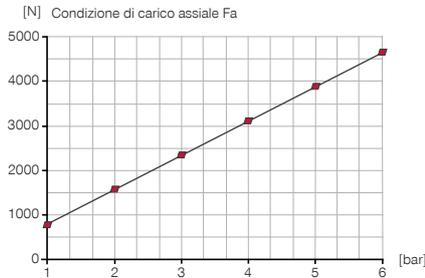
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CSR100

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



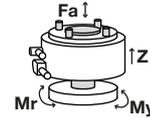
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



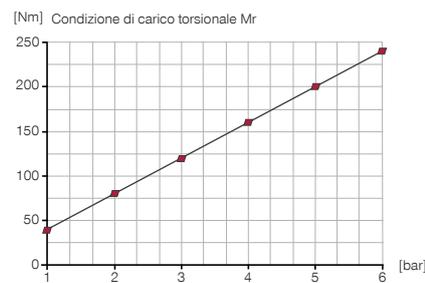
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



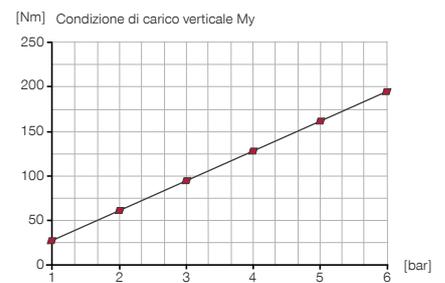
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Sensori induttivi - Spina M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C0912080209**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

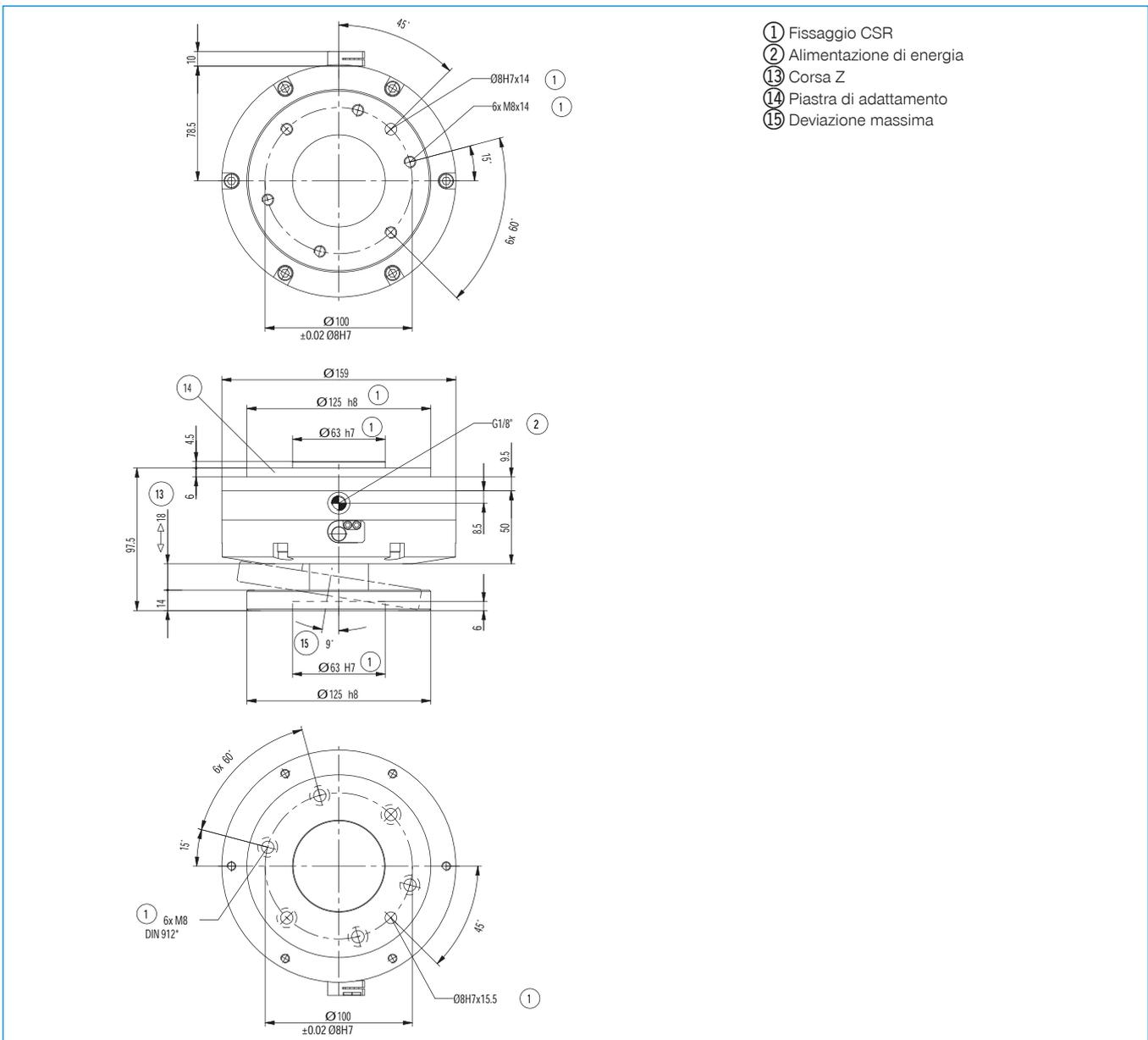


**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	► Dati tecnici
	<b>CSR100</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 100
Altezza costruttiva [mm]	97.5
Deviazione asse Z [mm]	18
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.05
Deviazione orizzontale +/- [°]	9
Ripetibilità radiale +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	3.2



# ANTICOLLISIONE

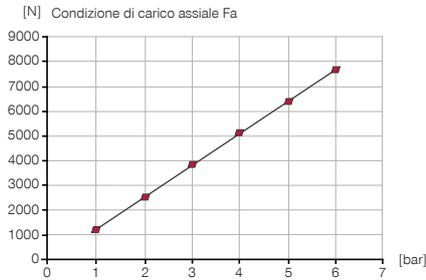
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CSR125

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



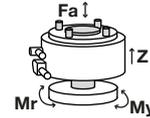
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



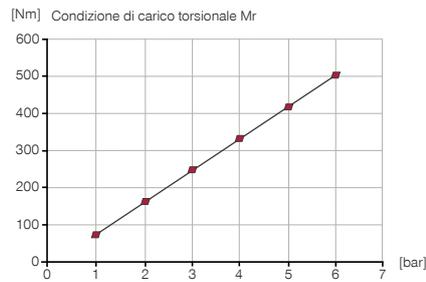
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



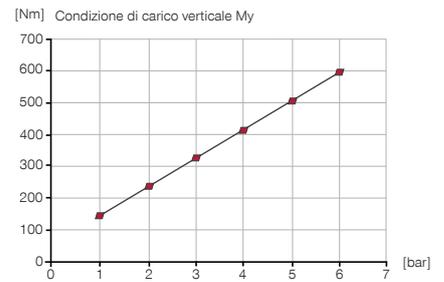
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Sensori induttivi - Spina M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C0912100309**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

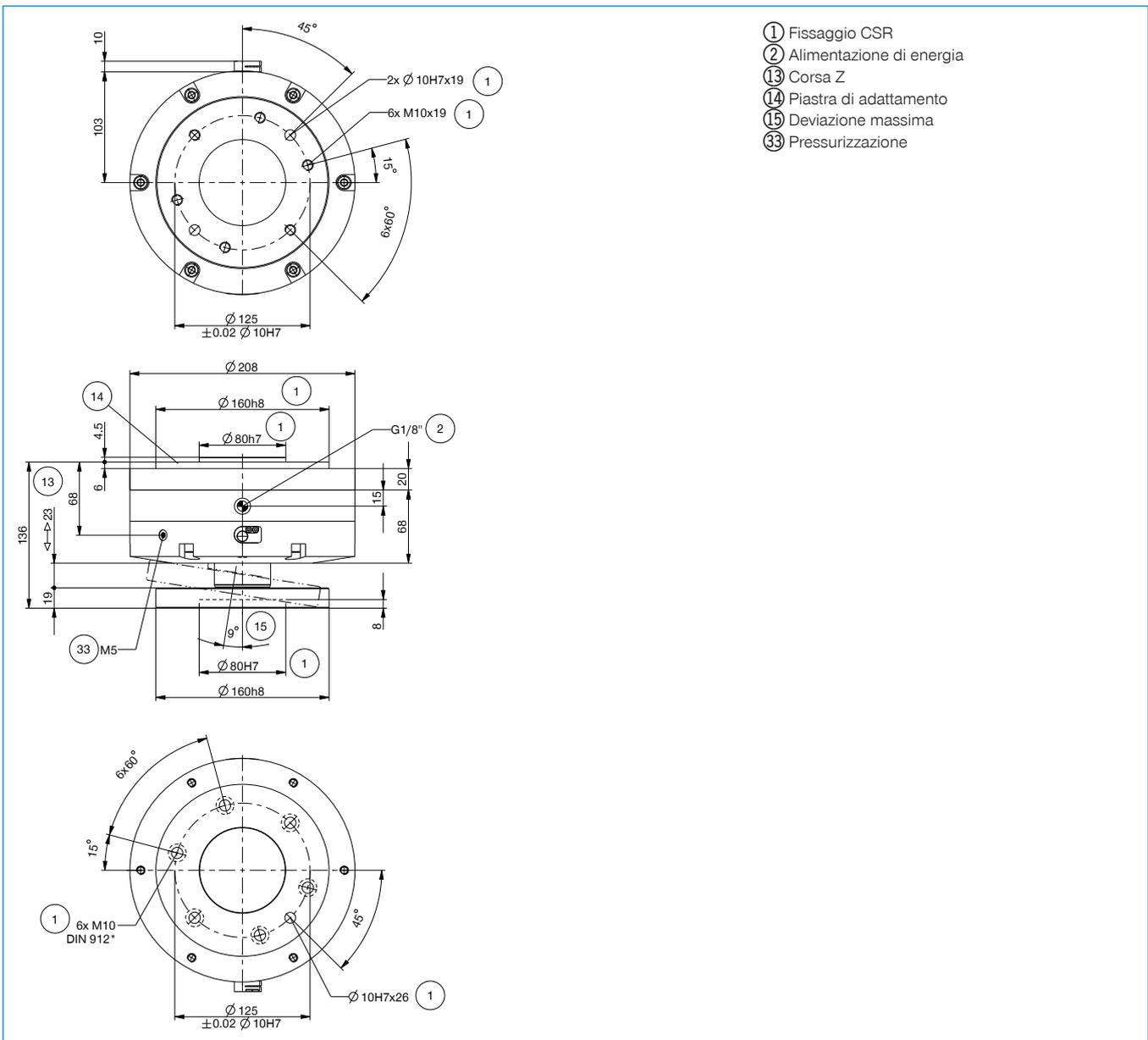


**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>CSR125</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 125
Altezza costruttiva [mm]	136
Deviazione asse Z [mm]	23
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.05
Deviazione orizzontale +/- [°]	9
Ripetibilità radiale +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	8.1



# ANTICOLLISIONE

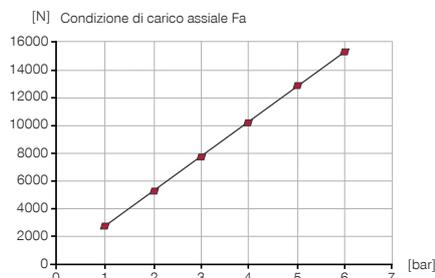
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CSR160

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



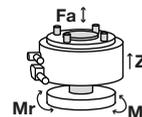
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



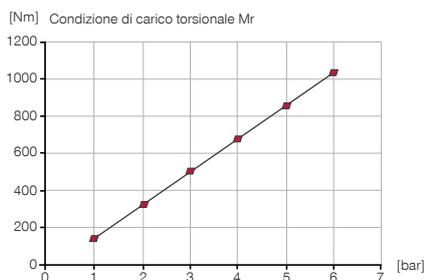
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



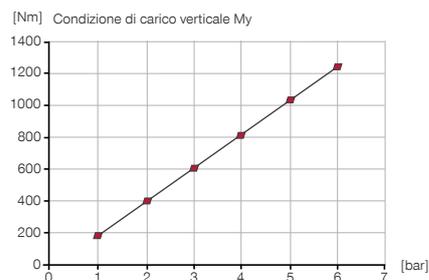
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
Sensori induttivi - Spina M8  
**NJ8-E2S-05**



6 [pezzi]  
Vite a testa cilindrica con esagono incassato  
**C0912100309**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GV1-8X8**  
Foro filettato lineare



**WV1-8X8**  
Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

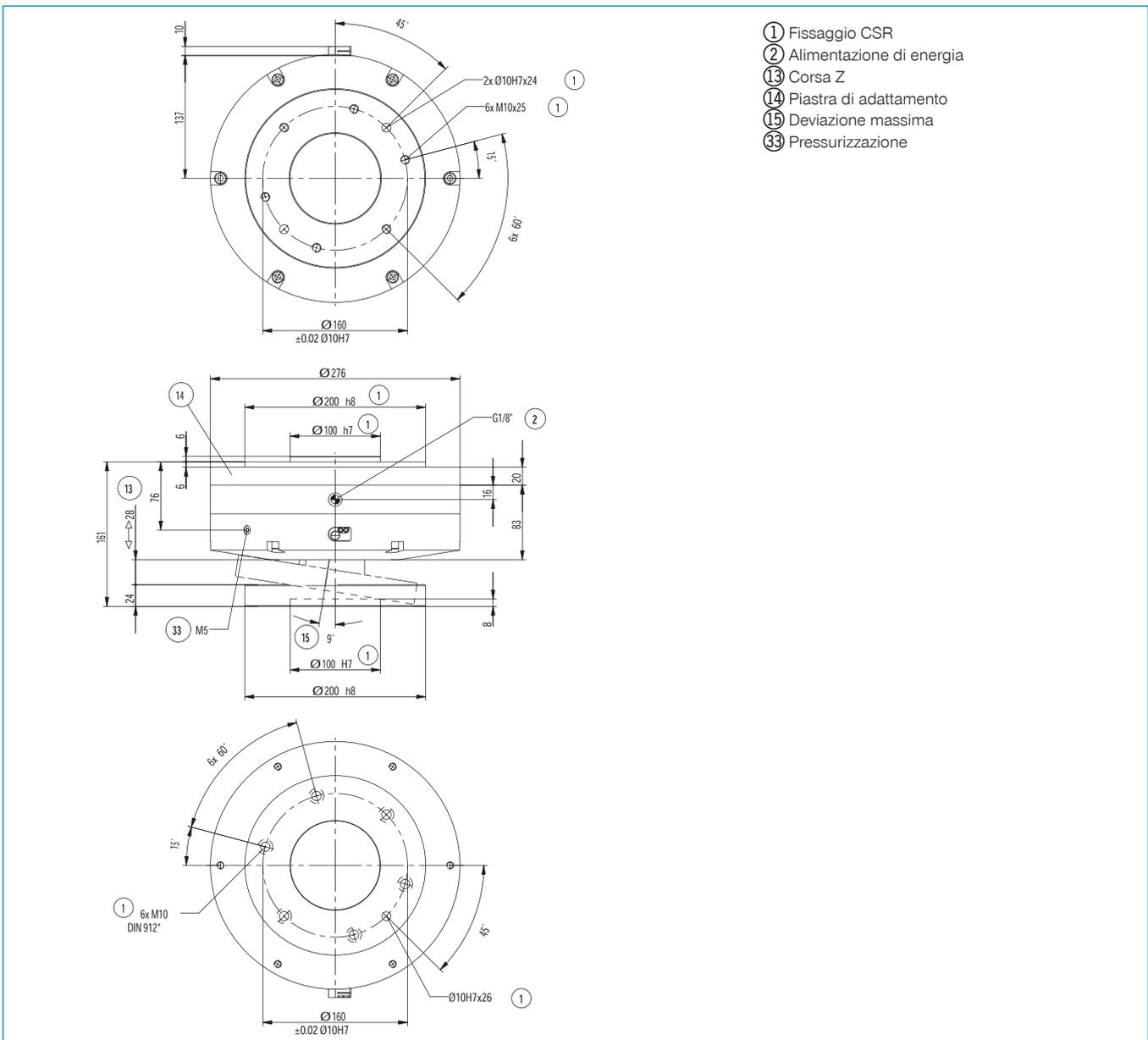


**KAG500**  
Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 160
Altezza costruttiva [mm]	161
Deviazione asse Z [mm]	28
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.05
Deviazione orizzontale +/- [°]	9
Ripetibilità radiale +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio [bar]	1 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Peso [kg]	15



# ANTICOLLISIONE

## SERIE CRR

### ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



#### ► Sensibilità dello scatto regolabile

Controllando la pressione dell'aria, è possibile regolare in modo ottimale la sensibilità in base all'applicazione.

#### ► Sensori integrati

In caso di collisione, il sensore integrato manda un segnale al sistema di controllo per far scattare un arresto di emergenza.

#### ► Ripristino automatico

Dopo un arresto di emergenza potete ripristinare l'anti-collisione a distanza di sicurezza. Ciò è vantaggioso soprattutto quando l'accesso all'impianto non è desiderato, non è sicuro o è possibile soltanto in maniera difficile.

### ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



#### ► I nostri prodotti amano le sfide!

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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

## ► I VANTAGGI IN DETTAGLIO



- ① **Interfaccia per collegamento al robot**
  - Diametro primitivo realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ② **Rilevamento della posizione del pistone**
  - il sensore genera un segnale che può essere valutato per il rilevamento del sovraccarico
  - sensore magnetico compreso nella fornitura
- ③ **Azionamento**
  - cilindro pneumatico a semplice effetto
  - la sensibilità di risposta è regolabile mediante la pressione di esercizio
  - con molla intergrata
- ④ **Rilevamento di deviazione e sovraccarico**
  - in direzione Z
  - inclinazione in direzione orizzontale
  - rotazione intorno all'asse Z
- ⑤ **Flangia di collegamento**
  - disco di centraggio realizzato secondo EN ISO 9409-1
- ⑥ **Ripristino**
  - per mezzo di un pistone la flangia di collegamento viene spostata nella sua posizione iniziale

## ► DATI TECNICI

Dimensioni costruttive	Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	Deviazione asse Z	Ripetibilità assiale +/-
		[mm]	[mm]
<b>CRR40</b>	TK 40	8	0.01
<b>CRR50</b>	TK 50	12	0.01
<b>CRR63</b>	TK 63	15	0.01

## ► ULTERIORI INFORMAZIONI DISPONIBILI ONLINE



Tutte le informazioni con un clic: [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com). Con il numero d'ordine potete accedere a dati, disegni, modelli 3D e istruzioni per l'uso del prodotto desiderato per le dimensioni costruttive più adatte a voi. Veloce, semplice e sempre attuale.

# ANTICOLLISIONE

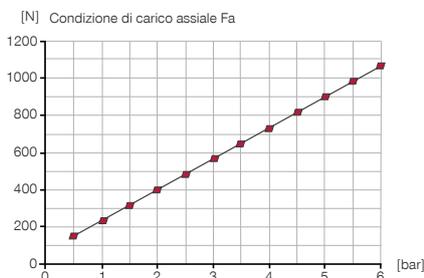
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CRR40

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



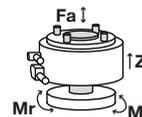
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



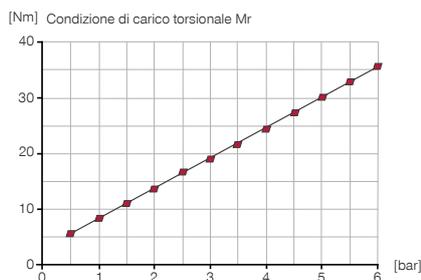
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



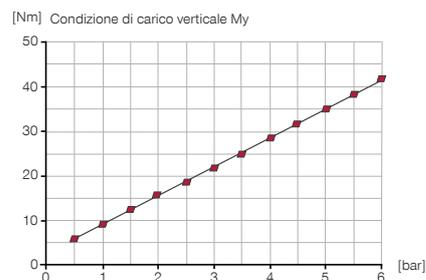
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
 Sensore magnetico lineare, cavo 0,3 m - spina M8  
**MFS02-S-KHC-P1-PNP**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
 Foro filettato lineare



**WVM5**  
 Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



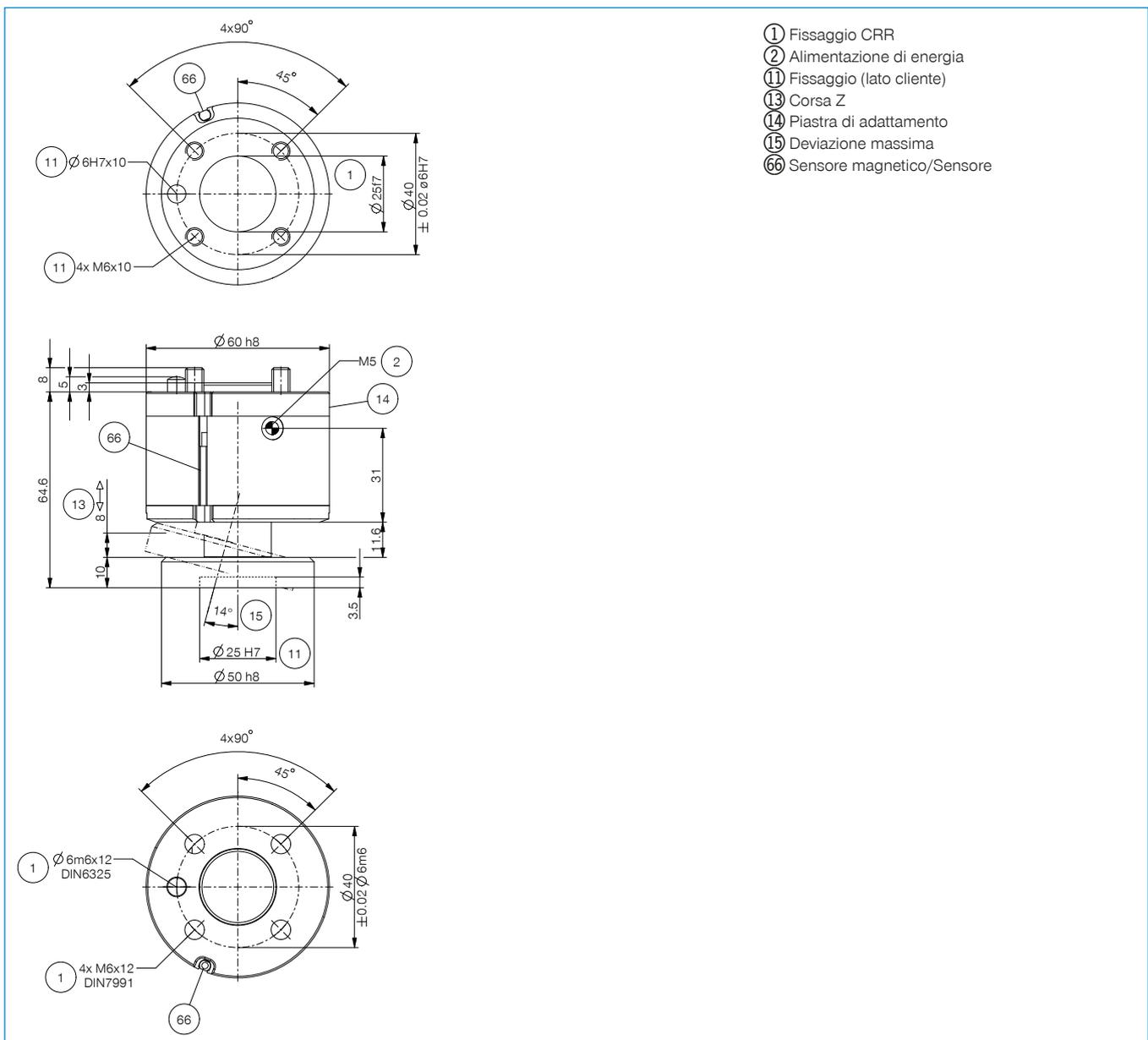
**KAG500**  
 Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
 Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>CRR40N-A</b>
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Deviazione asse Z [mm]	8
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.01
Sensibilità di risposta assiale [mm]	0.5
Deviazione orizzontale +/- [°]	14.0
Ripetibilità radiale +/- [min]	4
Sensibilità di risposta radiale [°]	1.5
Rotazione asse Z [°]	21
Ripetibilità rotatoria +/- [min]	4
Sensibilità di risposta rotatoria [°]	1
Pressione di esercizio [bar]	0.5 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	14.60
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	2.64
Peso [kg]	0.61



# ANTICOLLISIONE

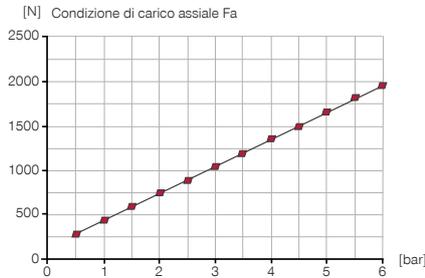
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CRR50

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



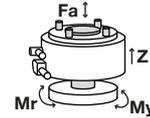
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



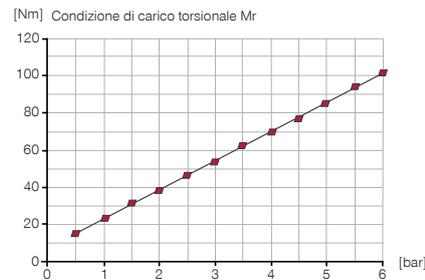
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



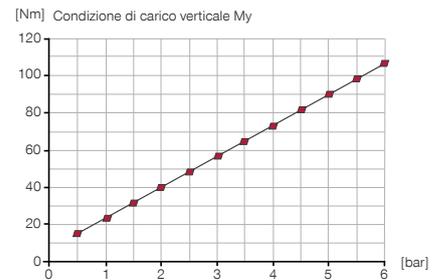
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
 Sensore magnetico lineare, cavo 0,3 m - spina M8  
**MFS02-S-KHC-P1-PNP**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
 Foro filettato lineare



**WVM5**  
 Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



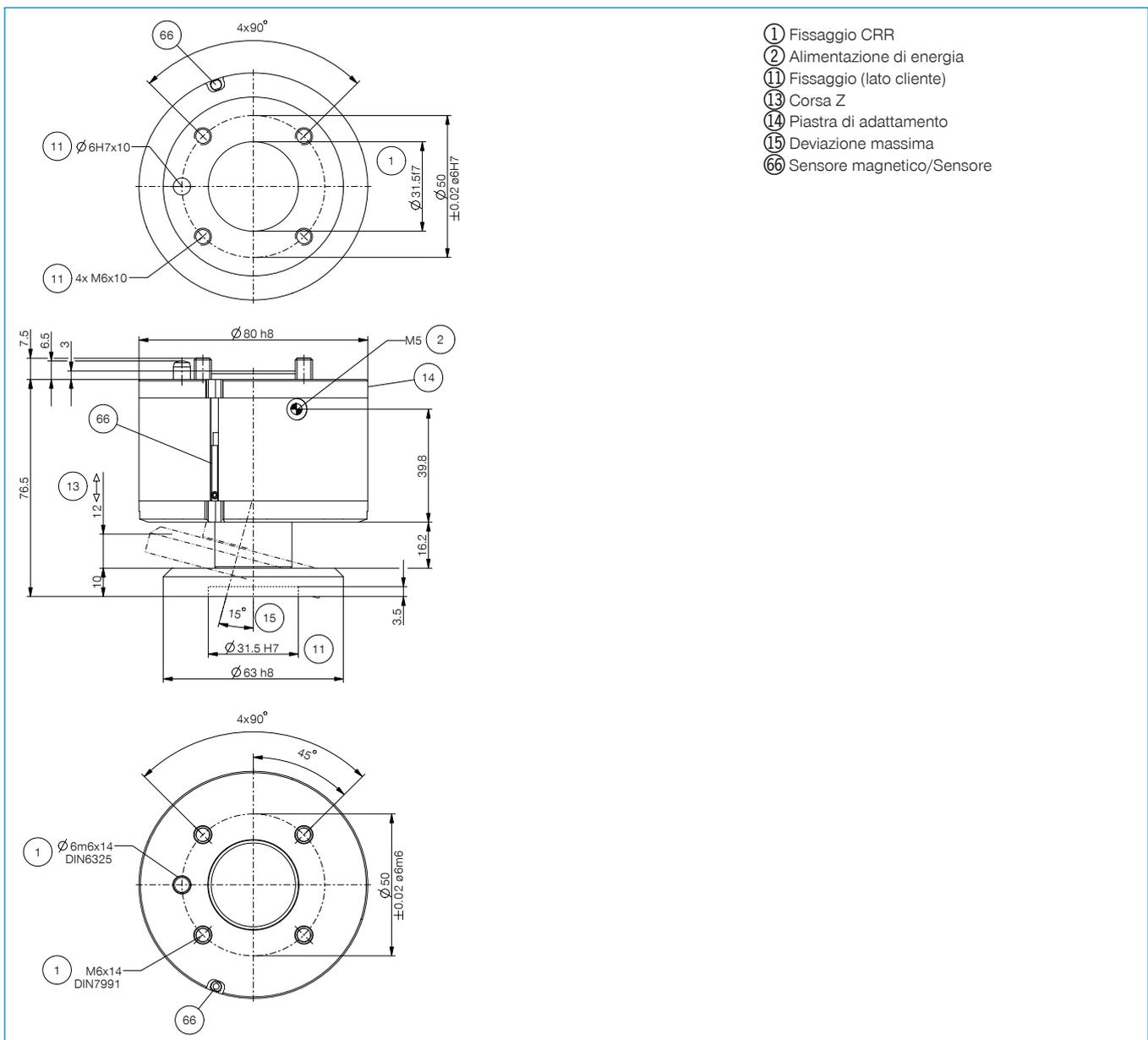
**KAG500**  
 Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
 Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8



Numero d'ordine	Dati tecnici
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Deviazione asse Z [mm]	12
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.01
Sensibilità di risposta assiale [mm]	0.5
Deviazione orizzontale +/- [°]	14.0
Ripetibilità radiale +/- [min]	4
Sensibilità di risposta radiale [°]	1.5
Rotazione asse Z [°]	22
Ripetibilità rotatoria +/- [min]	4
Sensibilità di risposta rotatoria [°]	1
Pressione di esercizio [bar]	0.5 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	37.40
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	7.69
Peso [kg]	1.1



# ANTICOLLISIONE

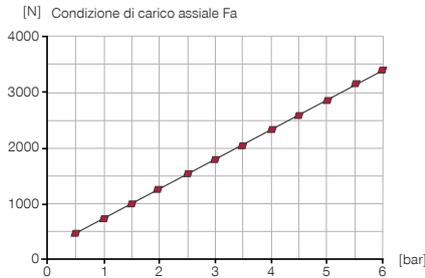
## DIMENSIONI COSTRUTTIVE CRR63

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



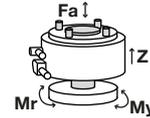
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



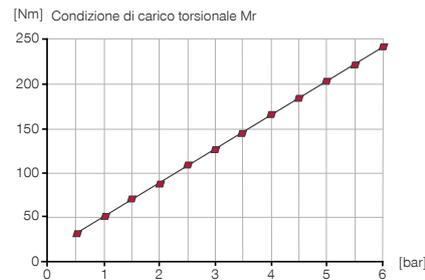
#### ► Forze e momenti

Consultare il diagramma per le forze e i momenti max.



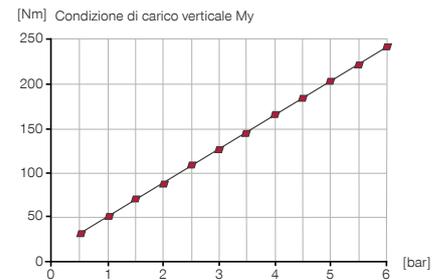
#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



#### ► Alimentazione ad aria compressa

Mostra forze e momenti in relazione alla pressione applicata.



### ► IN DOTAZIONE



1 [pezzi]  
 Sensore magnetico lineare, cavo 0,3 m - spina M8  
**MFS02-S-KHC-P1-PNP**

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### ALIMENTAZIONE DI ENERGIA



**GVM5**  
 Foro filettato lineare



**WVM5**  
 Raccordo filettato angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

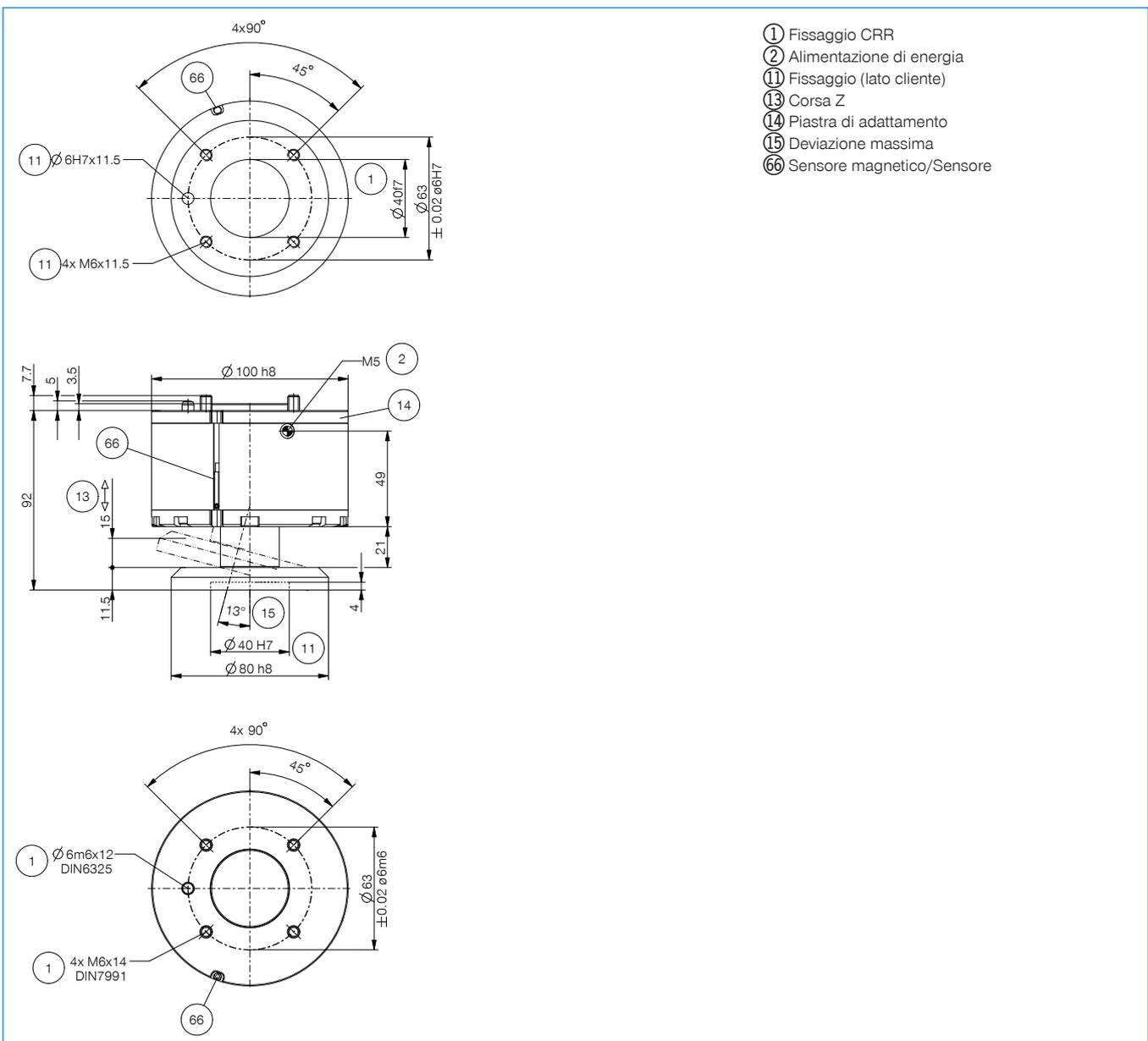


**KAG500**  
 Connettore a spina diritto cavo 5 m - presa M8



**KAW500**  
 Connettori a spina angolari cavi 5 m - Presa M8

Numero d'ordine	Dati tecnici
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 63
Deviazione asse Z [mm]	15
Ripetibilità assiale +/- [mm]	0.01
Sensibilità di risposta assiale [mm]	0.5
Deviazione orizzontale +/- [°]	13.0
Ripetibilità radiale +/- [min]	4
Sensibilità di risposta radiale [°]	1.5
Rotazione asse Z [°]	22
Ripetibilità rotatoria +/- [min]	4
Sensibilità di risposta rotatoria [°]	1
Pressione di esercizio [bar]	0.5 ... 6
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	82.80
Momento d'inerzia della massa sull'asse Z [kgcm <sup>2</sup> ]	21.30
Peso [kg]	1.8





# MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM

## PRODOTTI NELLA PANORAMICA



**MATCH**

<b>9</b>	<b>MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM</b>	<b>186 - 319</b>
	MATCH - Modulo robot	188
	MATCH - Pinze	268
	MATCH - Flangia angolare	316

# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-00-01-A

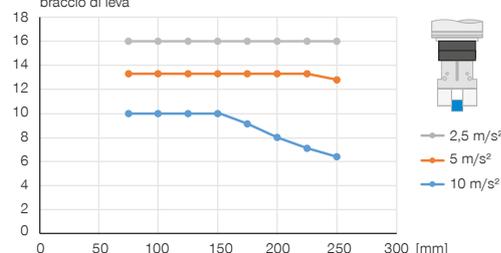
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

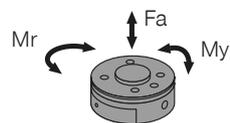
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

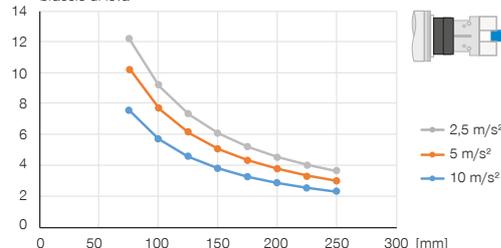
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



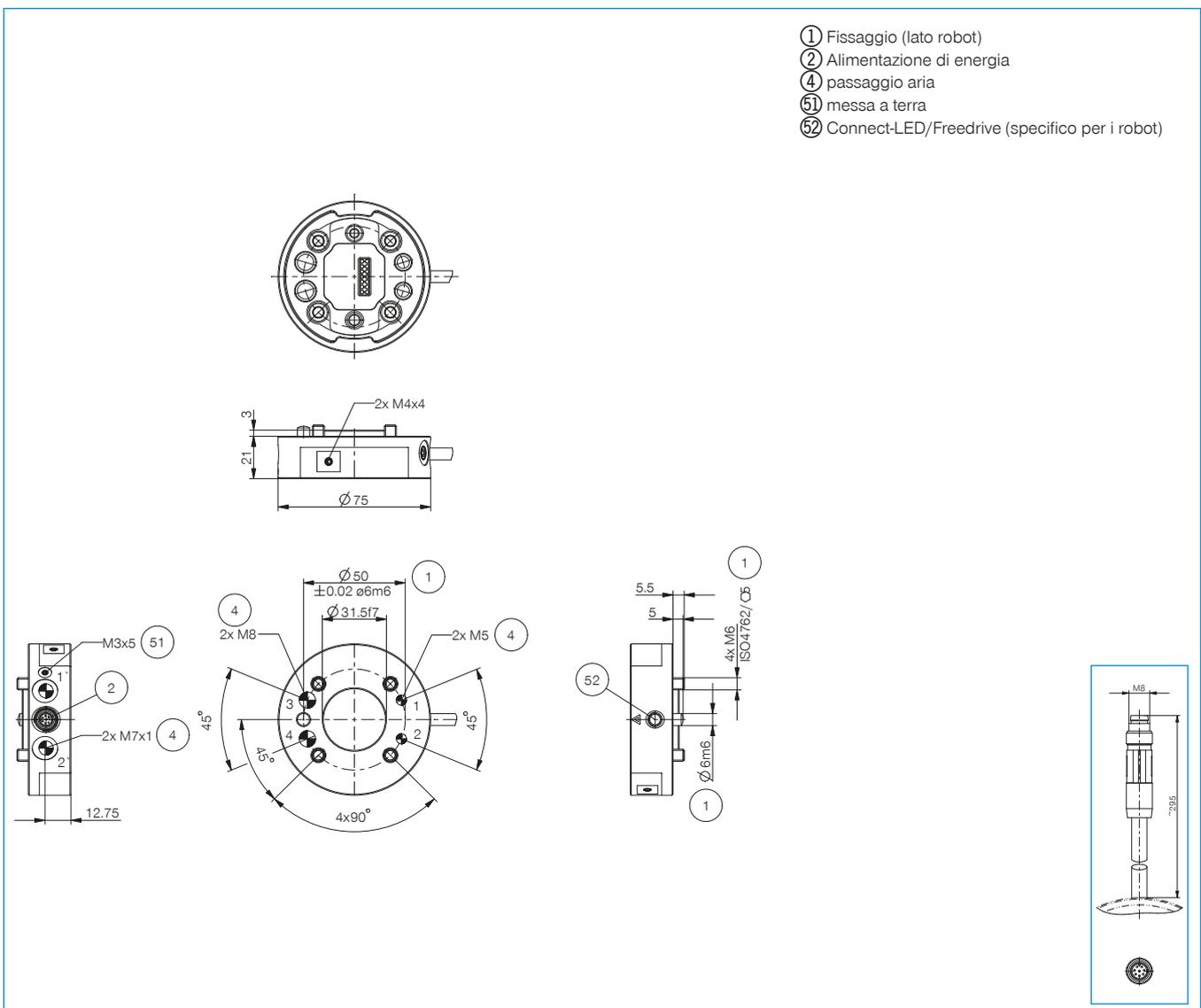
**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
Numero d'ordine	LWR50F-00-01-A
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50*
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Sì
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.31

\* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite cavo standard M8 a 8 poli.



# MATCH - MODULO ROBOT

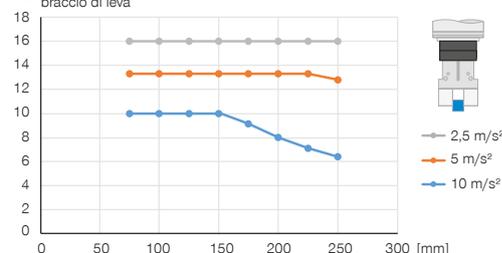
## LWR50F-00-04-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



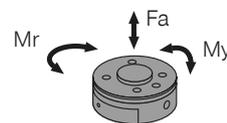
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

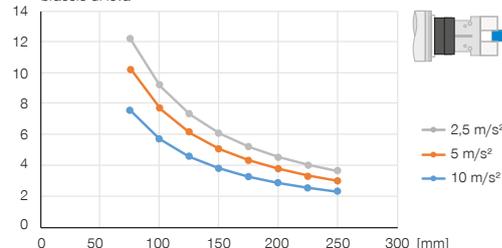
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**CSTE01483**  
Linea di collegamento diretta 5 m - boccola M12



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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



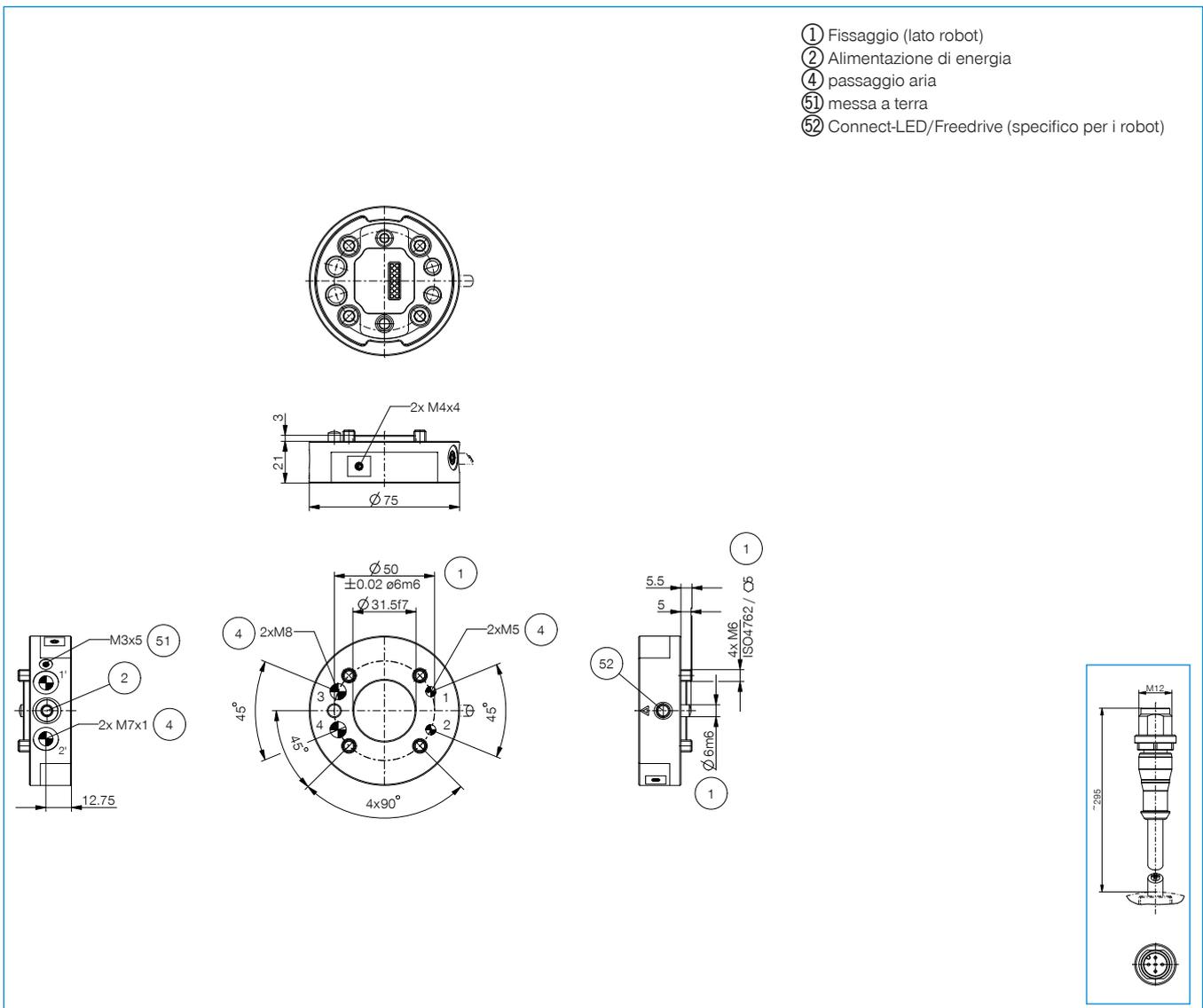
**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-00-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50*
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 5 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28

\* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite presa standard IO-Link M12-5.



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-00-05-A

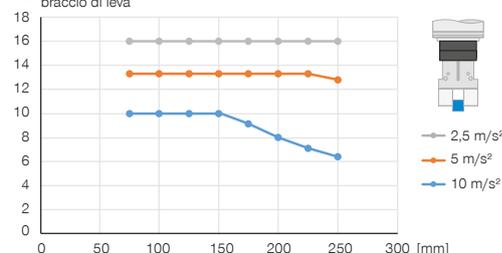
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

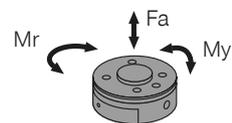
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

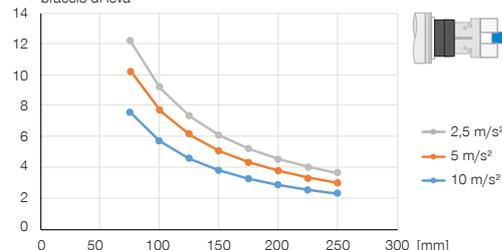
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**CSTE01483**  
Linea di collegamento diretta 5 m - boccola M12



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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



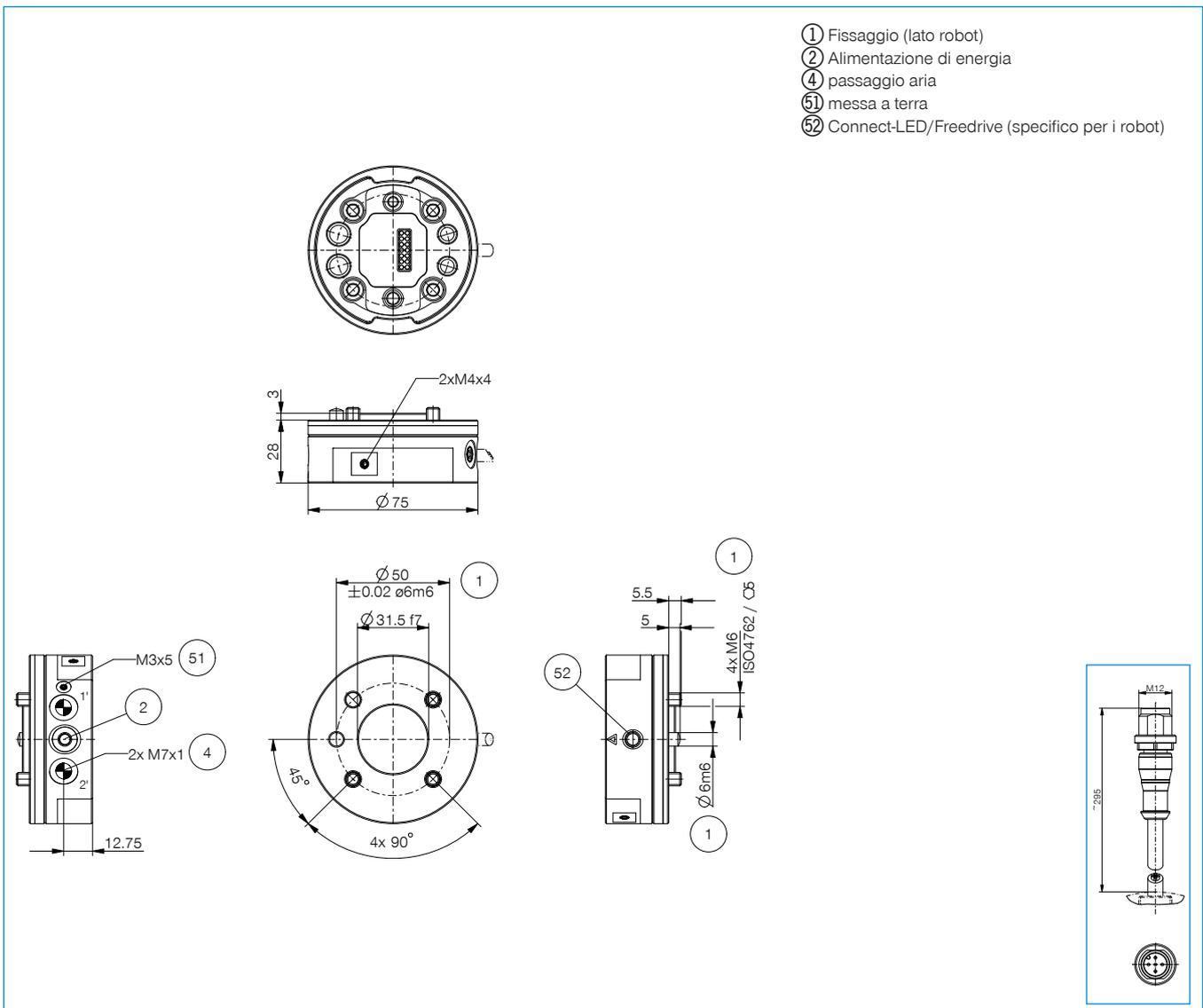
**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-00-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50*
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Visualizzazione dello stato	Sì
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 5 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.33

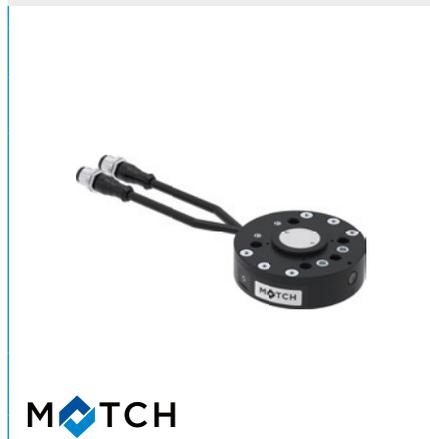
\* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite presa standard IO-Link M12-5.



# MATCH - MODULO ROBOT

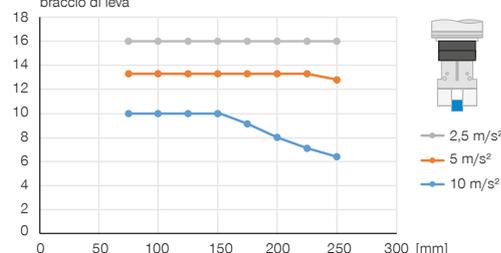
## LWR50F-00-06-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



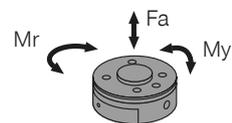
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

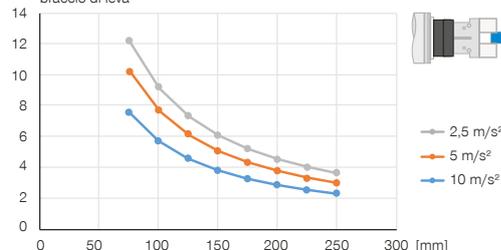
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-29-00001-A**  
MATCH - Flangia angolare



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**CSTE01483**  
Linea di collegamento diretta 5 m - boccola M12



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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



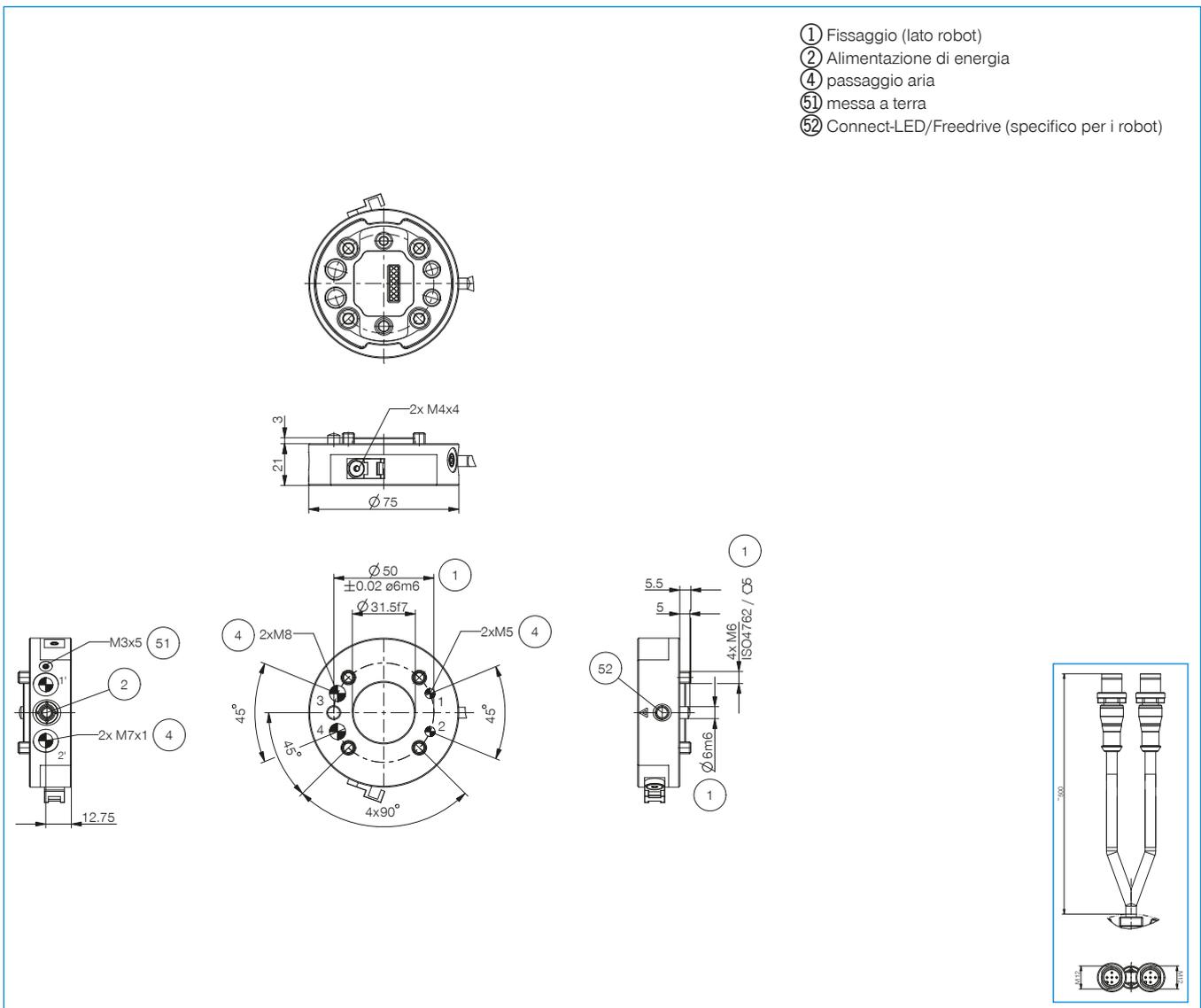
**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-00-06-A</b>
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50*
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 5 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28

\* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite presa standard IO-Link M12-5.



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-01-02-A

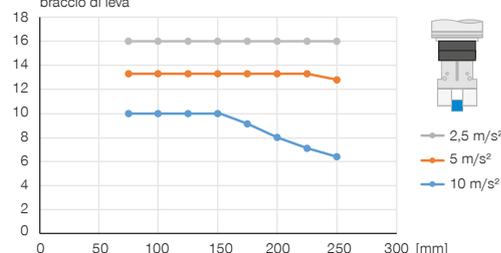
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

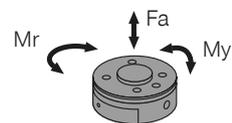
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

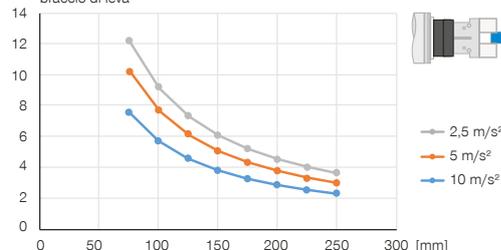
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

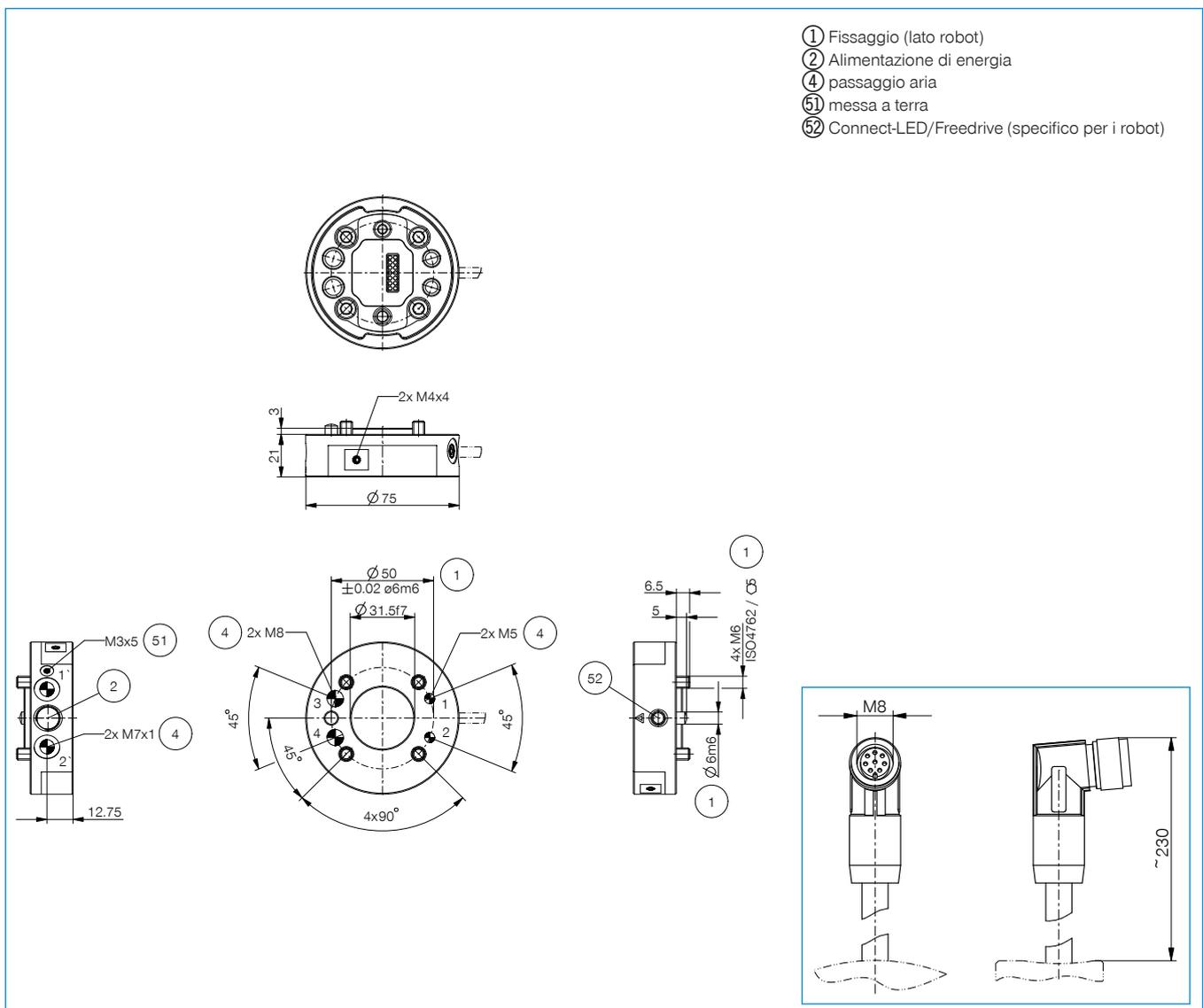


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-01-02-A</b>
Adatto per tipo di robot	Universal Robots e-Series
Comando	I/O digitale
Logica IO	NPN
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-01-03-A

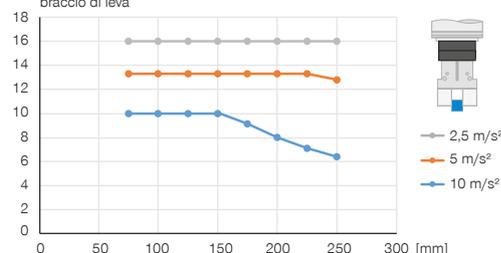
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

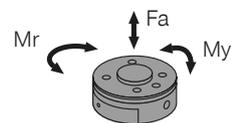
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

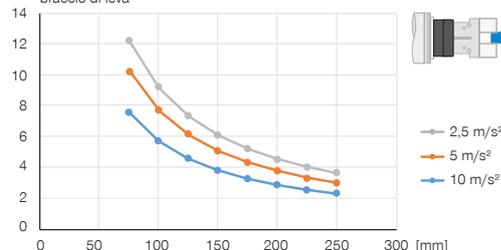
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

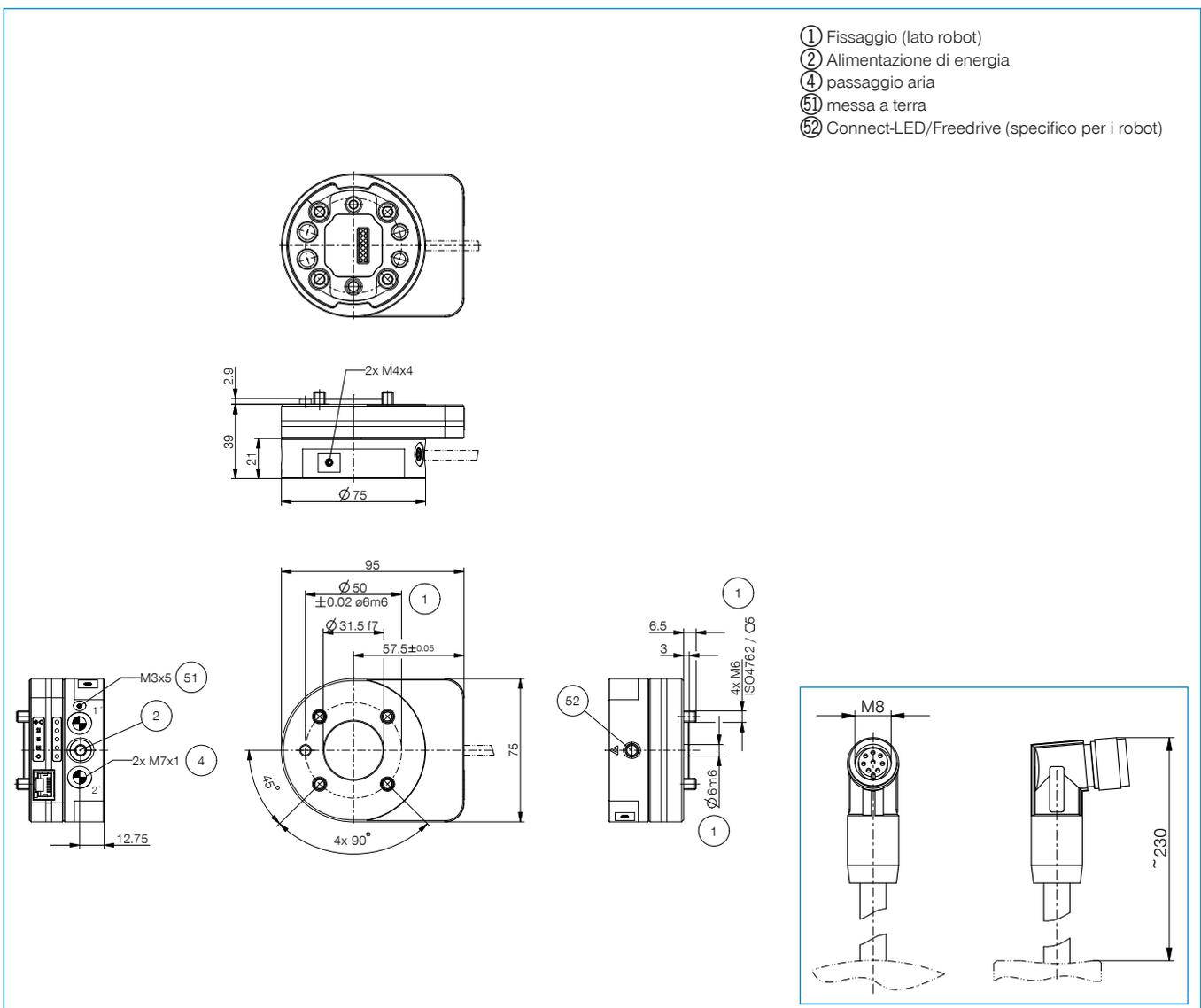


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-01-03-A</b>
Adatto per tipo di robot	Universal Robots e-Series
Interfaccia di configurazione	Ethernet RJ45
Comando	RS485
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Visualizzazione dello stato	Sì
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.43



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-04-01-A

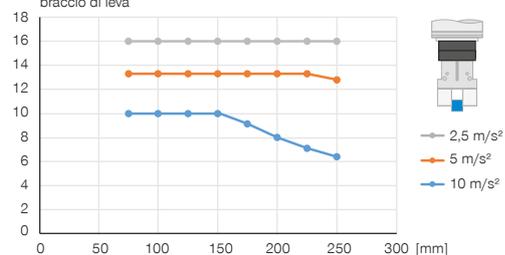
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

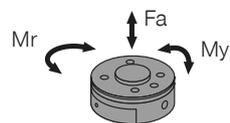
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

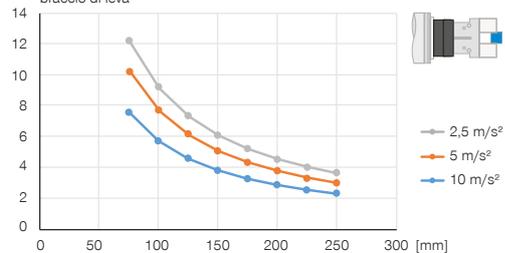
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



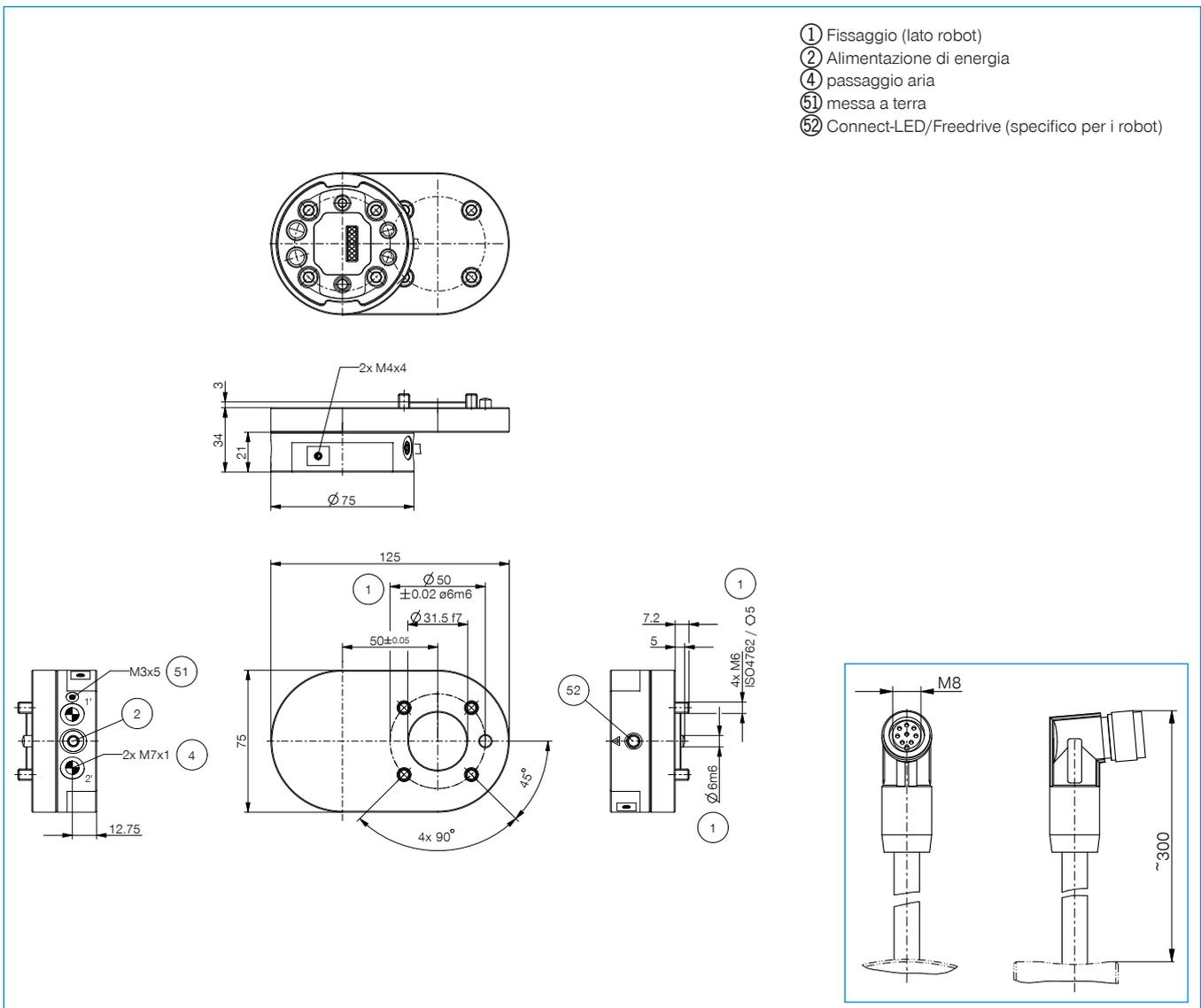
**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-04-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series *
Comando	I/O digitale
Logica IO	NPN
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.62

\*Adatto a tutti i Techman / OMRON TM-Series dalla revisione hardware 3.0 in poi



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-06-01-A

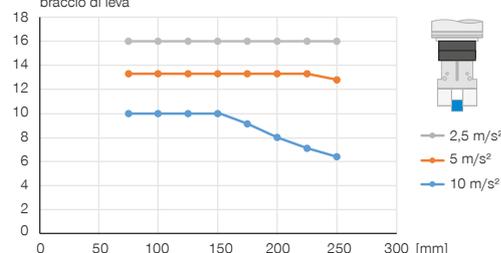
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

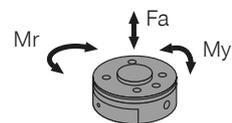
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

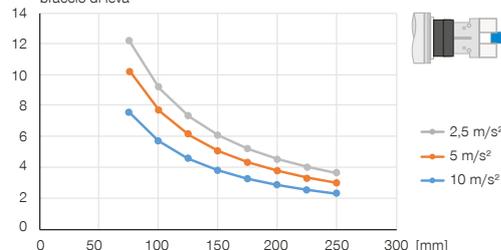
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

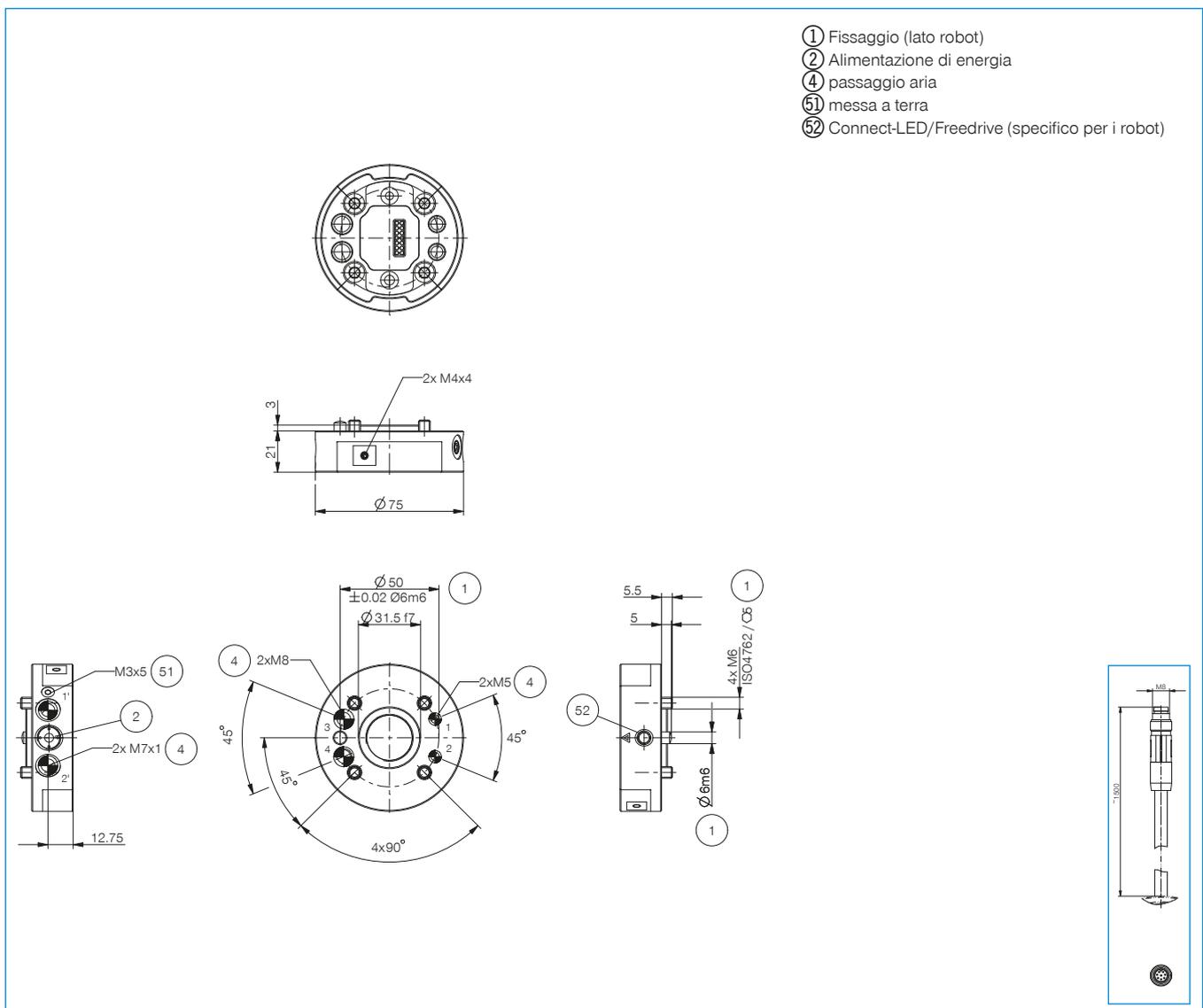


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-06-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Sì
Comando	I/O digitale
Logica IO	NPN
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-07-01-A

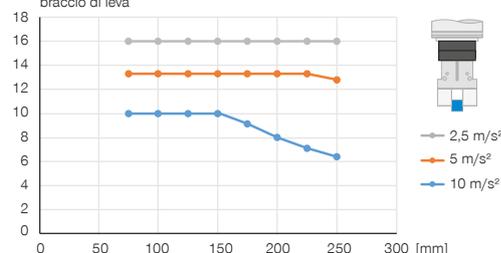
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

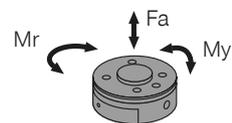
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

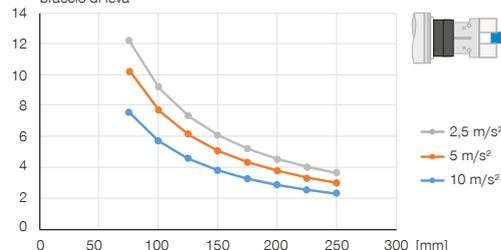
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



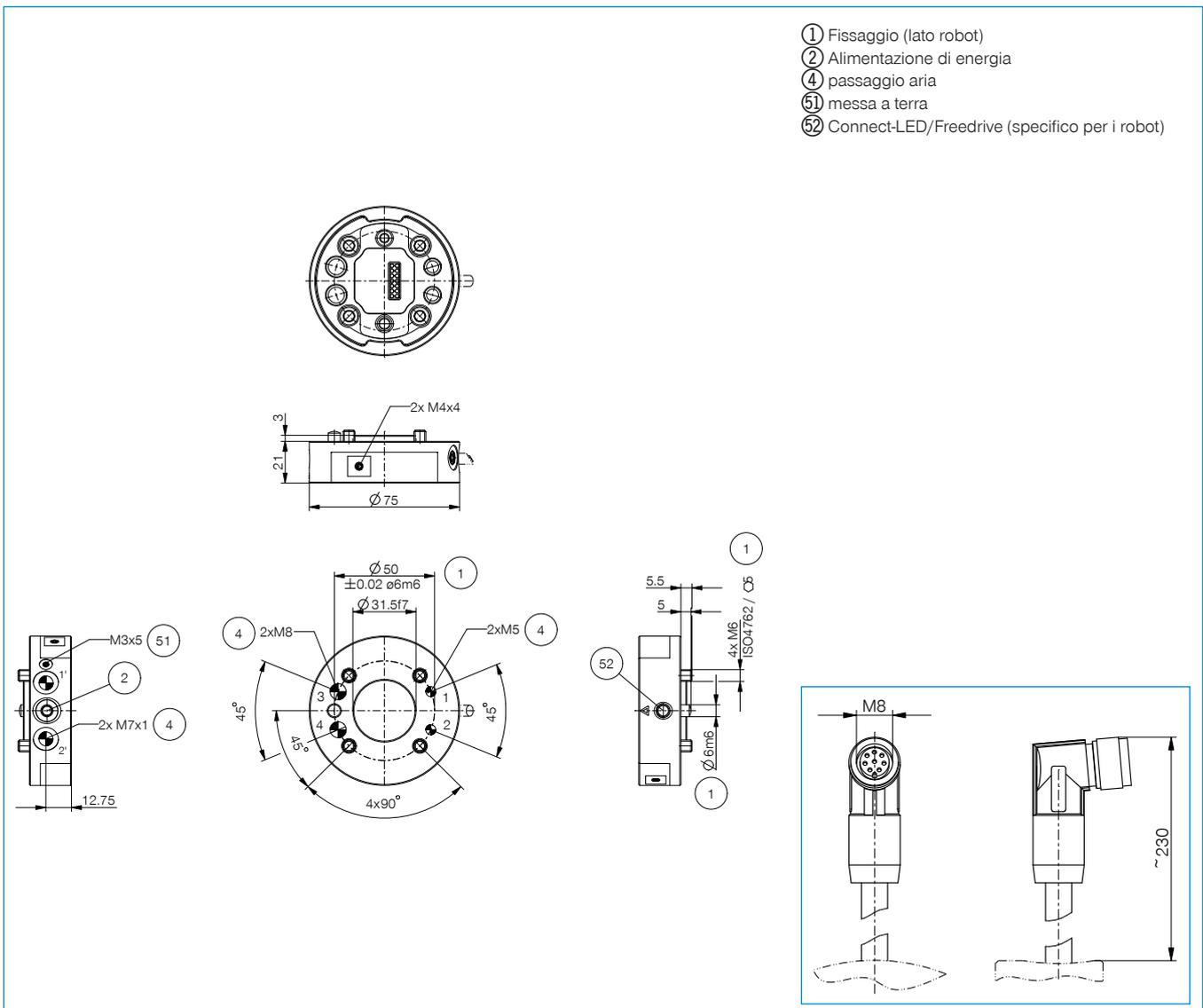
**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
Numero d'ordine	LWR50F-07-01-A
Adatto per tipo di robot	HANWHA HCR-3/-5/-12*
Comando	I/O digitale
Logica IO	NPN
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28

\*adatto a tutti gli HCR-3, HCR-5 e HCR-12 a partire dalla revisione hardware Q1/2020



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-08-01-A

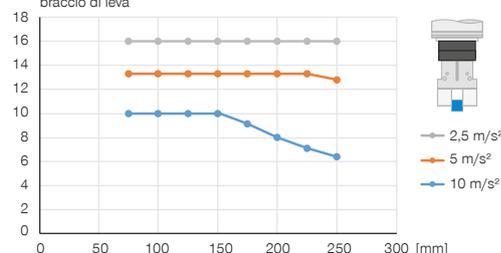
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

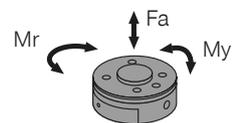
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

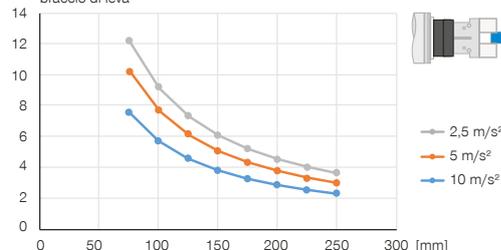
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

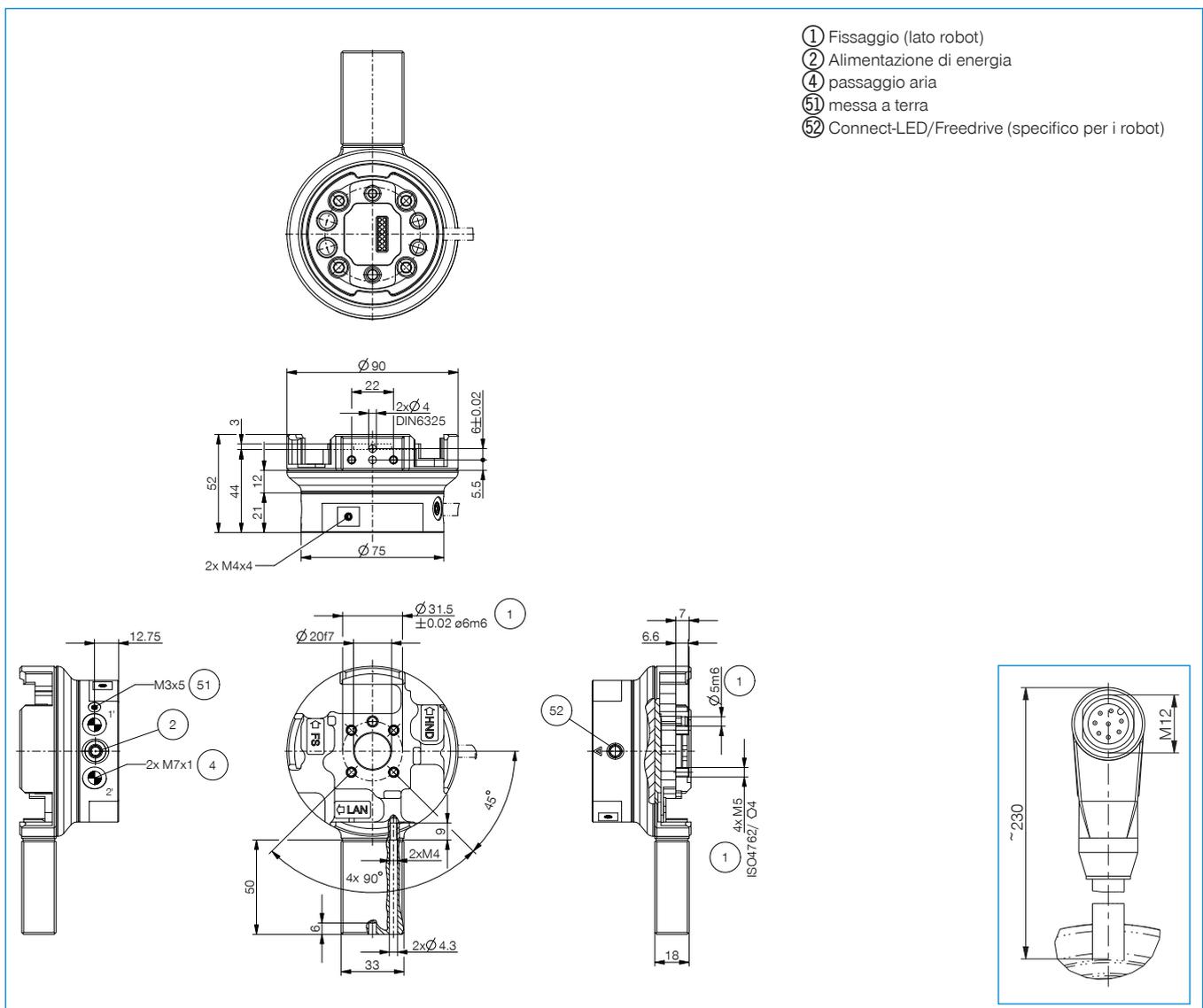


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-08-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	Mitsubishi Assista
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.72



# MATCH - MODULO ROBOT

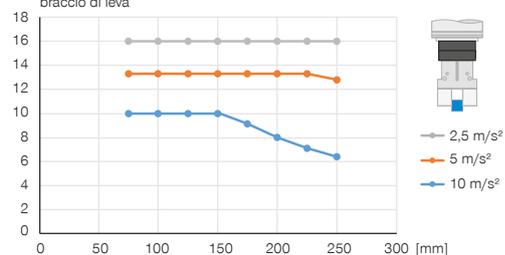
## LWR50F-09-01-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



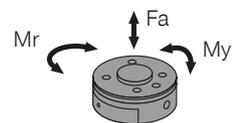
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

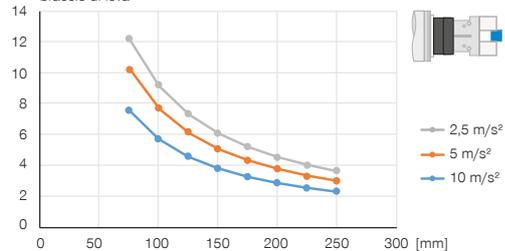
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

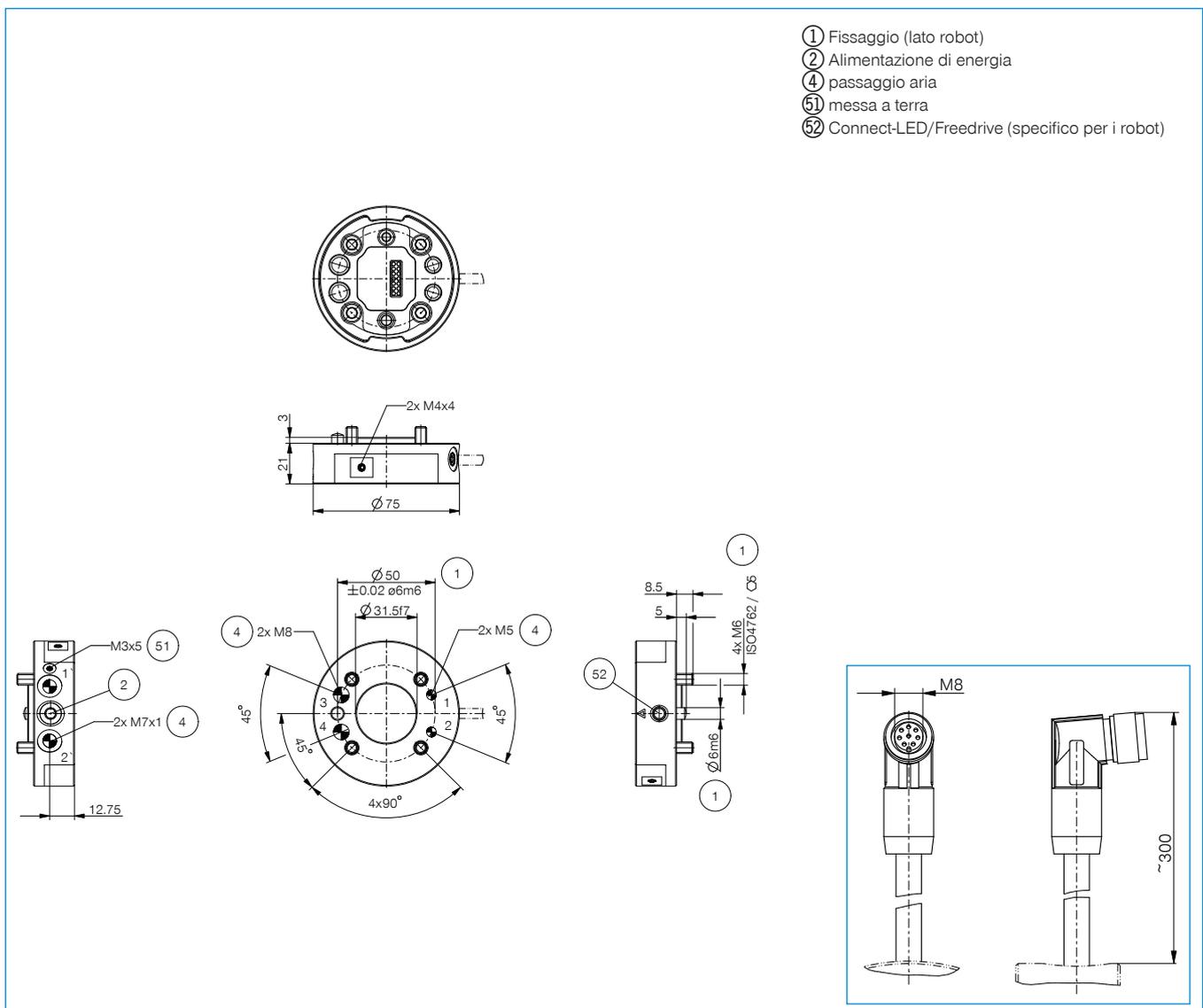


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-09-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	FANUC CRX
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-09-03-A

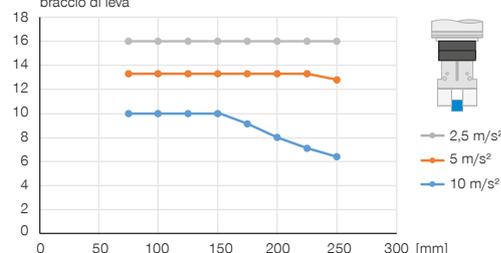
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

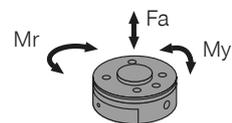
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

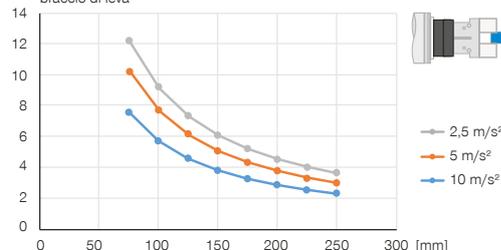
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione



# MATCH - MODULO ROBOT

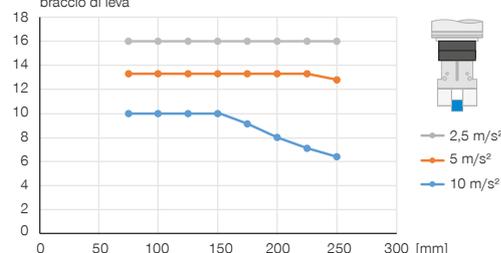
## LWR50F-10-01-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



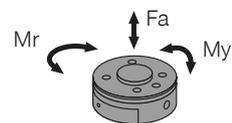
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

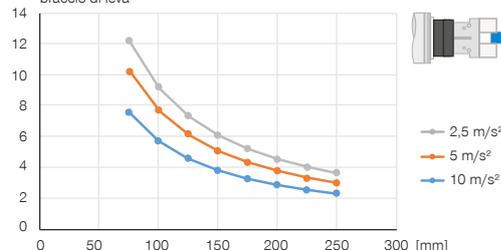
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

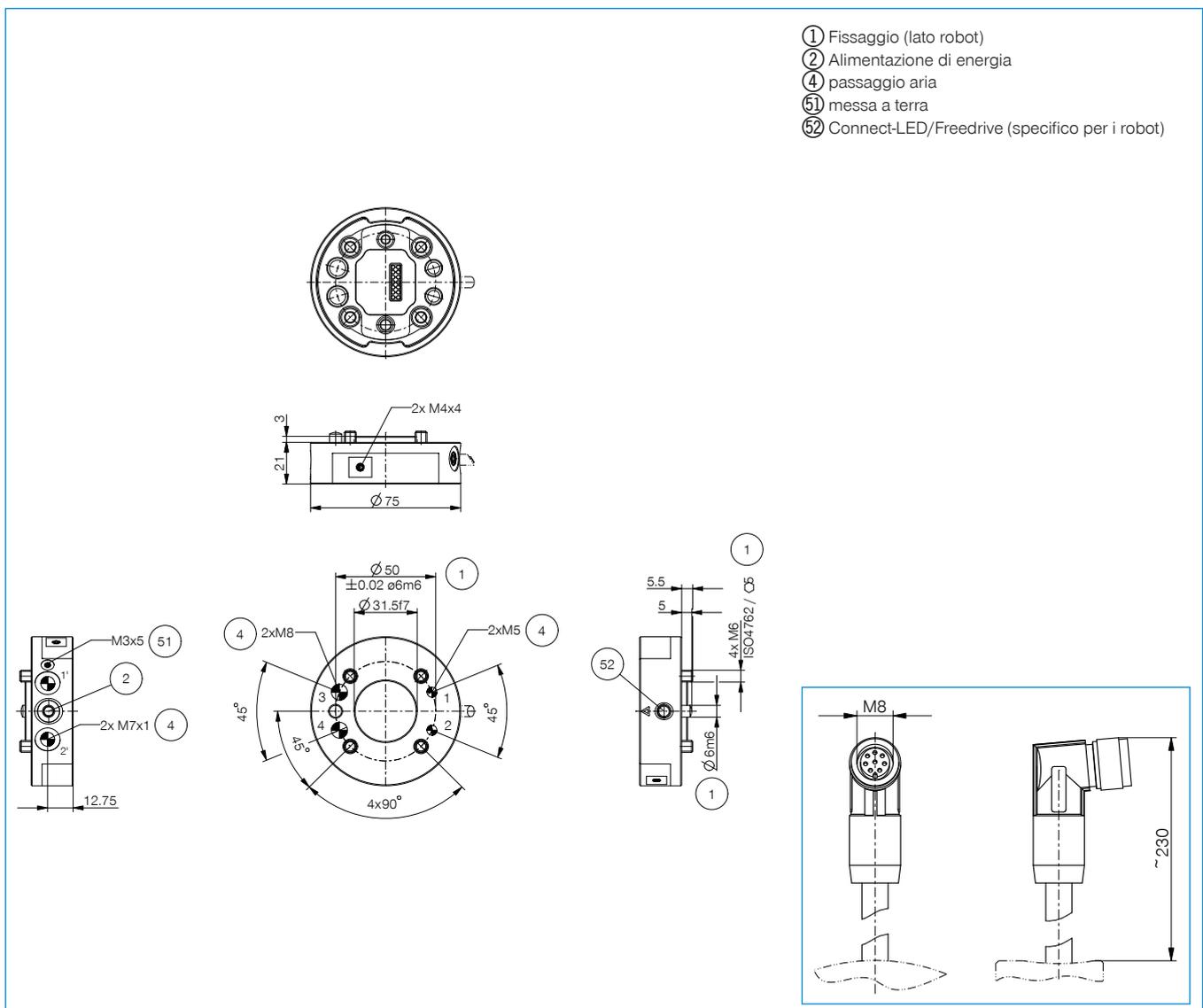


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-10-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	DOOSAN M- / H- / A-Serie
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.32



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-13-01-A

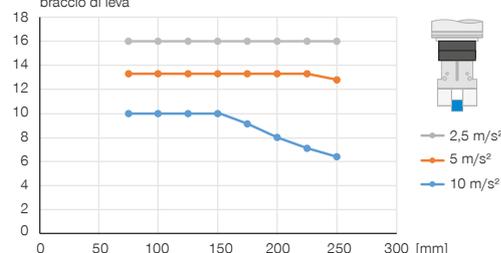
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

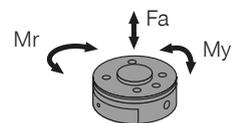
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

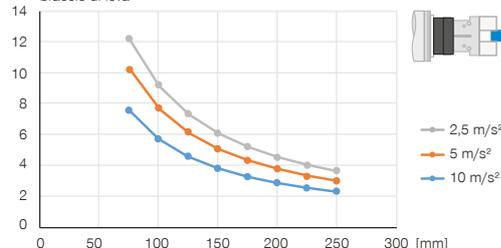
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



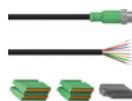
**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**WVM7**  
Raccordo filettato angolare

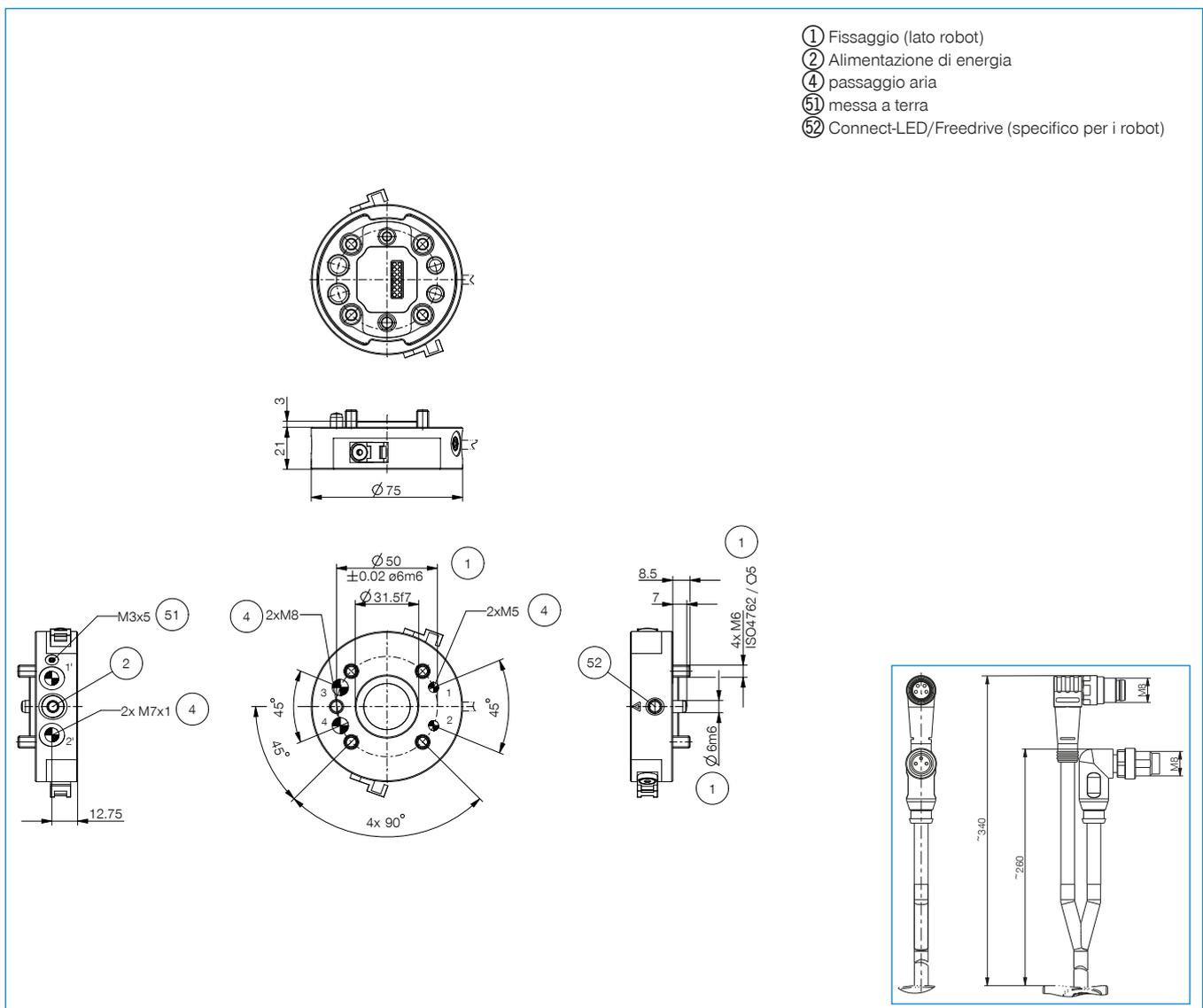


**ZUB000034**  
Cavo di collegamento



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-13-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 15000 GoFa
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 3 poli
Cavo di collegamento 2	Spina, M8, a 4 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.3



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-13-04-A

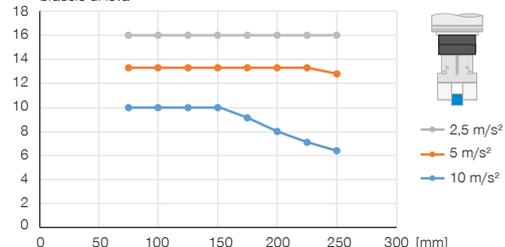
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

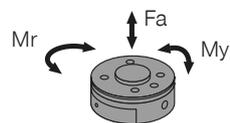
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

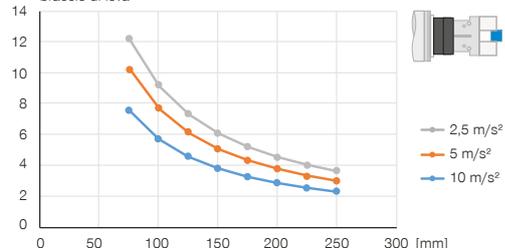
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**CSTE01483**  
Linea di collegamento diretta 5 m - boccola M12



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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

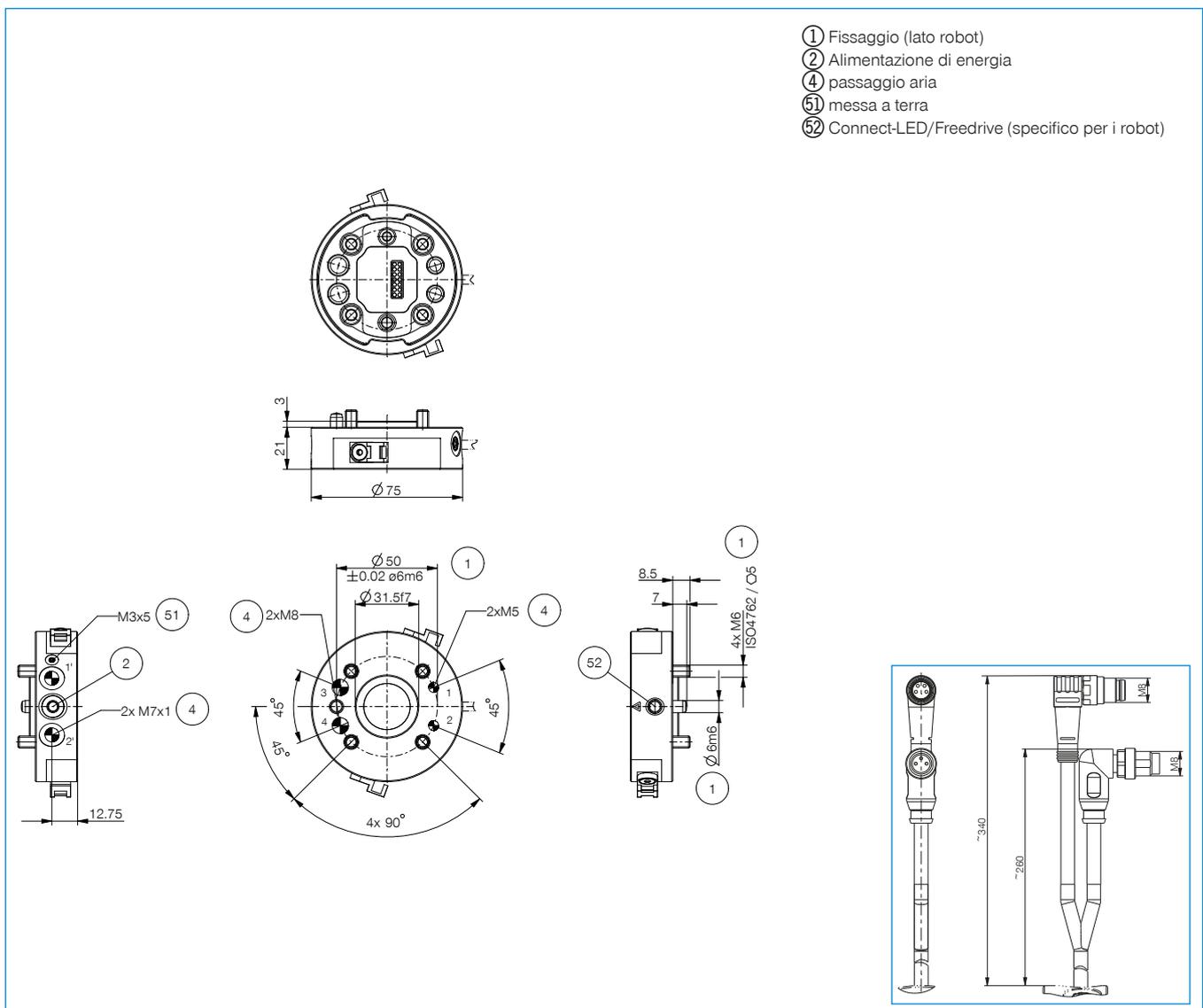


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-13-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 15000 GoFa
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 3 poli
Cavo di collegamento 2	Spina, M8, a 4 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.3



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-13-05-A

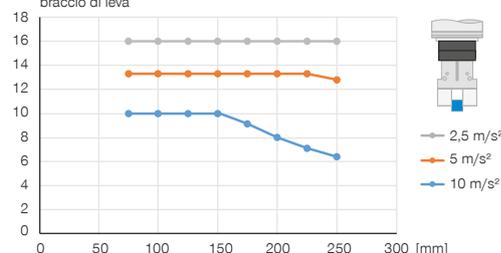
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

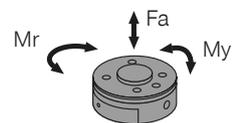
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

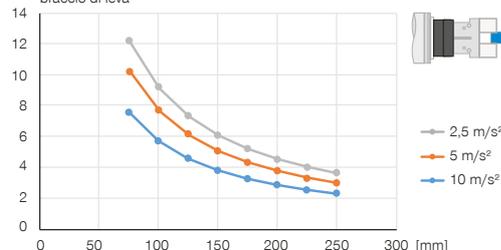
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



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

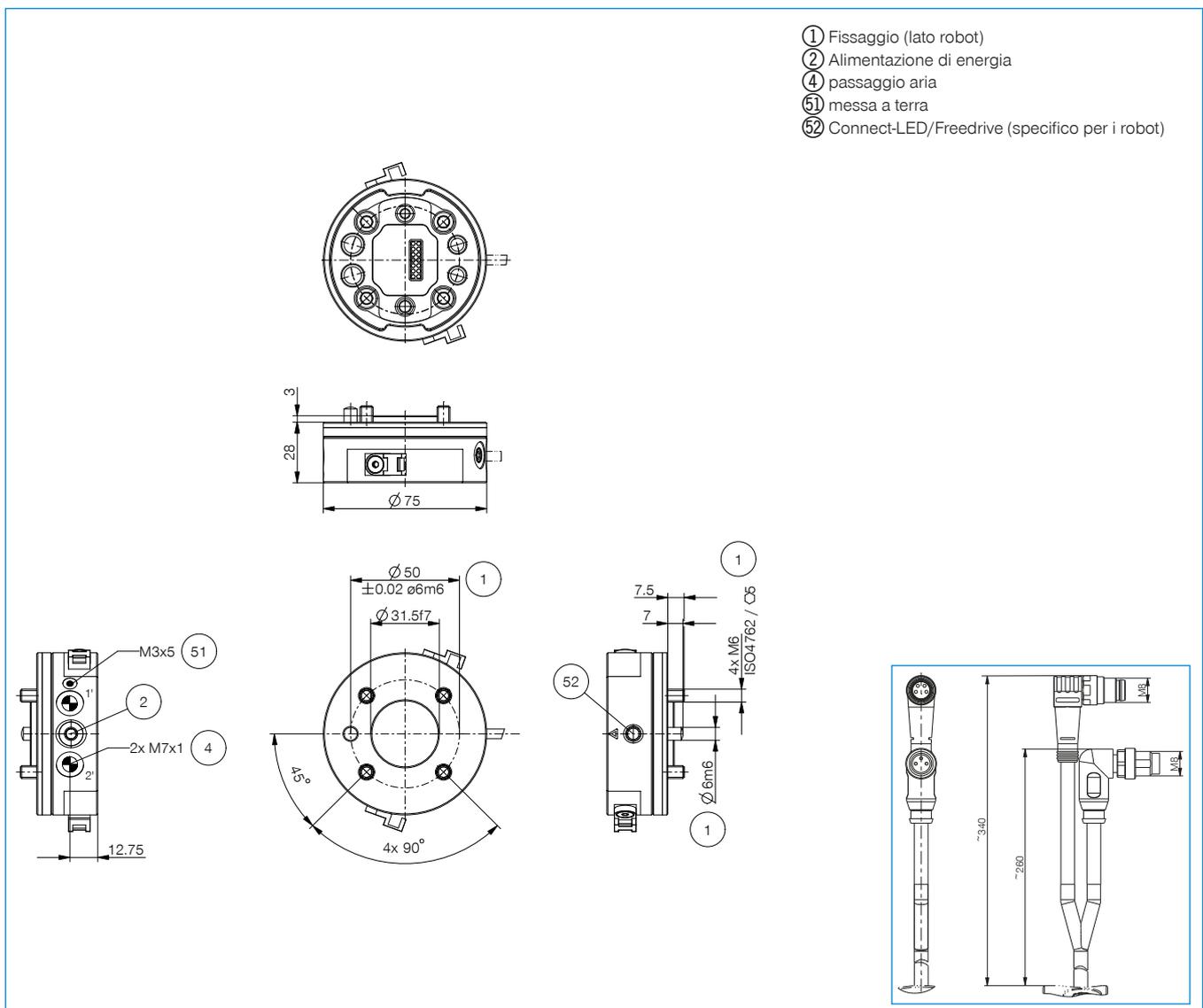


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-13-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 15000 GoFa
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 3 poli
Cavo di collegamento 2	Spina, M8, a 4 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.35



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-14-04-A

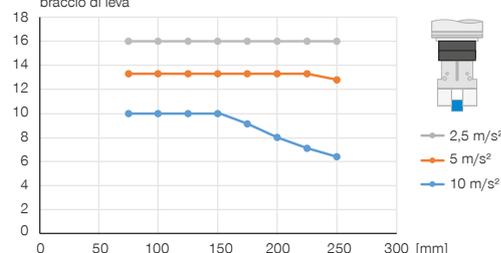
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

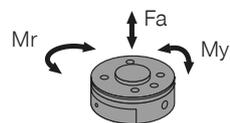
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

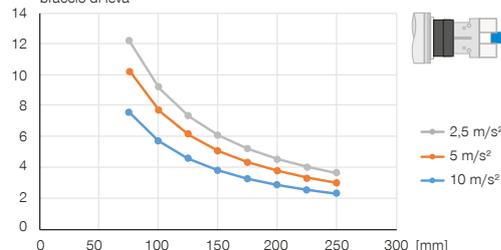
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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

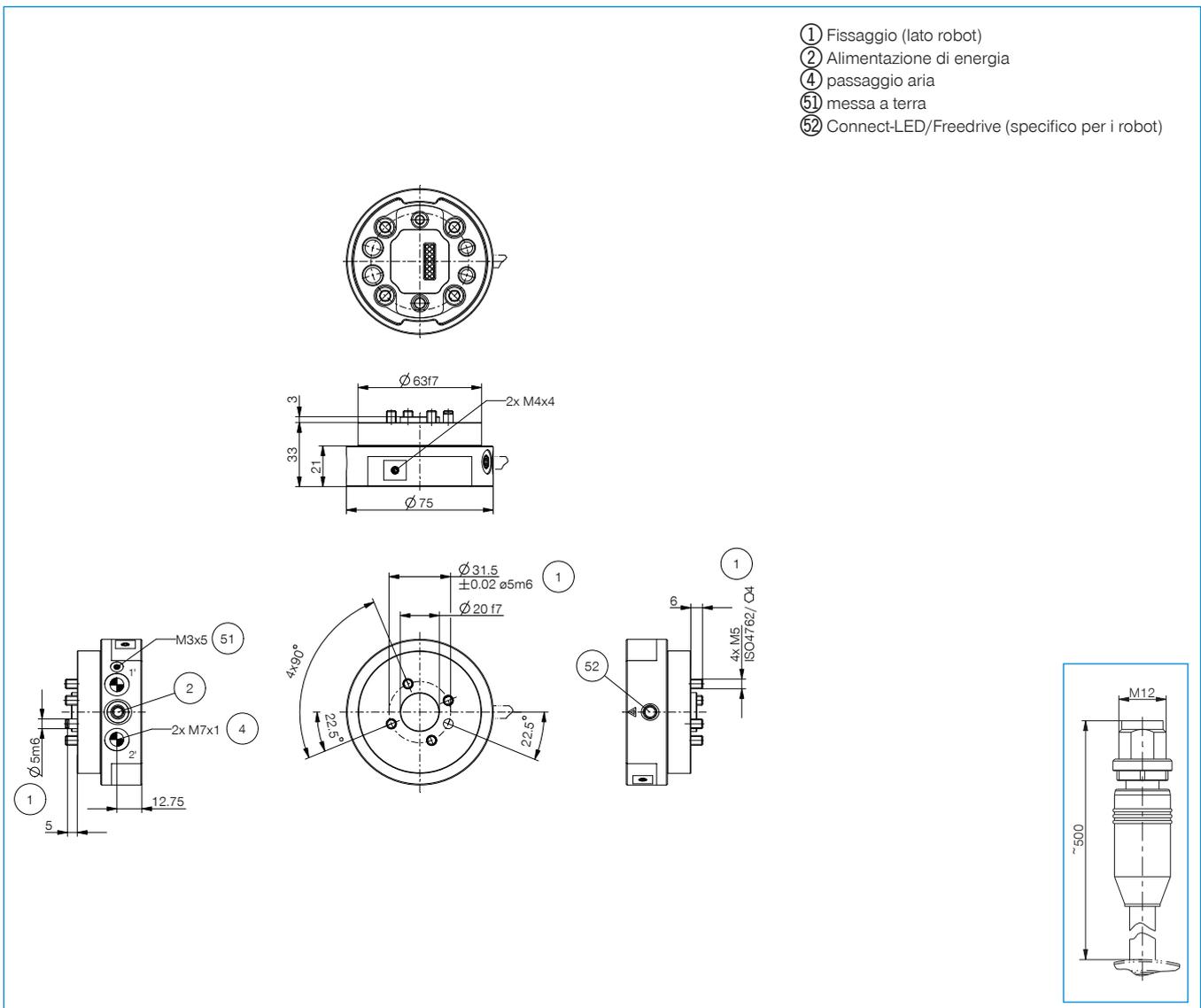


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-14-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.4



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-14-05-A

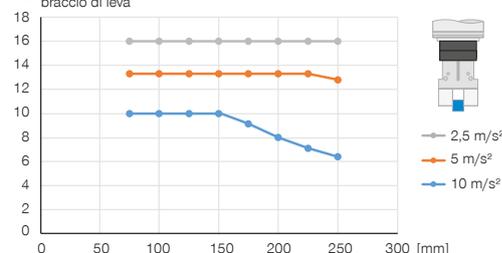
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

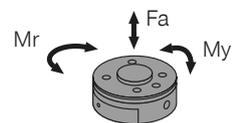
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

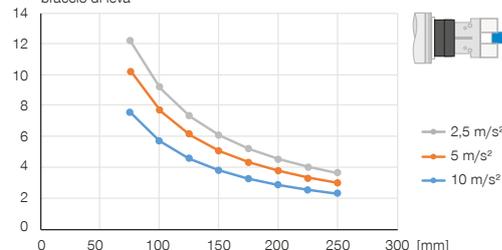
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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

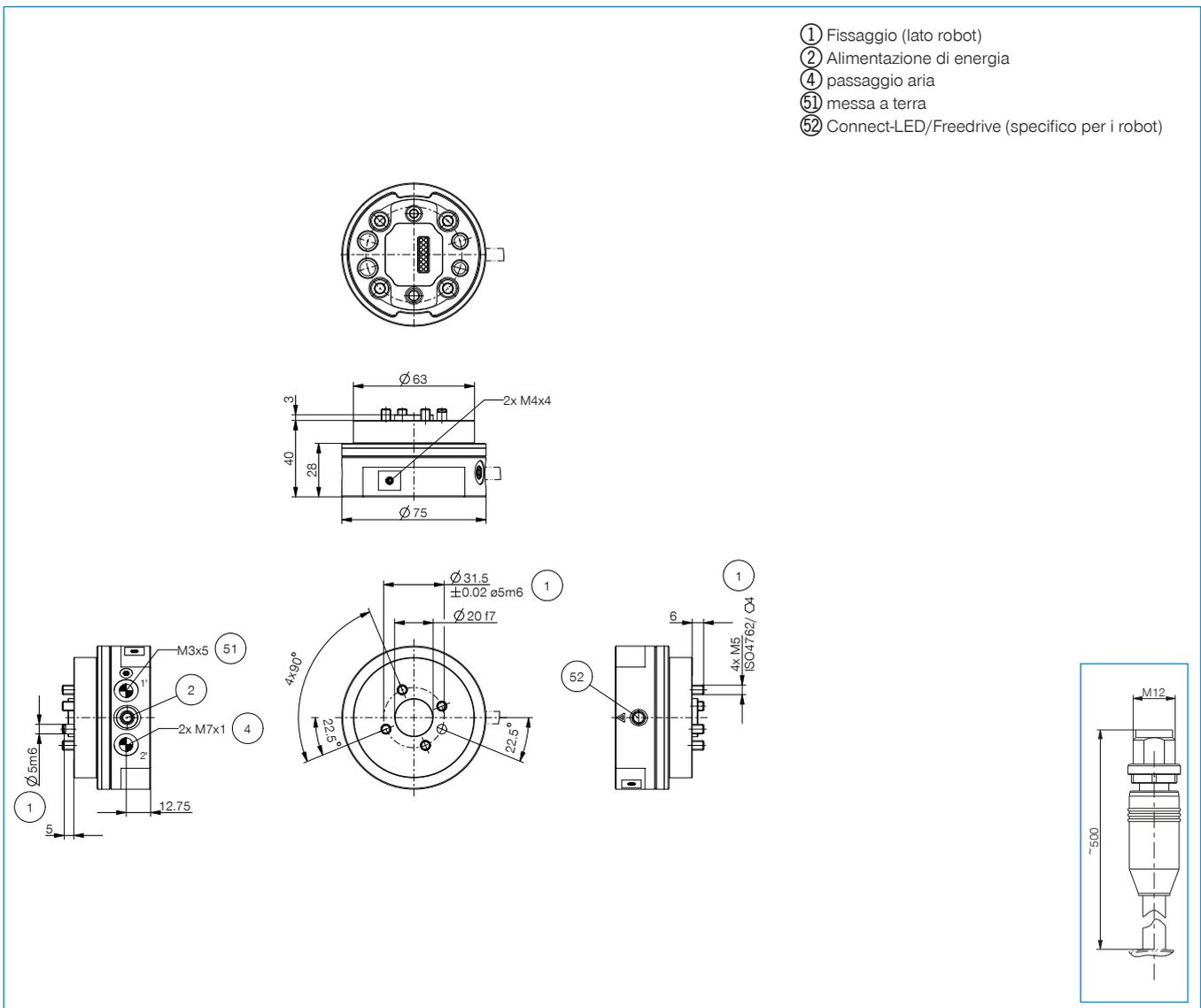


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-14-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.45



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-15-01-A

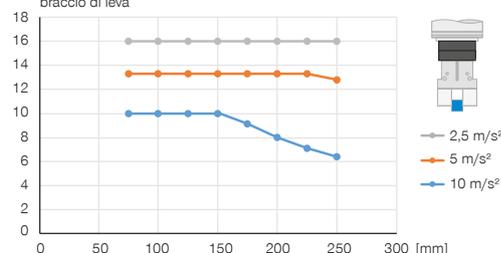
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

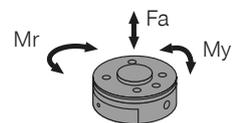
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

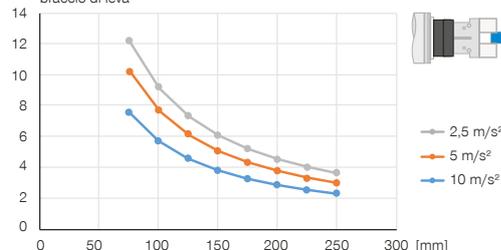
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

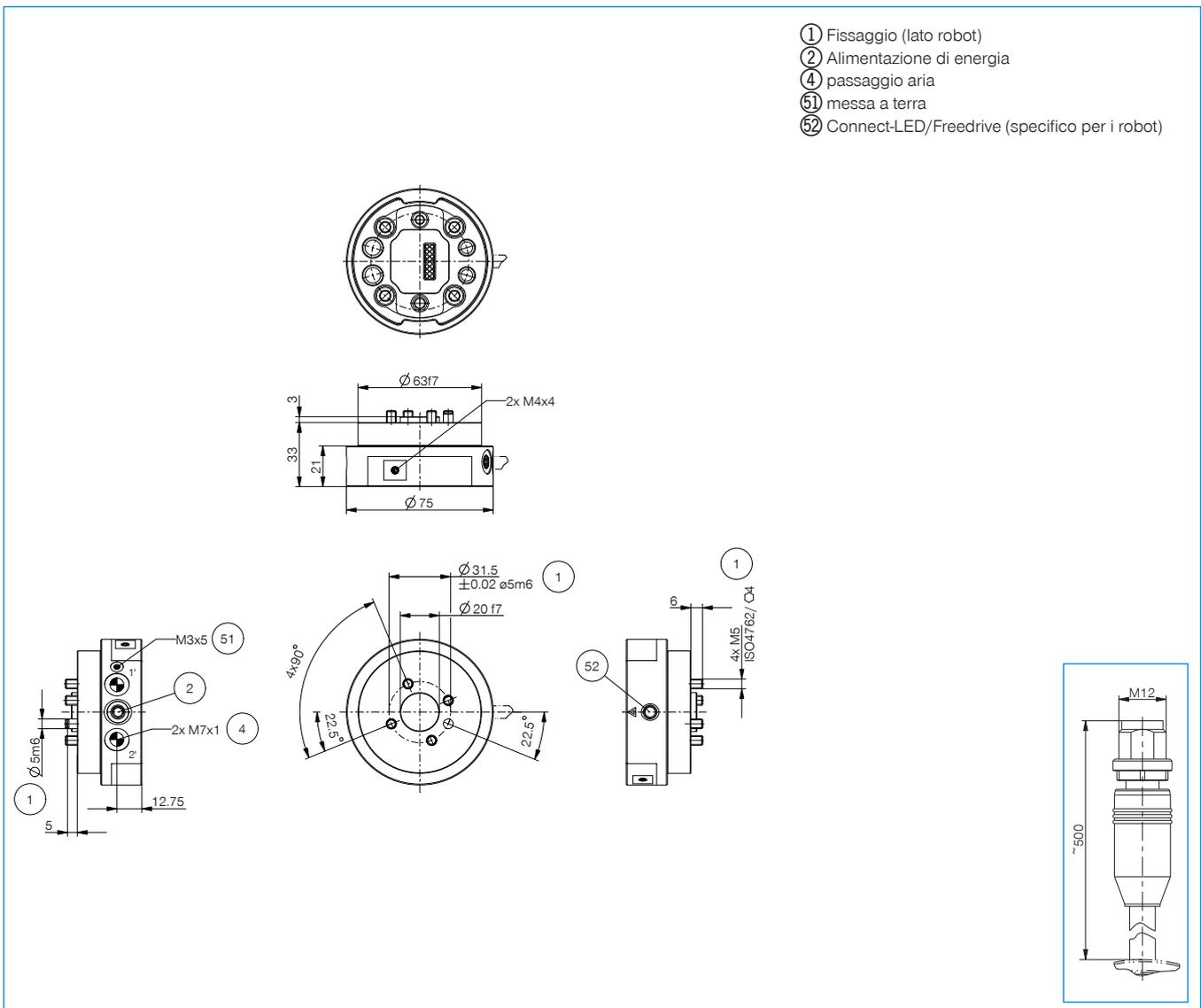


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-15-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB IRB1100
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.4



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-15-04-A

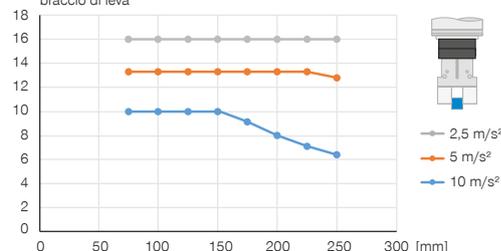
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

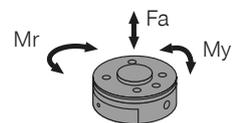
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

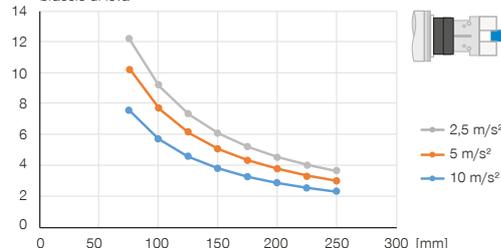
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**CSTE01483**  
Linea di collegamento diretta 5 m - boccola M12



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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

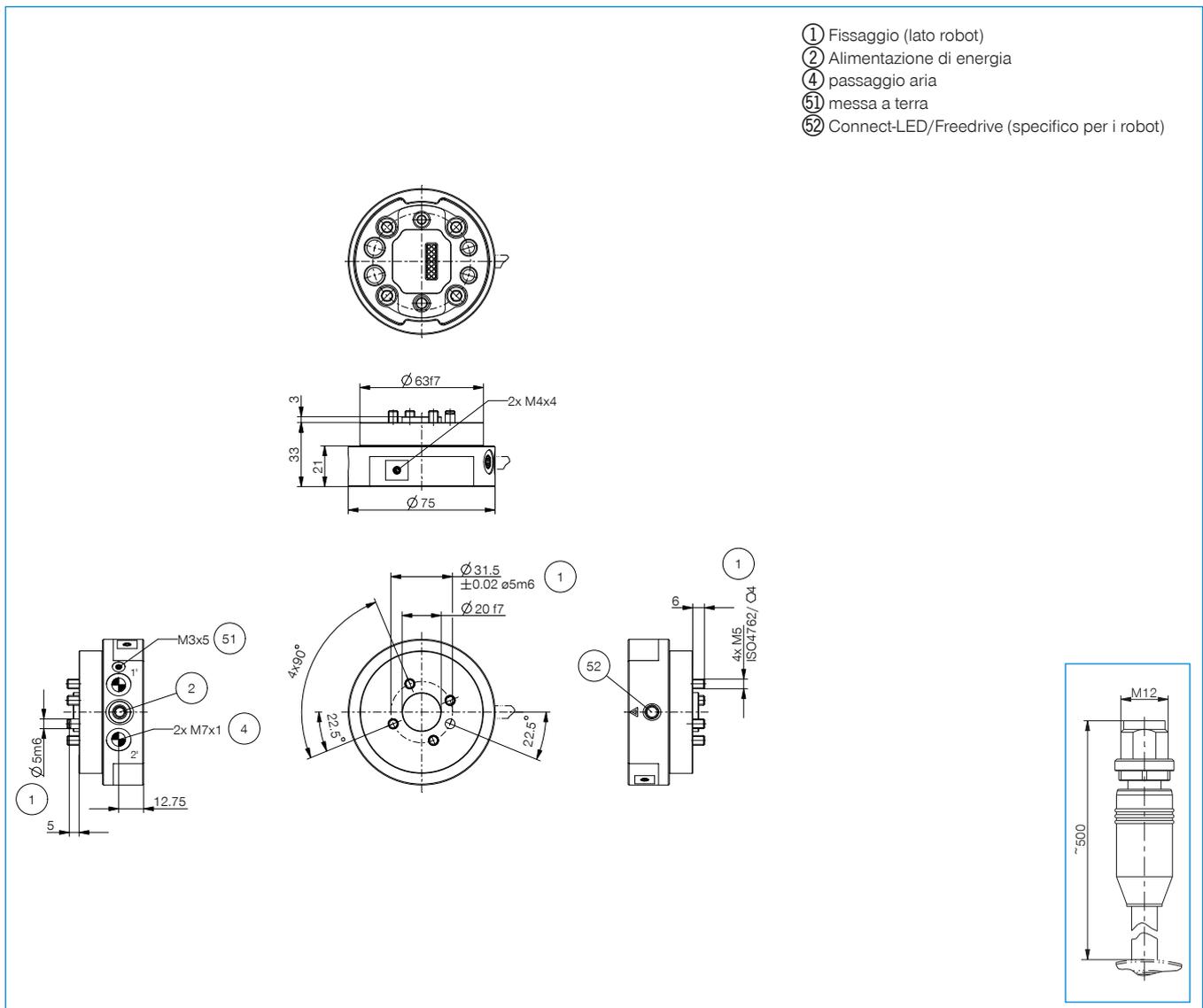


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-15-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB IRB1100
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.4



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-15-05-A

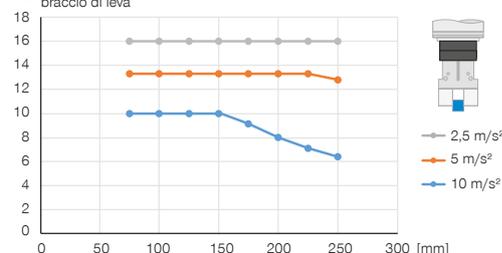
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

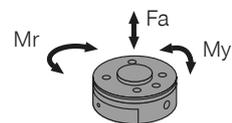
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

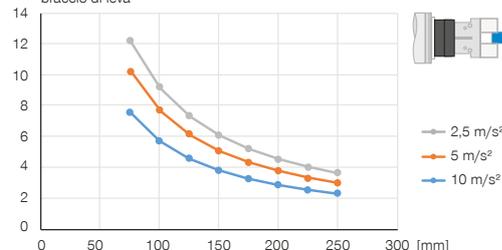
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**CSTE01483**  
Linea di collegamento diretta 5 m - boccola M12



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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

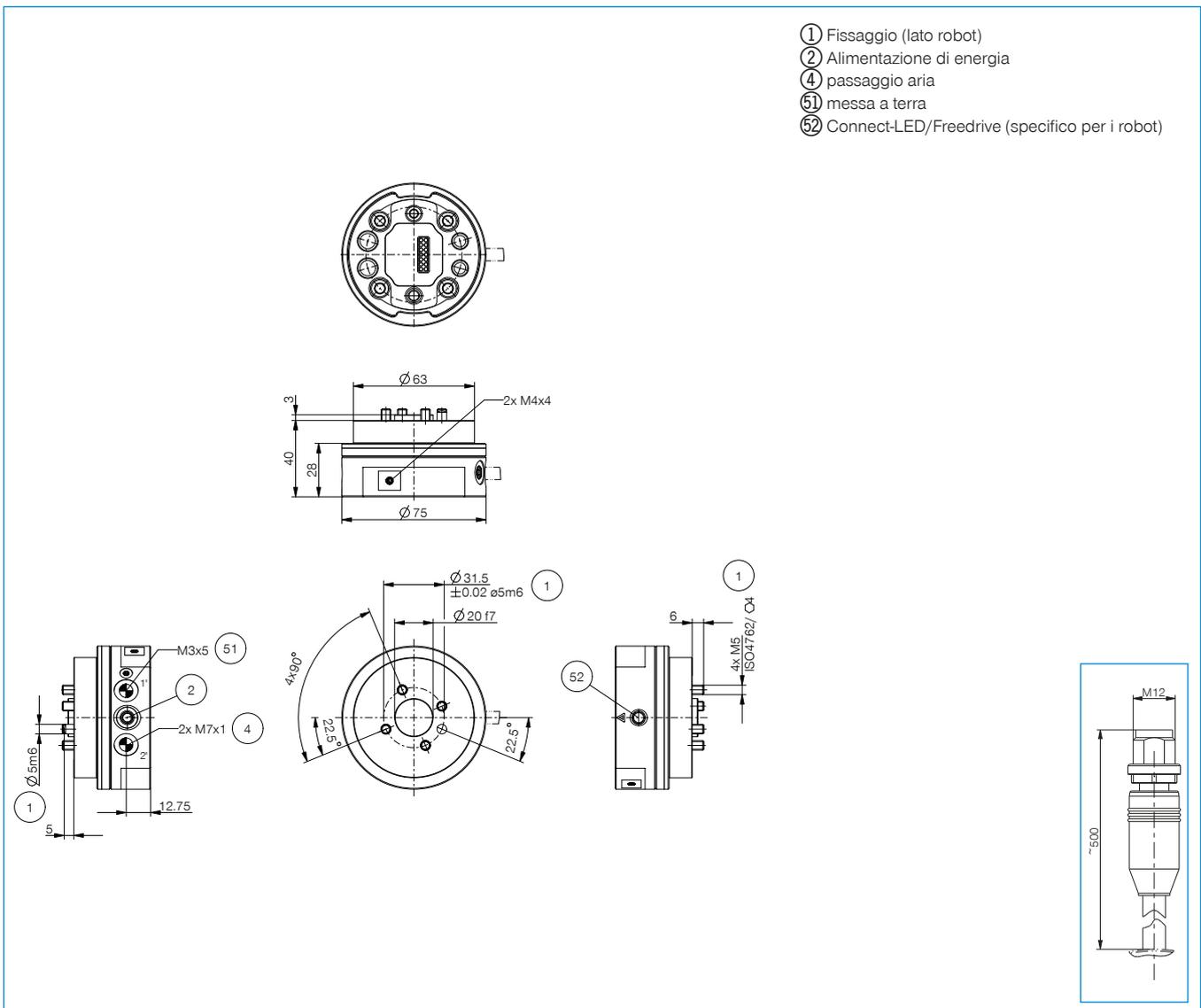


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-15-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB IRB1100
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.45



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-16-01-A

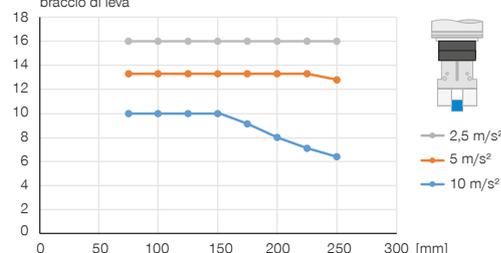
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

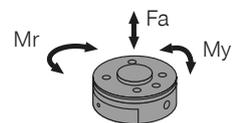
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

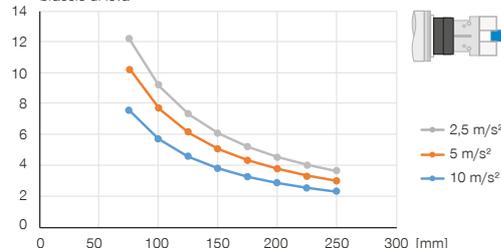
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

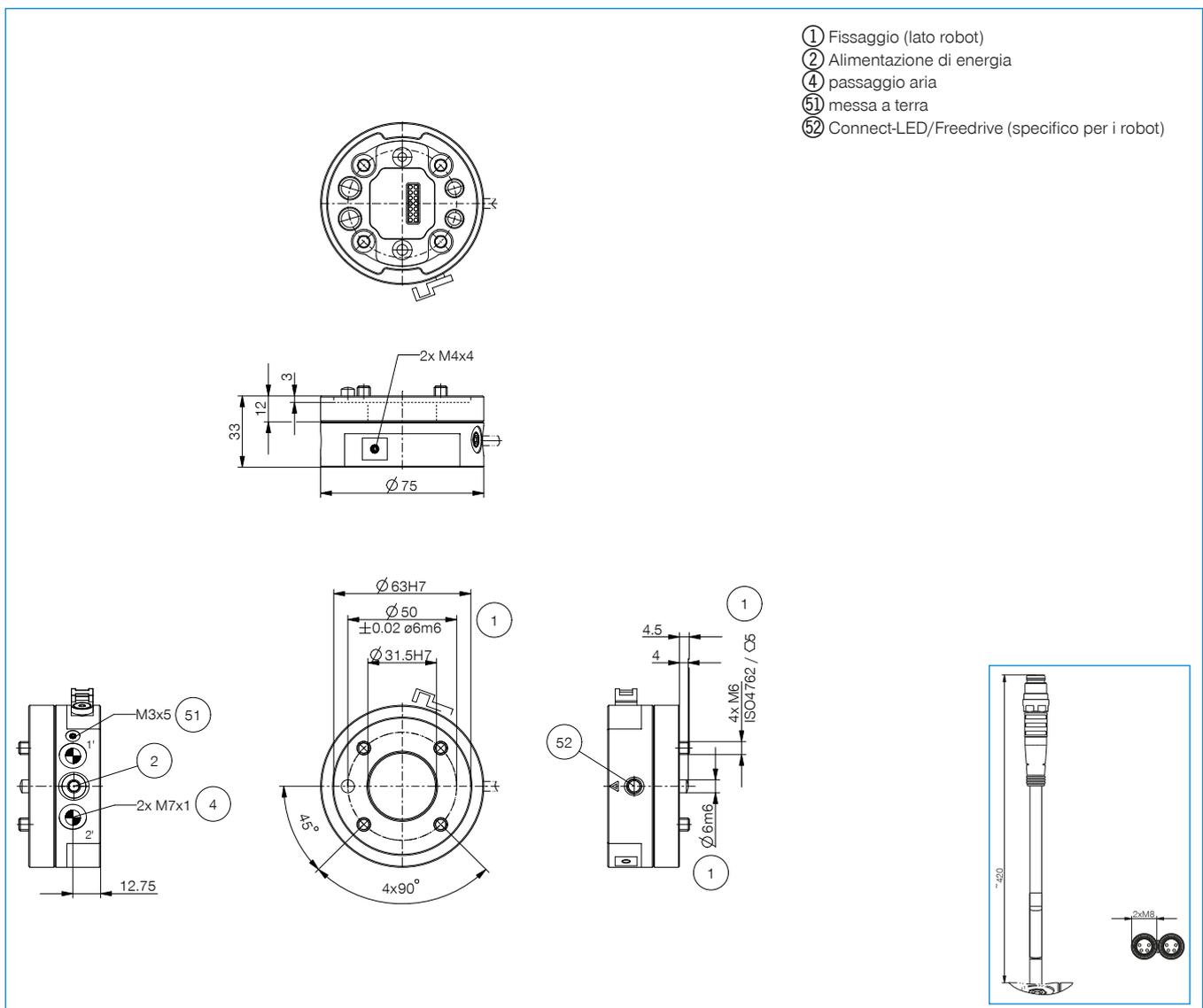


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-16-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	fruitcore HORST
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 4 poli
Cavo di collegamento 2	Spina, M8, a 4 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41



# MATCH - MODULO ROBOT

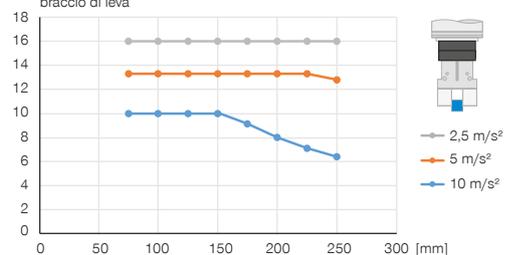
## LWR50F-17-01-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



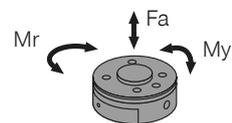
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

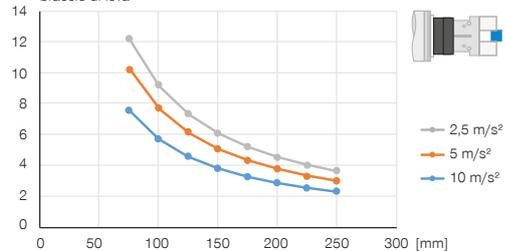
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

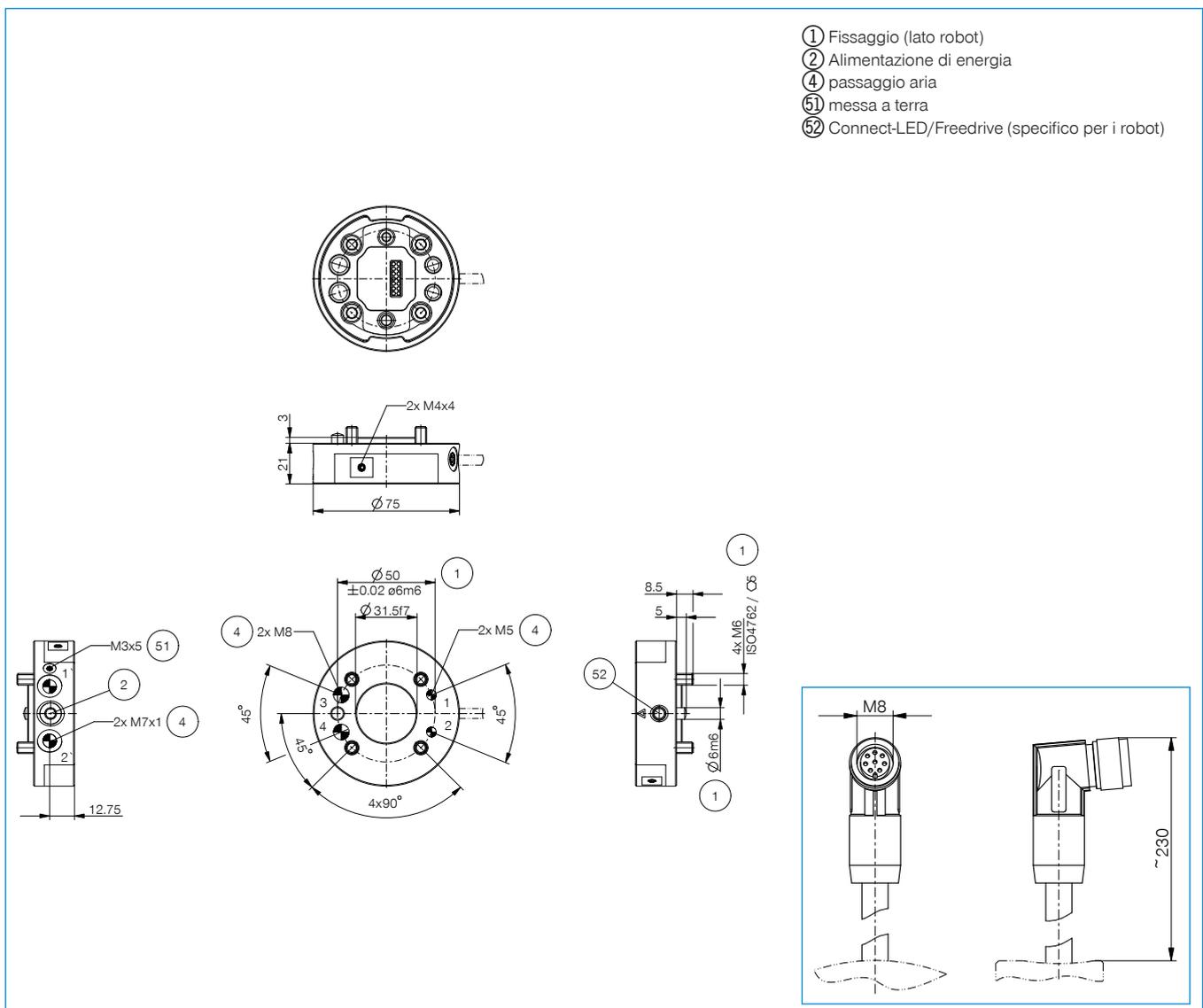


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
Numero d'ordine	LWR50F-17-01-A
Adatto per tipo di robot	Yaskawa HC P-Version
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-17-04-A

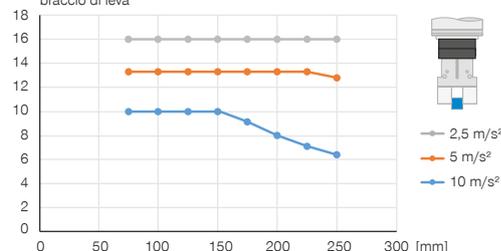
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

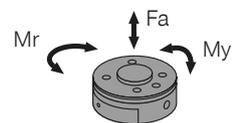
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

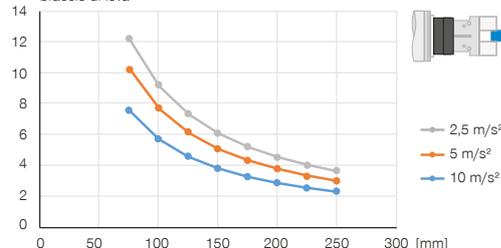
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

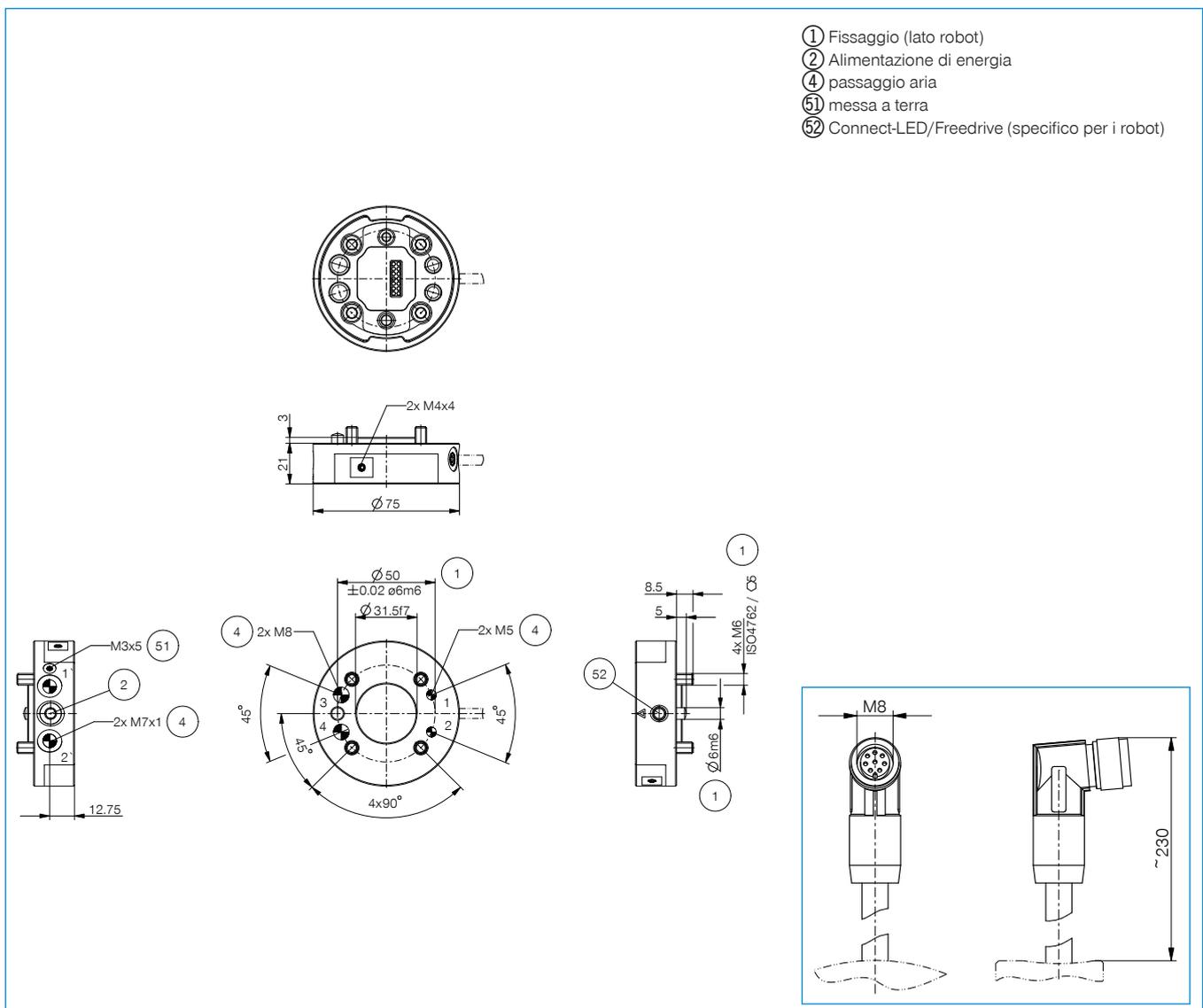


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-17-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	Yaskawa HC P-Version
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.3



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-17-05-A

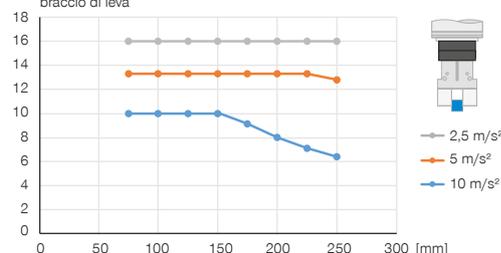
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

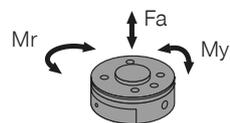
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

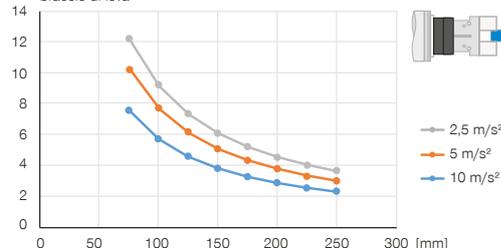
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

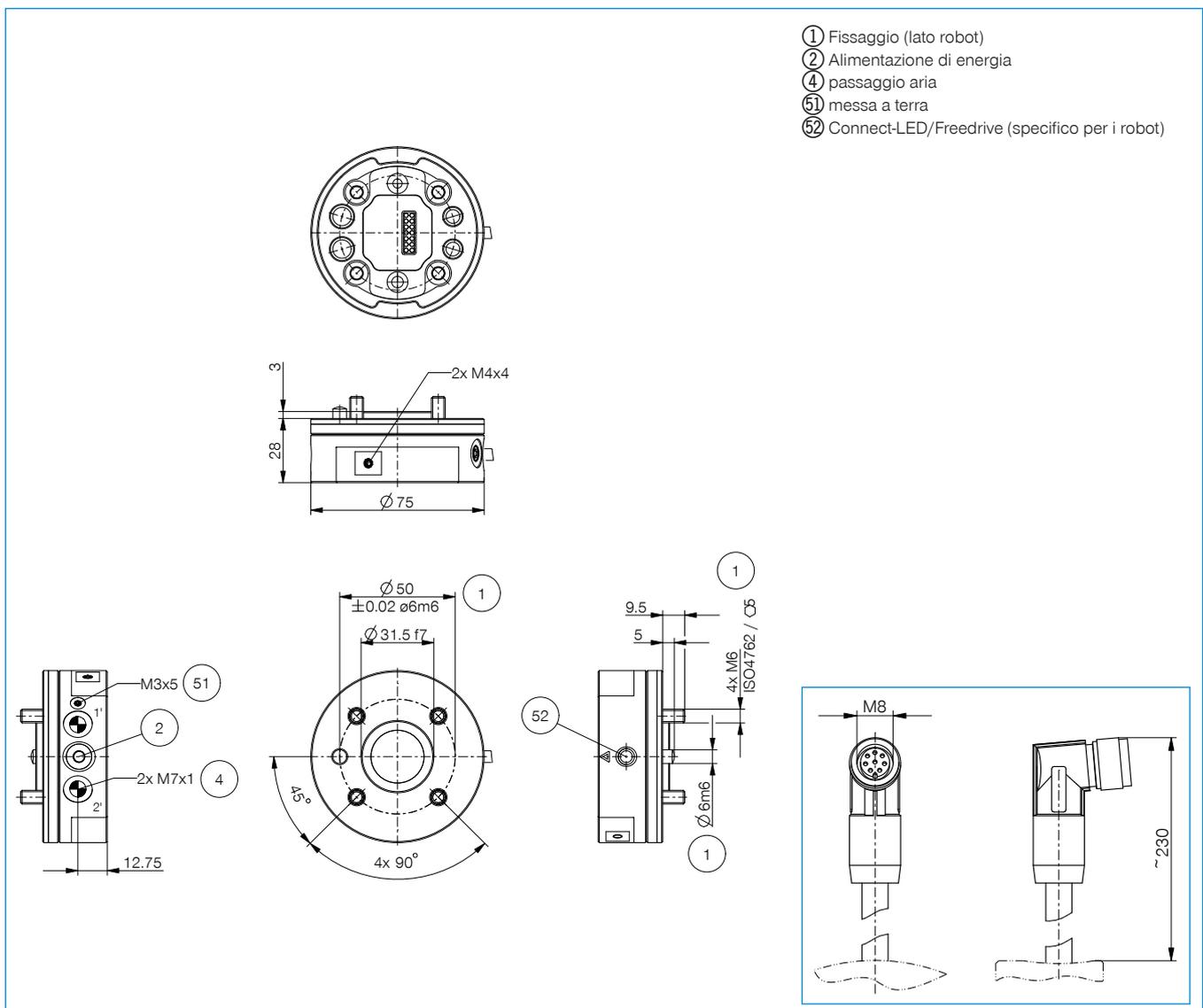


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-17-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	Yaskawa HC P-Version
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.35



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-18-01-A

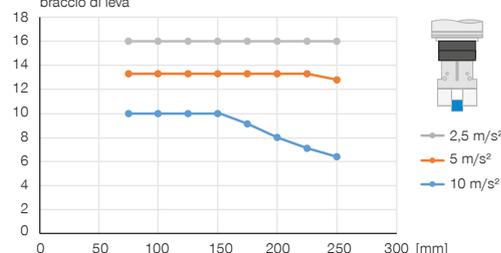
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

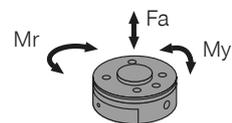
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

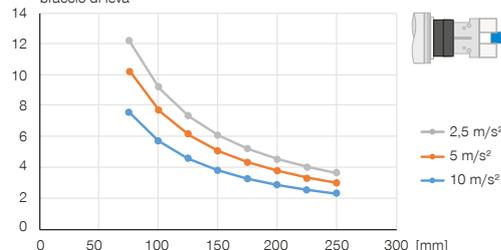
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00007-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00008-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

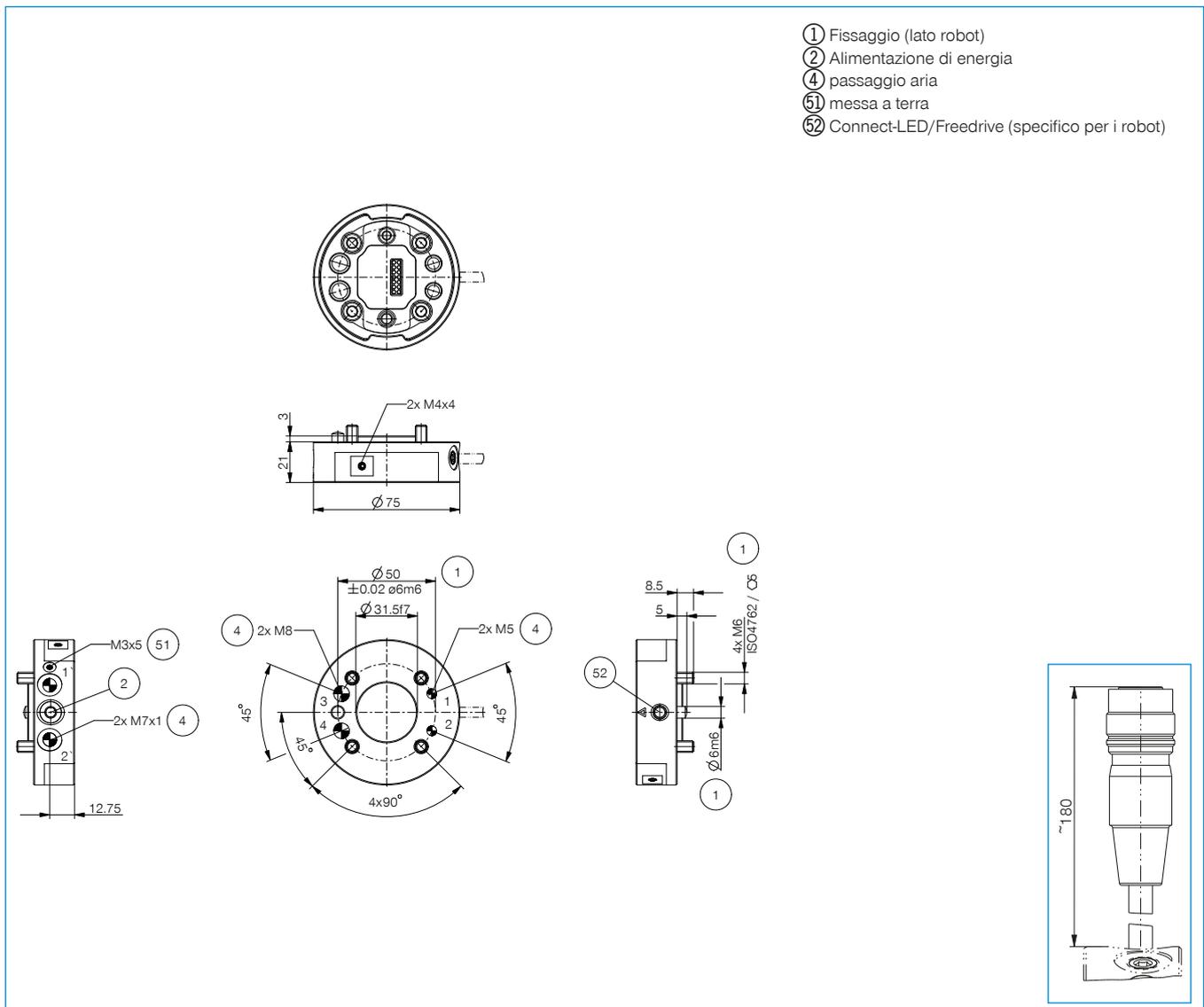


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-18-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	ELITE Robots
Comando	I/O digitale
Logica IO	NPN
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, push-pull, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.32



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-20-01-A

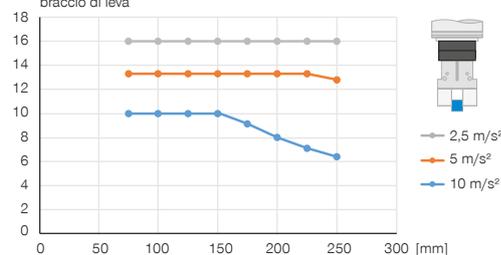
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

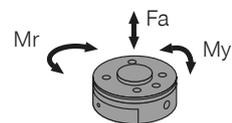
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

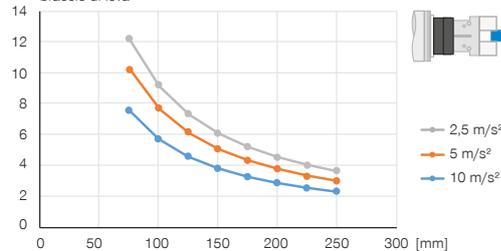
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

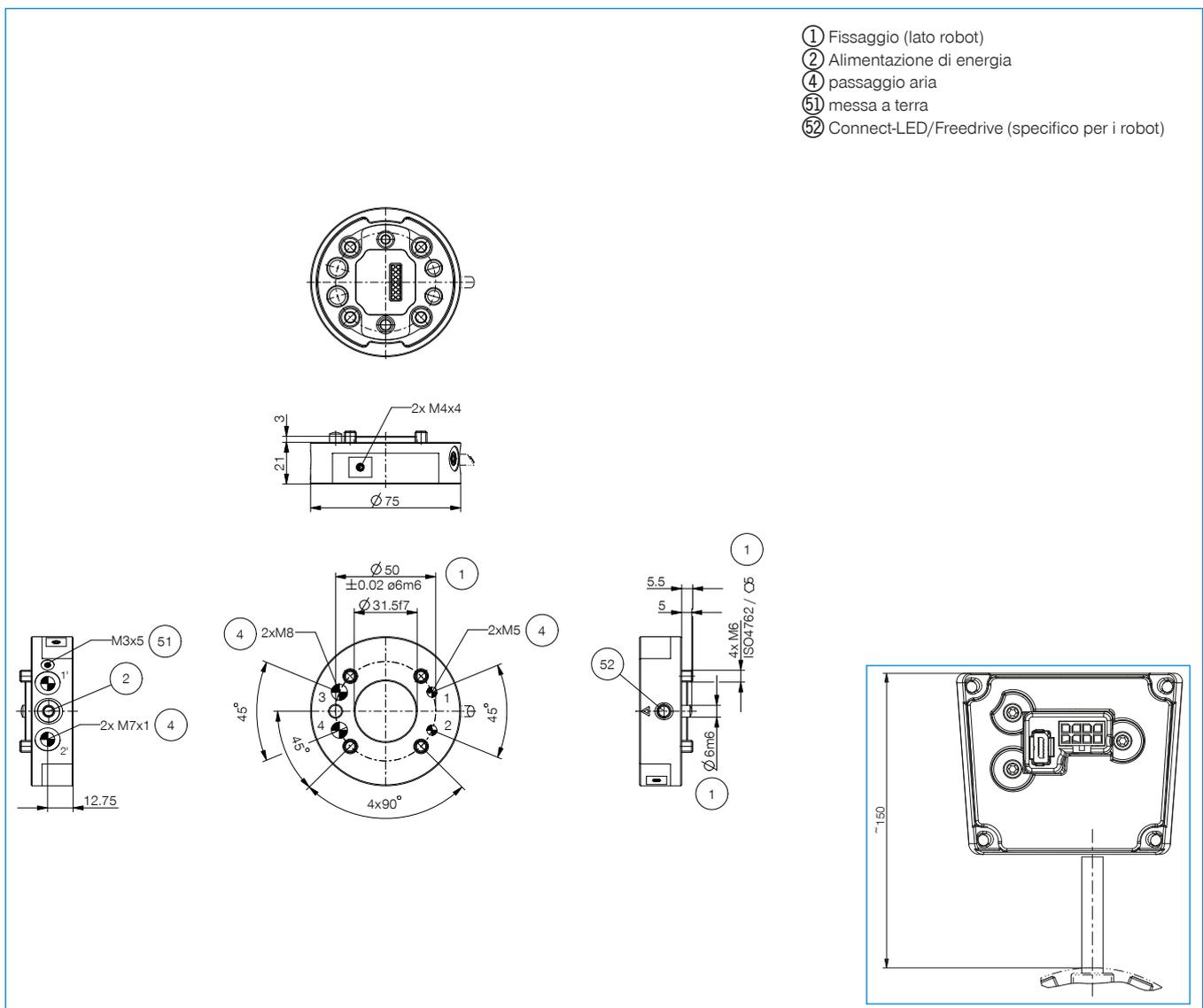


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-20-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	KUKA LBR iisy Series
Comando	I/O digitale
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina KukaLBR iisy
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-20-04-A

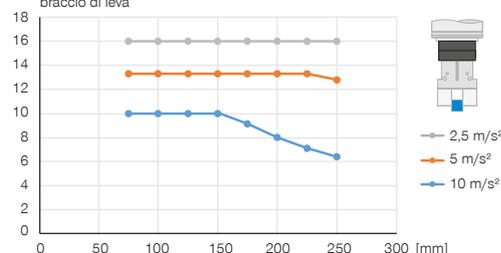
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

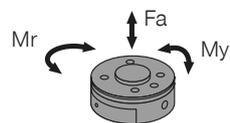
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

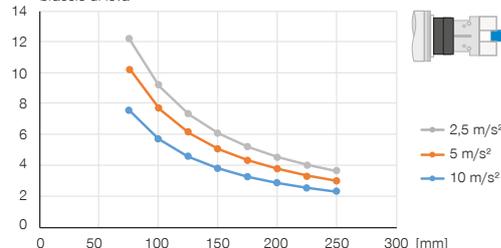
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

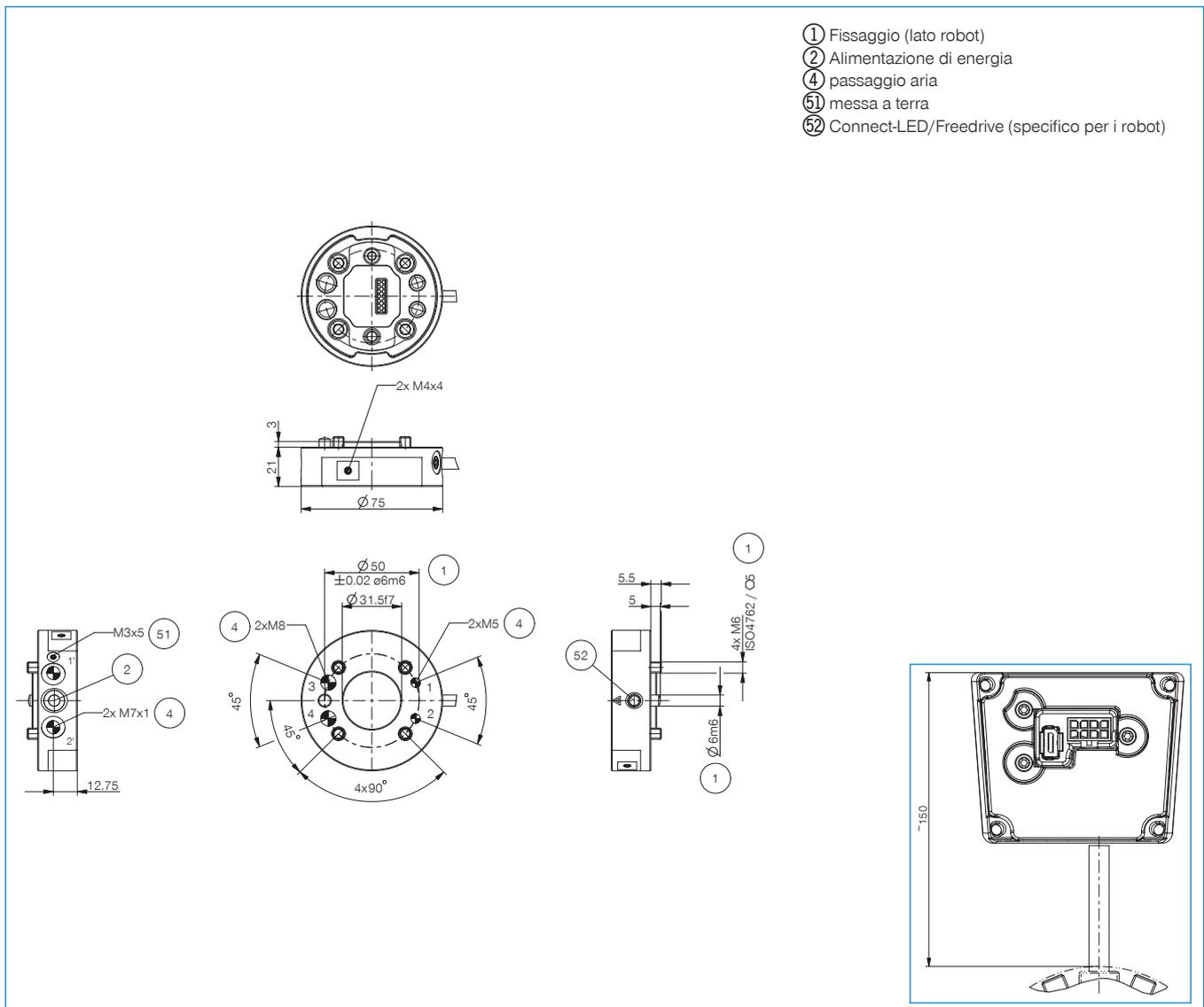


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-20-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	KUKA LBR iisy Series
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina KukaLBR iisy
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-20-05-A

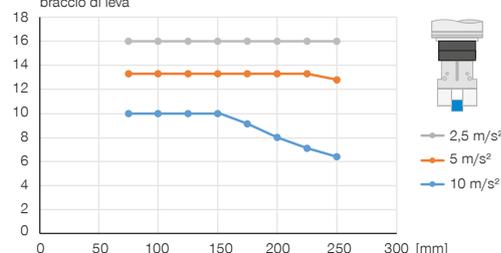
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

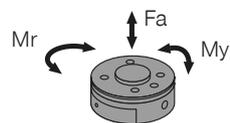
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

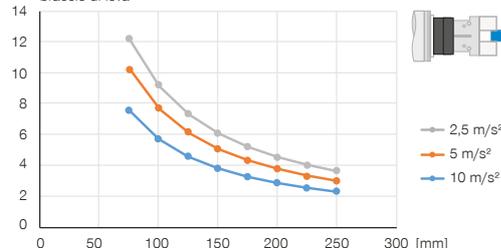
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

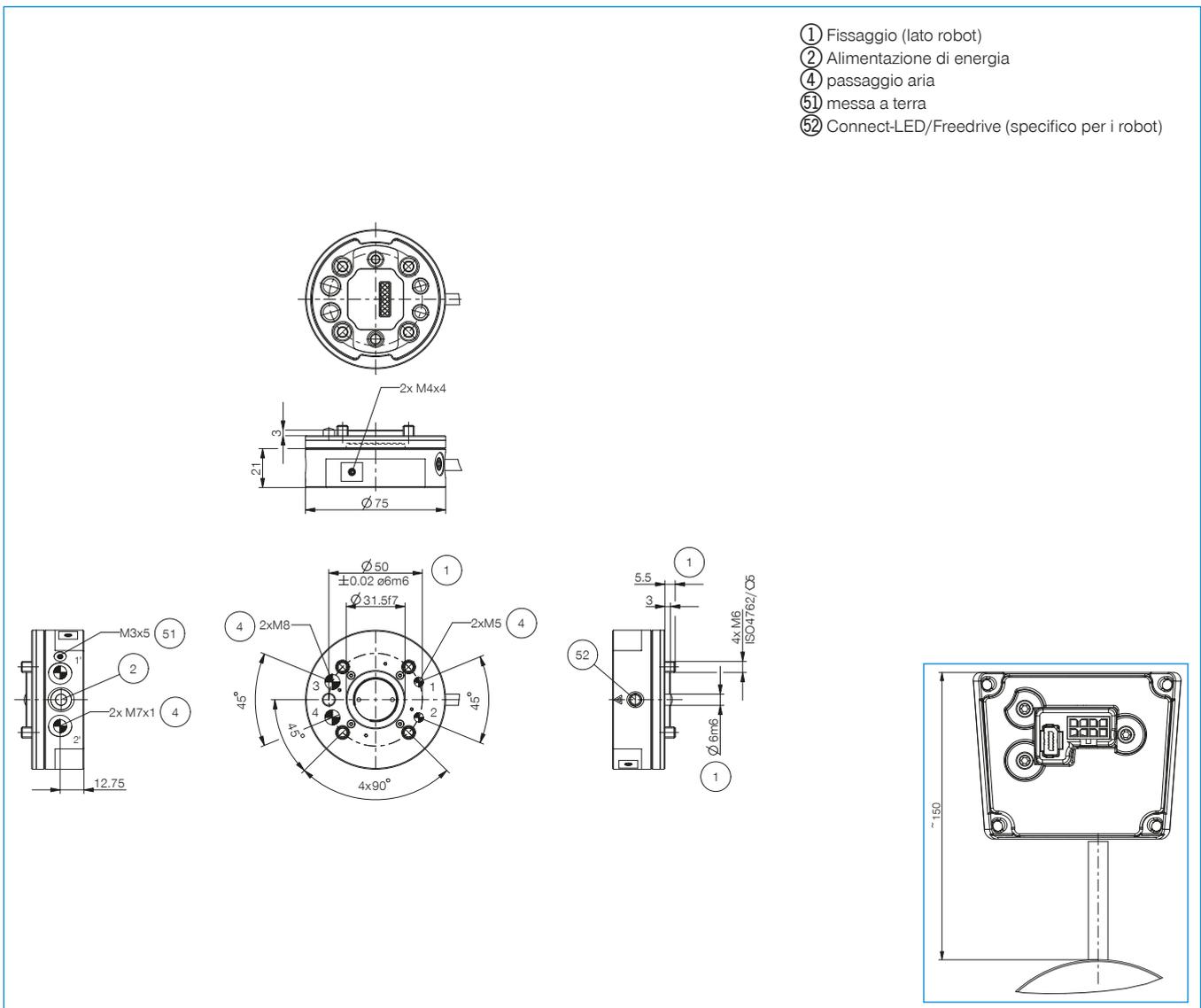


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-20-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	KUKA LBR iisy Series
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina KukaLBR iisy
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.34



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-21-01-A

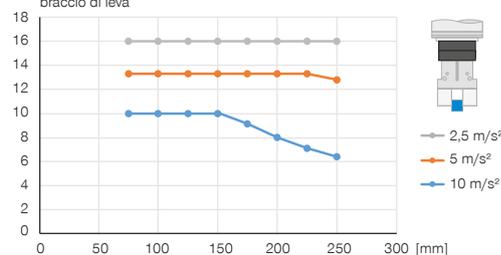
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

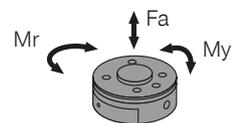
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

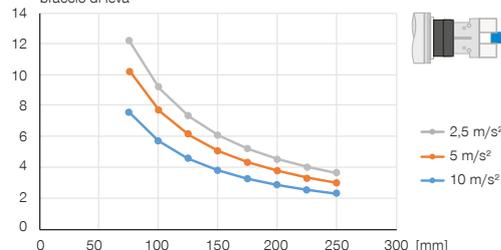
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze

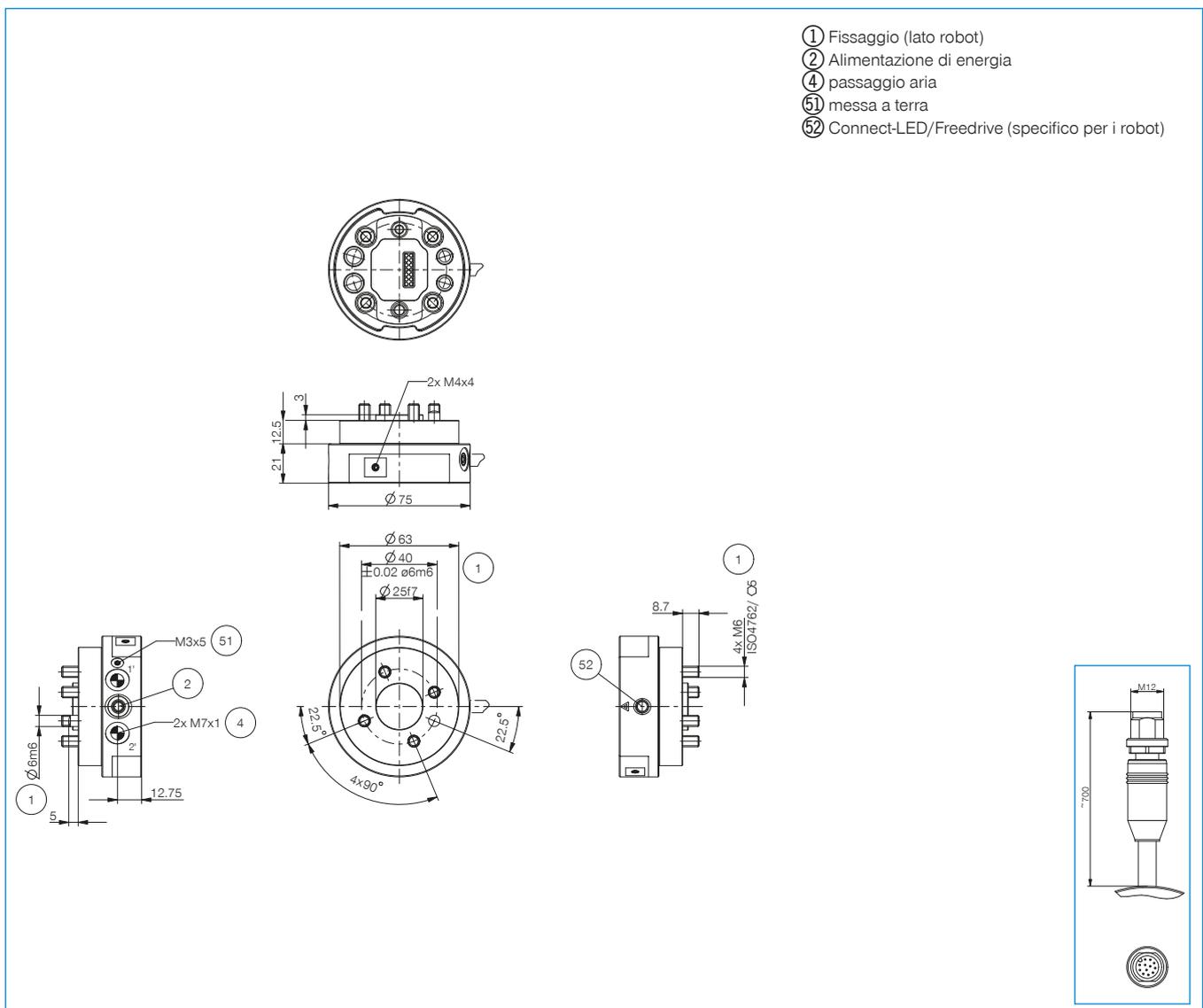


#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**WVM7**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-21-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB IRB 1300
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-21-04-A

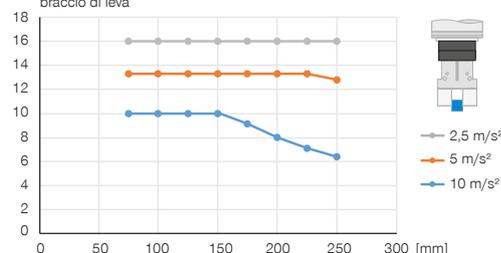
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

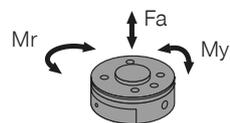
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

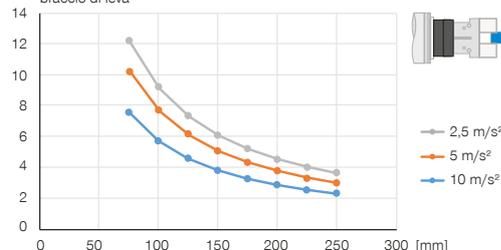
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

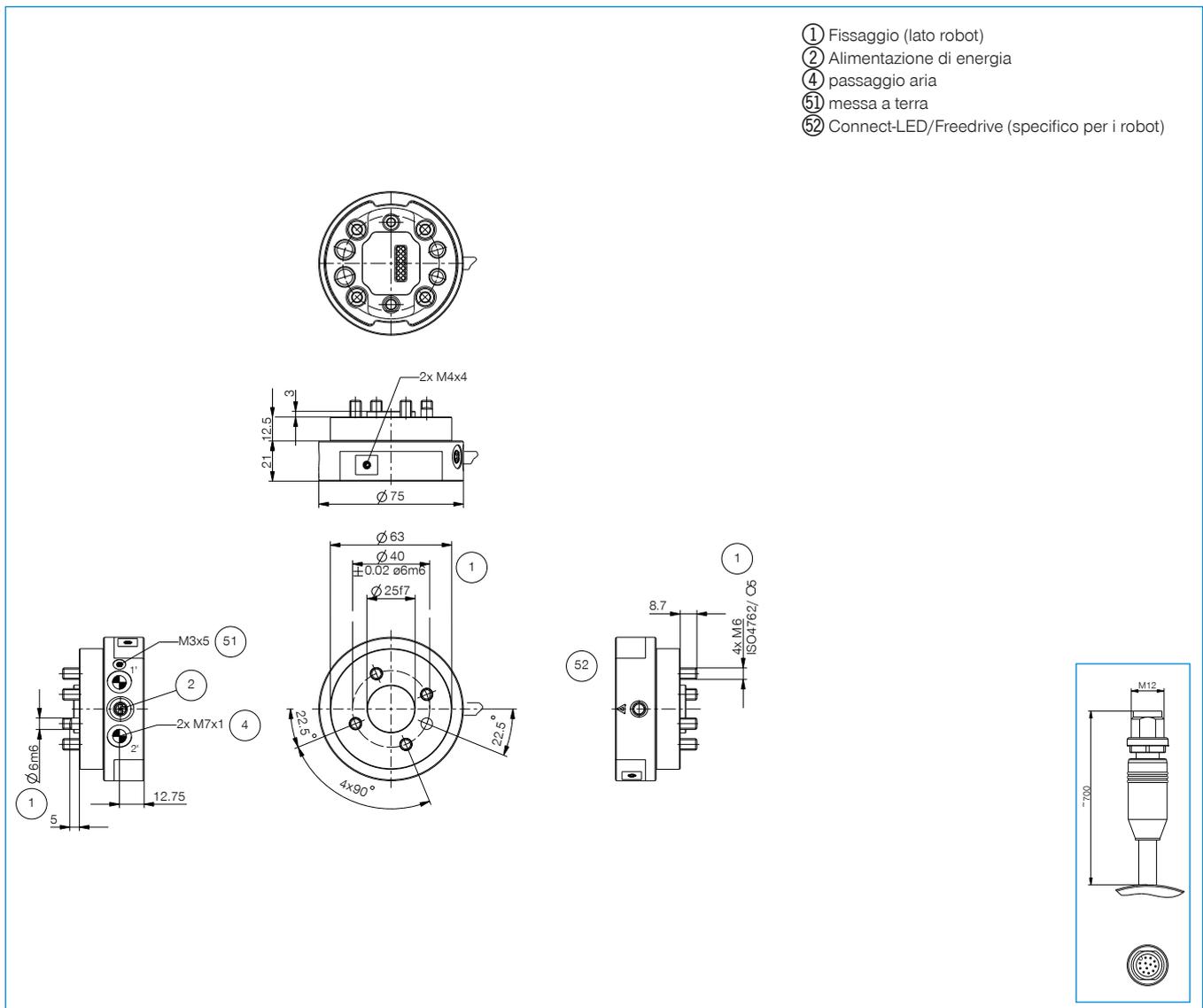


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-21-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB IRB 1300
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-21-05-A

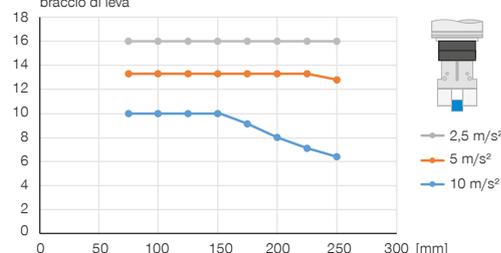
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

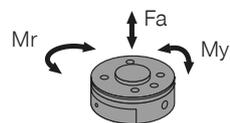
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

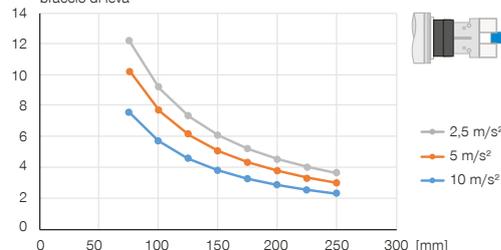
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

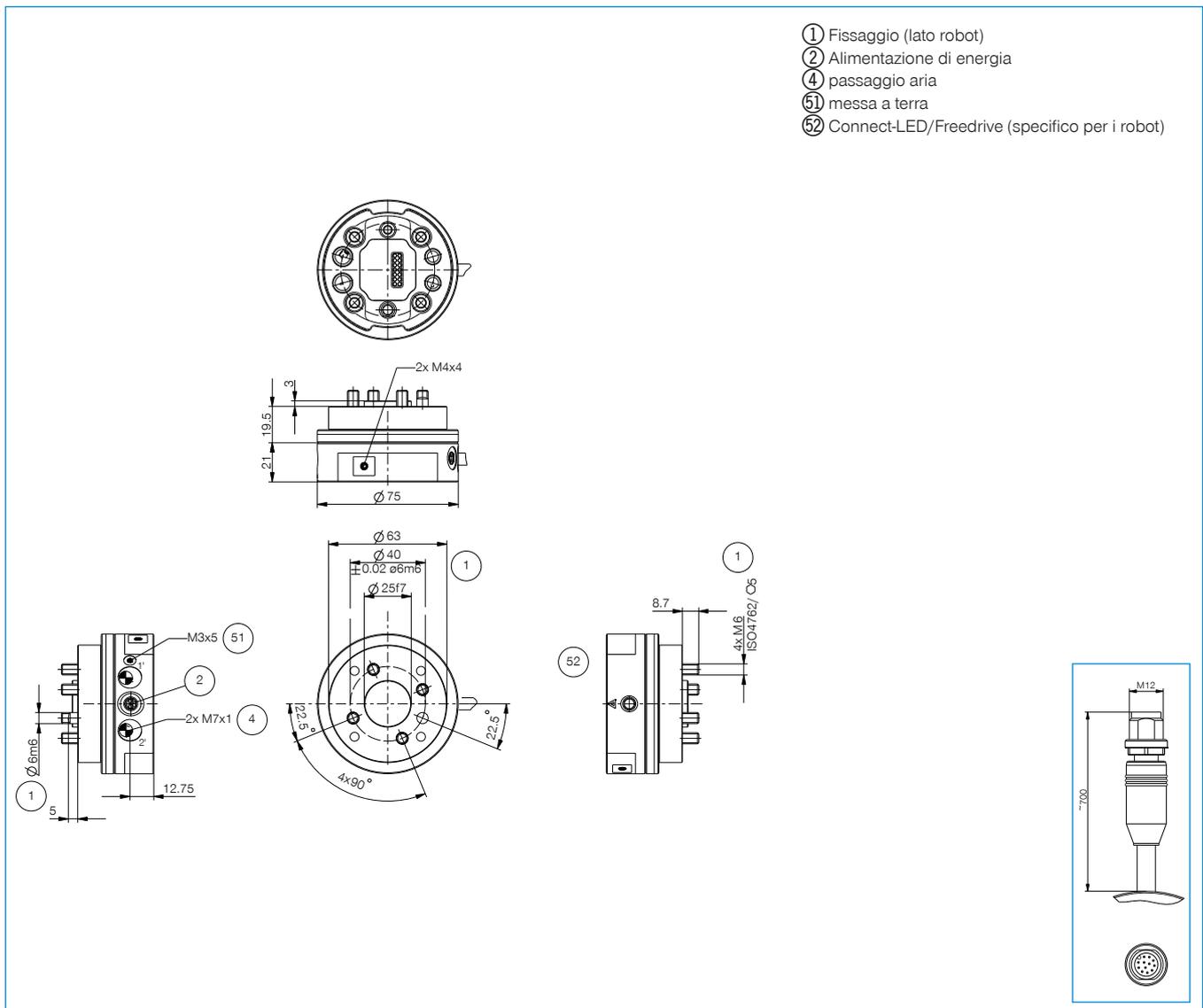


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-21-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB IRB 1300
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.46



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-22-01-A

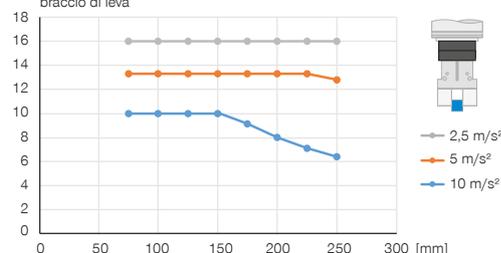
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

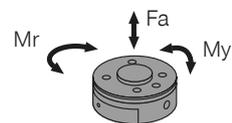
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

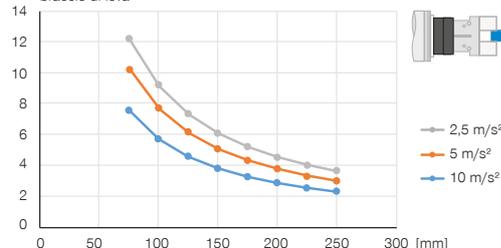
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze

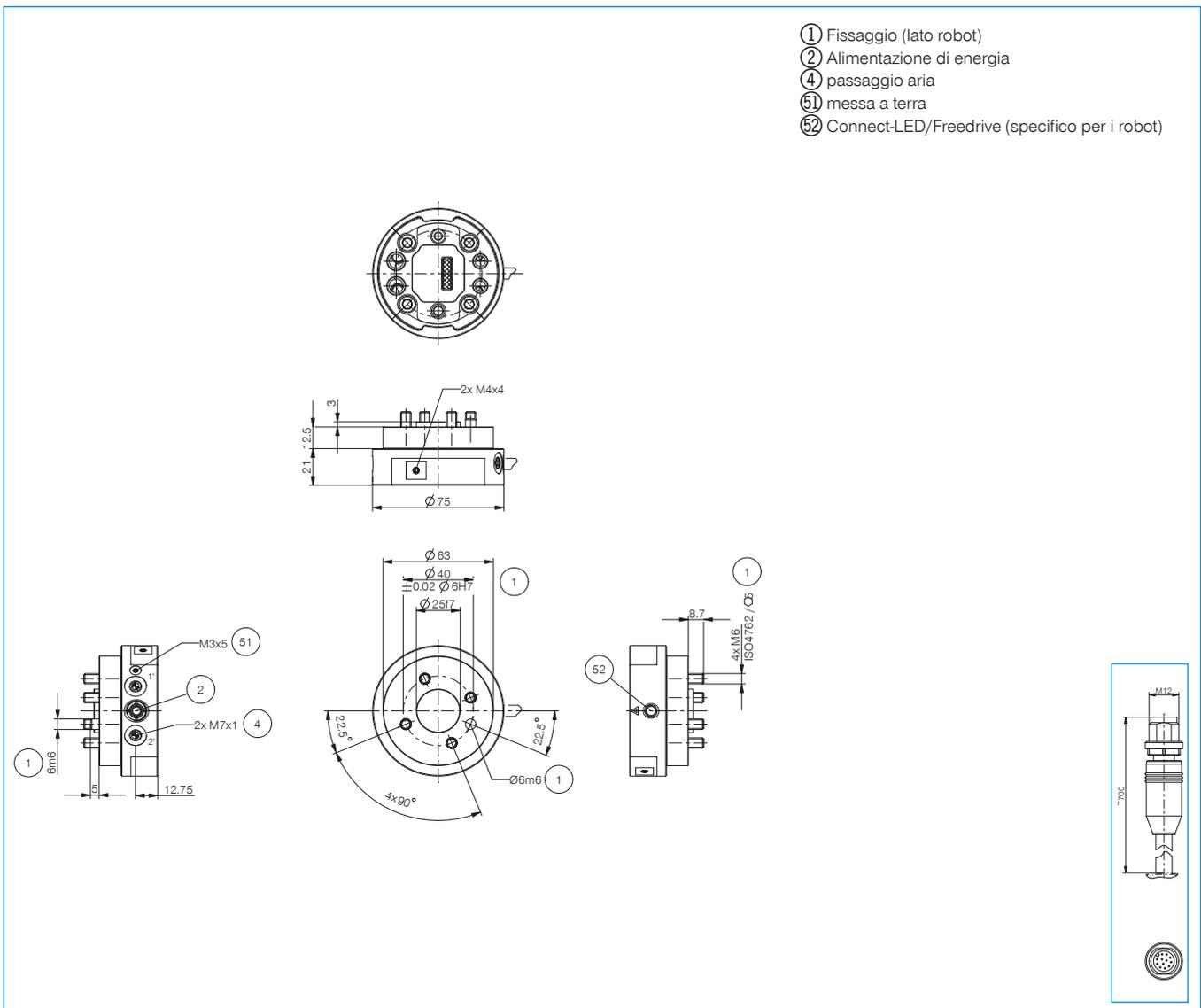


#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**WVM7**  
Raccordo filettato angolare

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-22-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-22-04-A

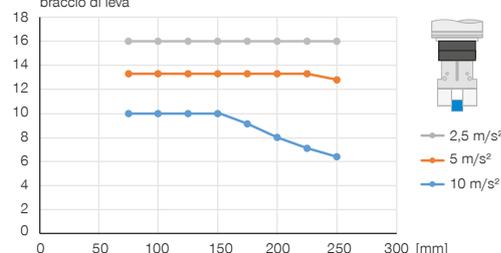
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

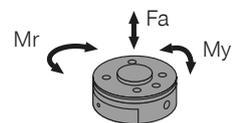
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

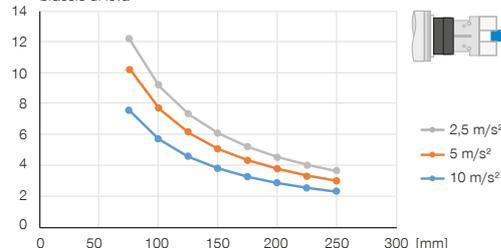
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

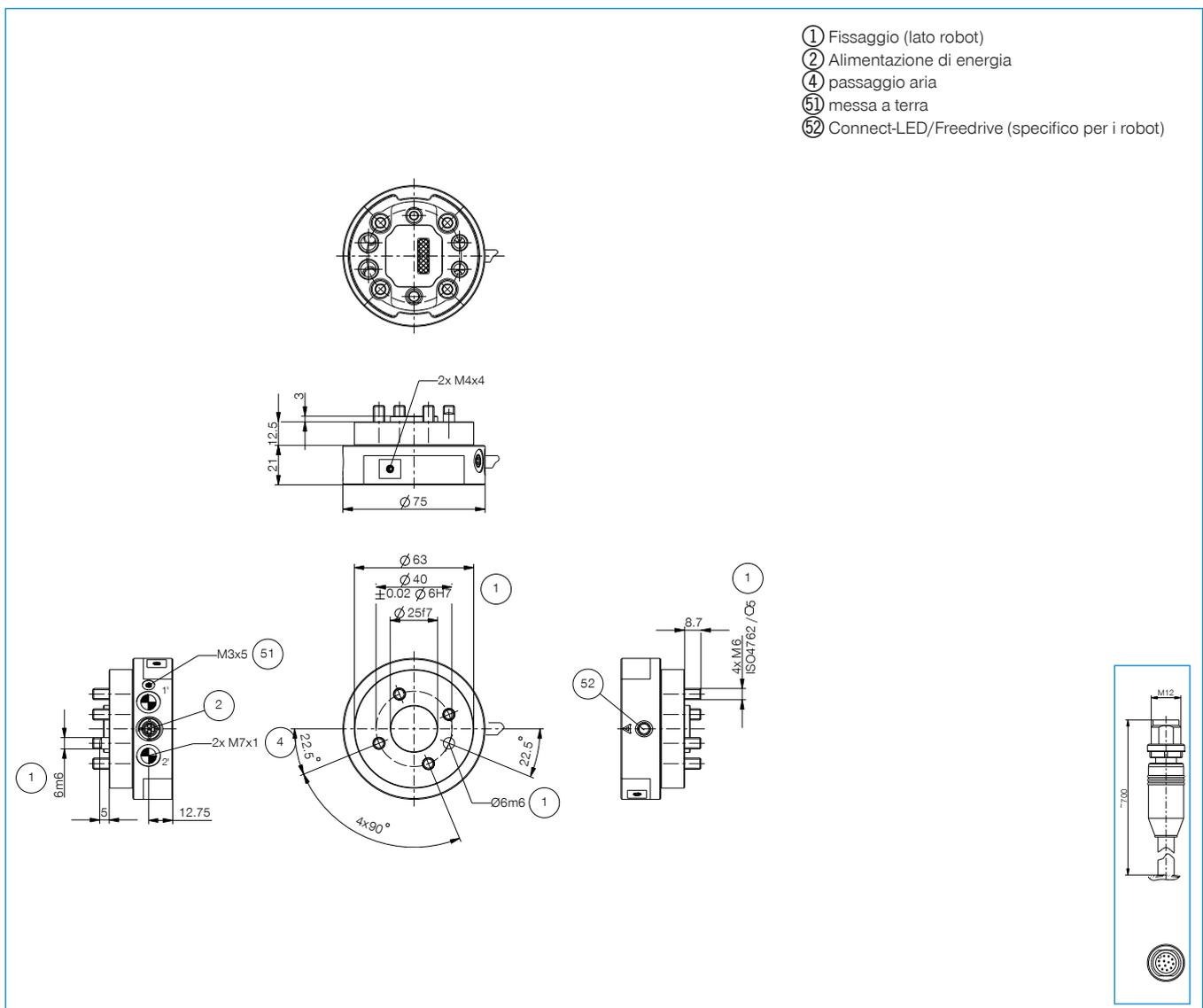


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-22-04-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-22-05-A

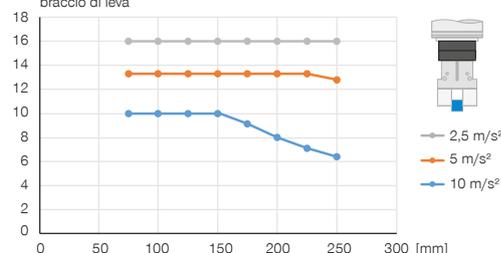
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

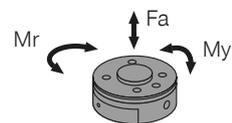
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

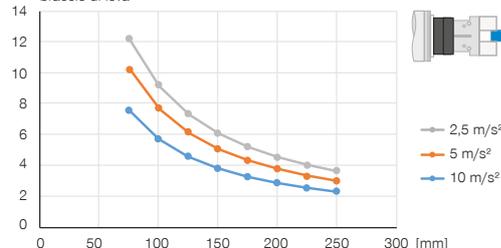
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

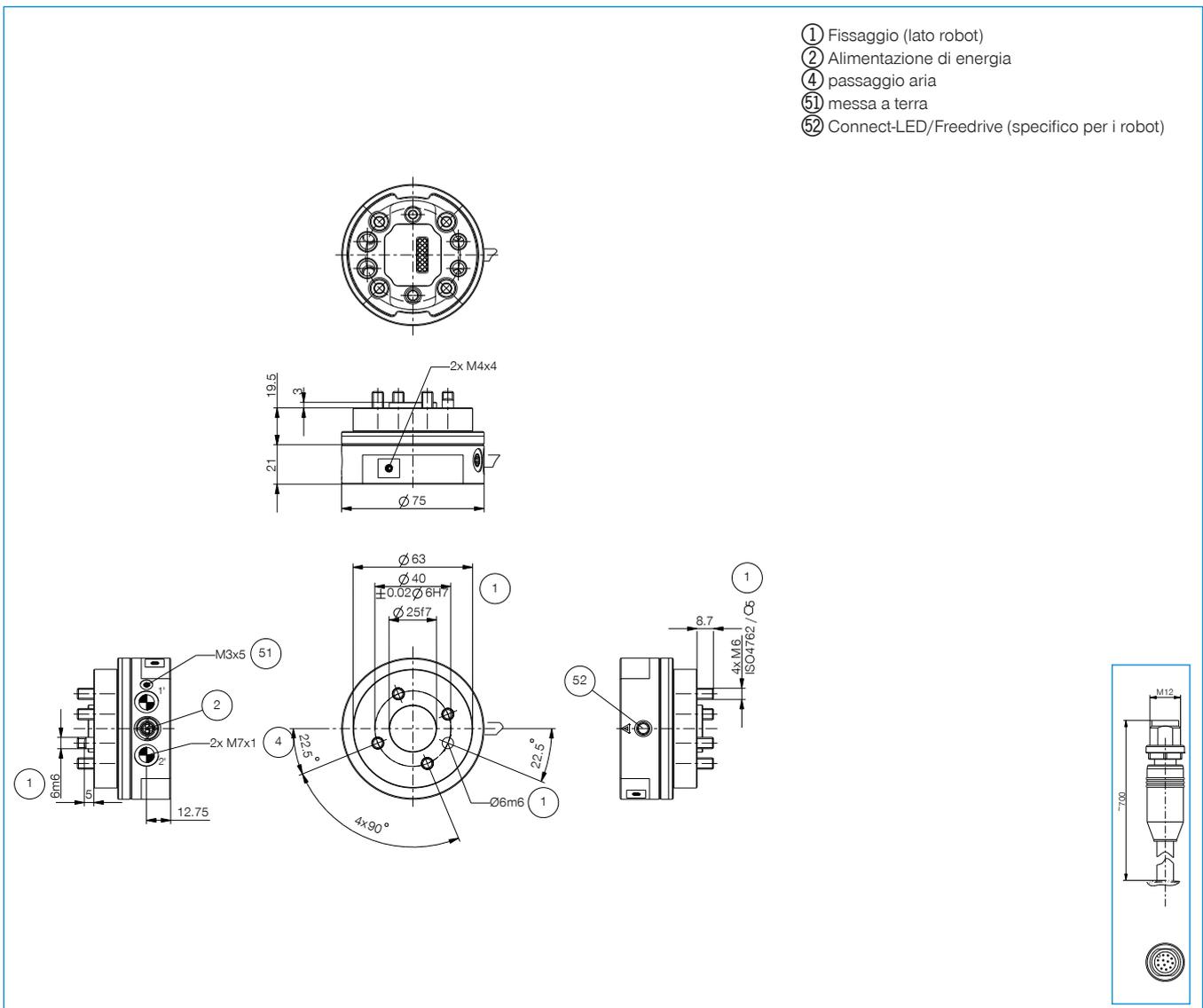


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-22-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.46



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-23-01-A

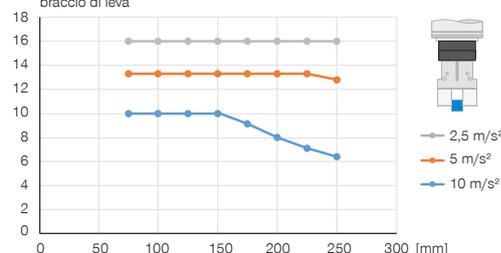
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

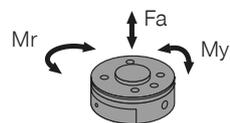
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

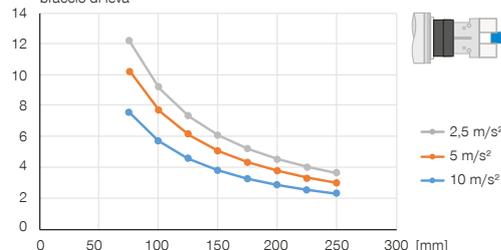
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

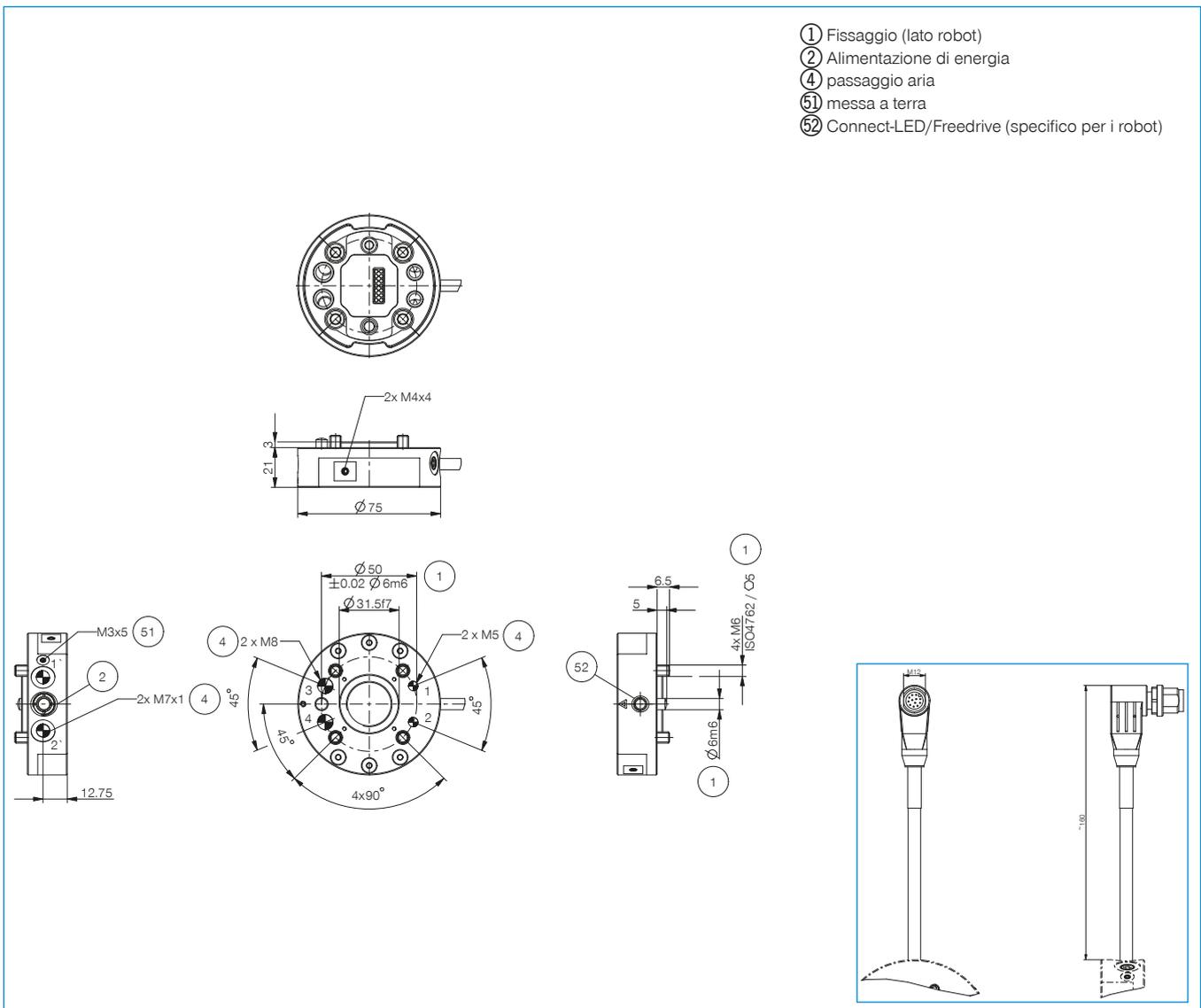


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-23-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.27



# MATCH - MODULO ROBOT

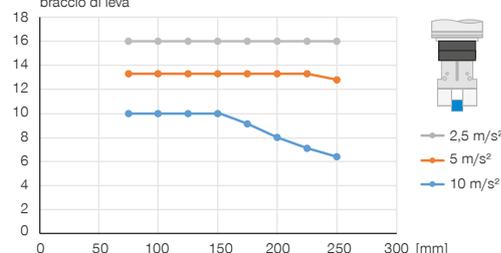
## LWR50F-24-01-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



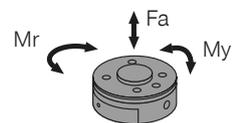
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

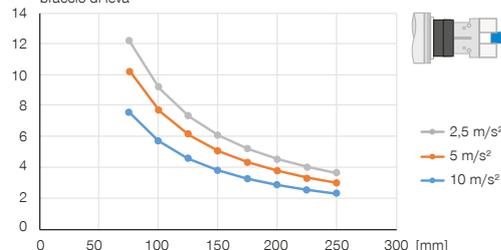
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

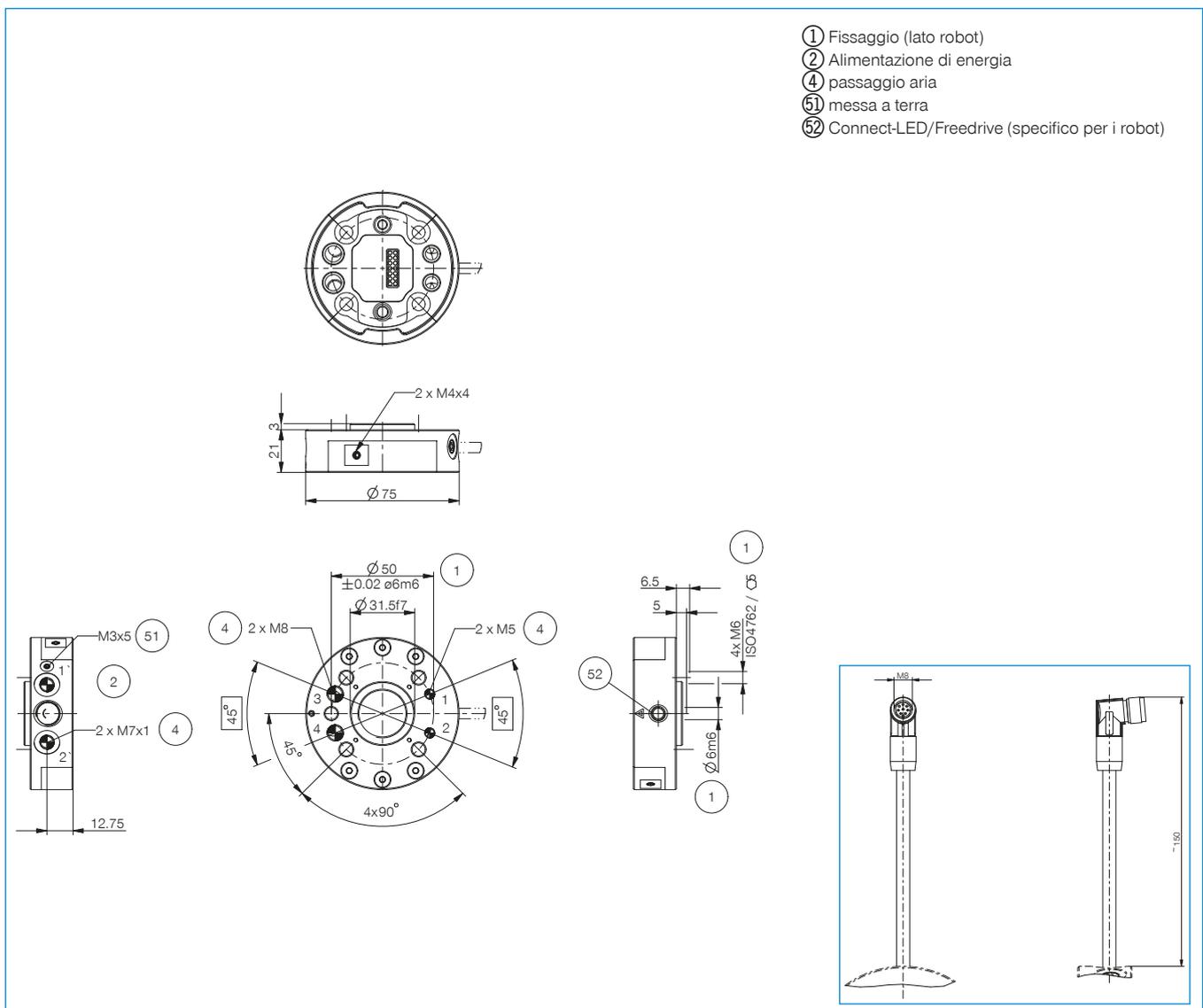


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-24-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	NEURA MAiRA / Omron iCR
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-25-01-A

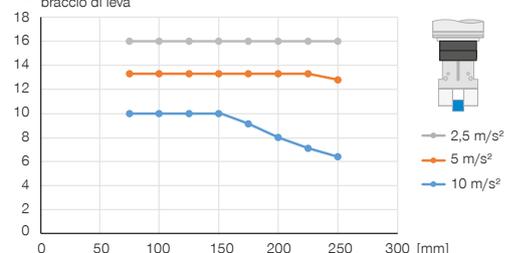
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

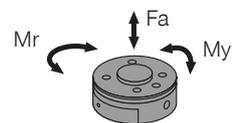
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

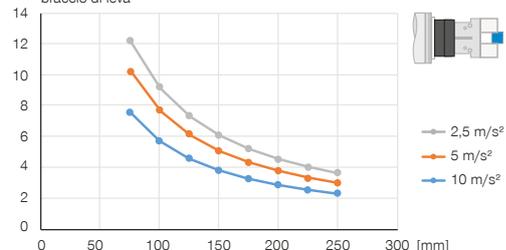
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

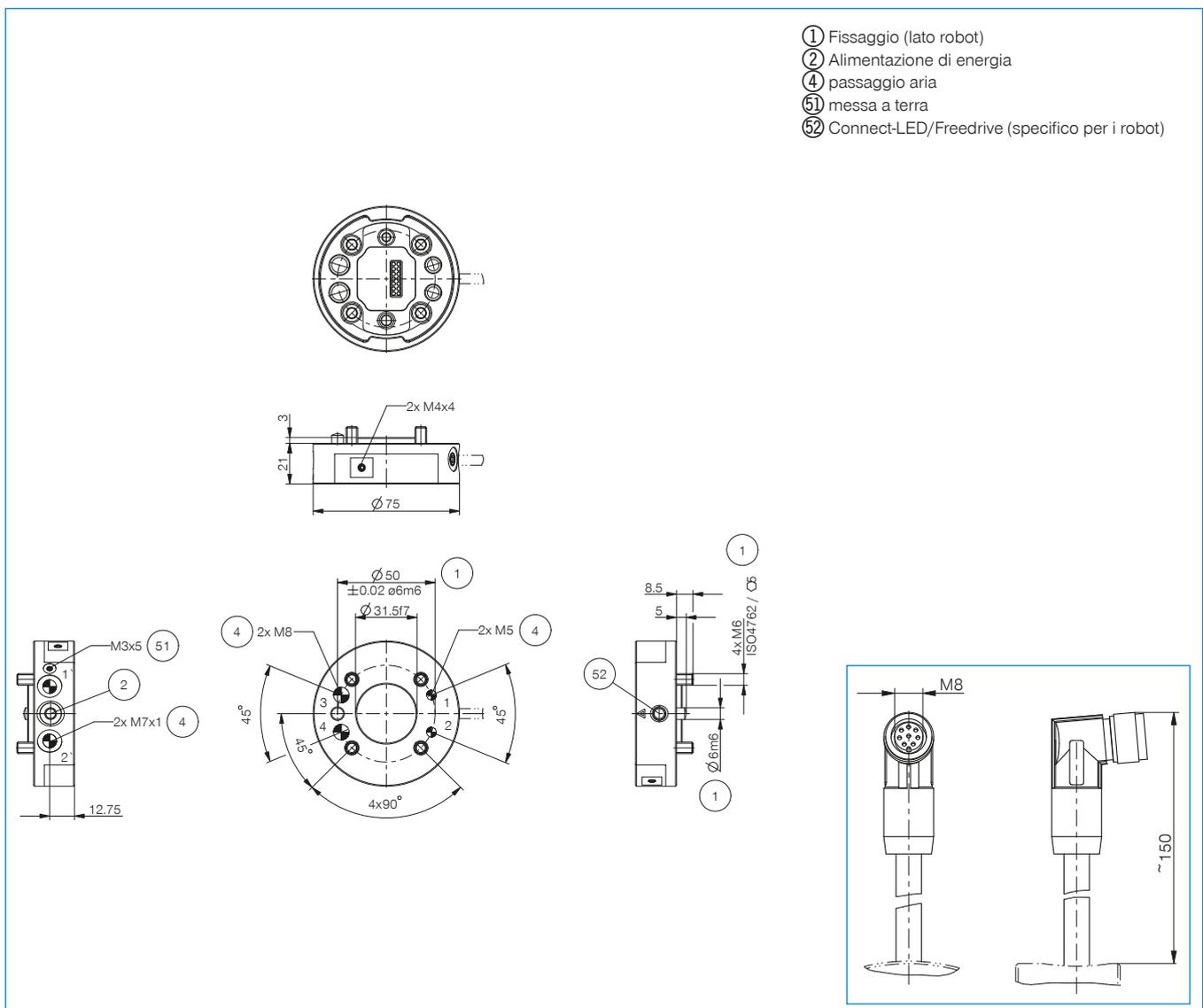


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-25-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	DENSO COBOTTA PRO
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# MATCH - MODULO ROBOT

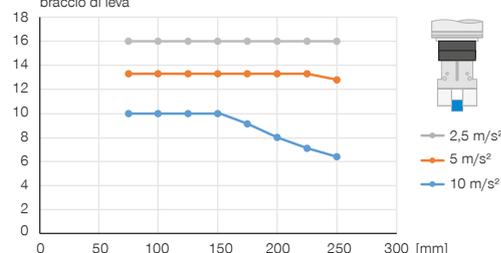
## LWR50F-26-01-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



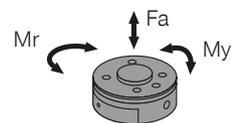
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

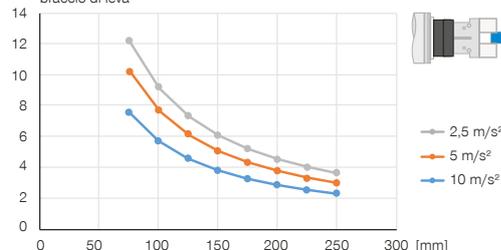
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

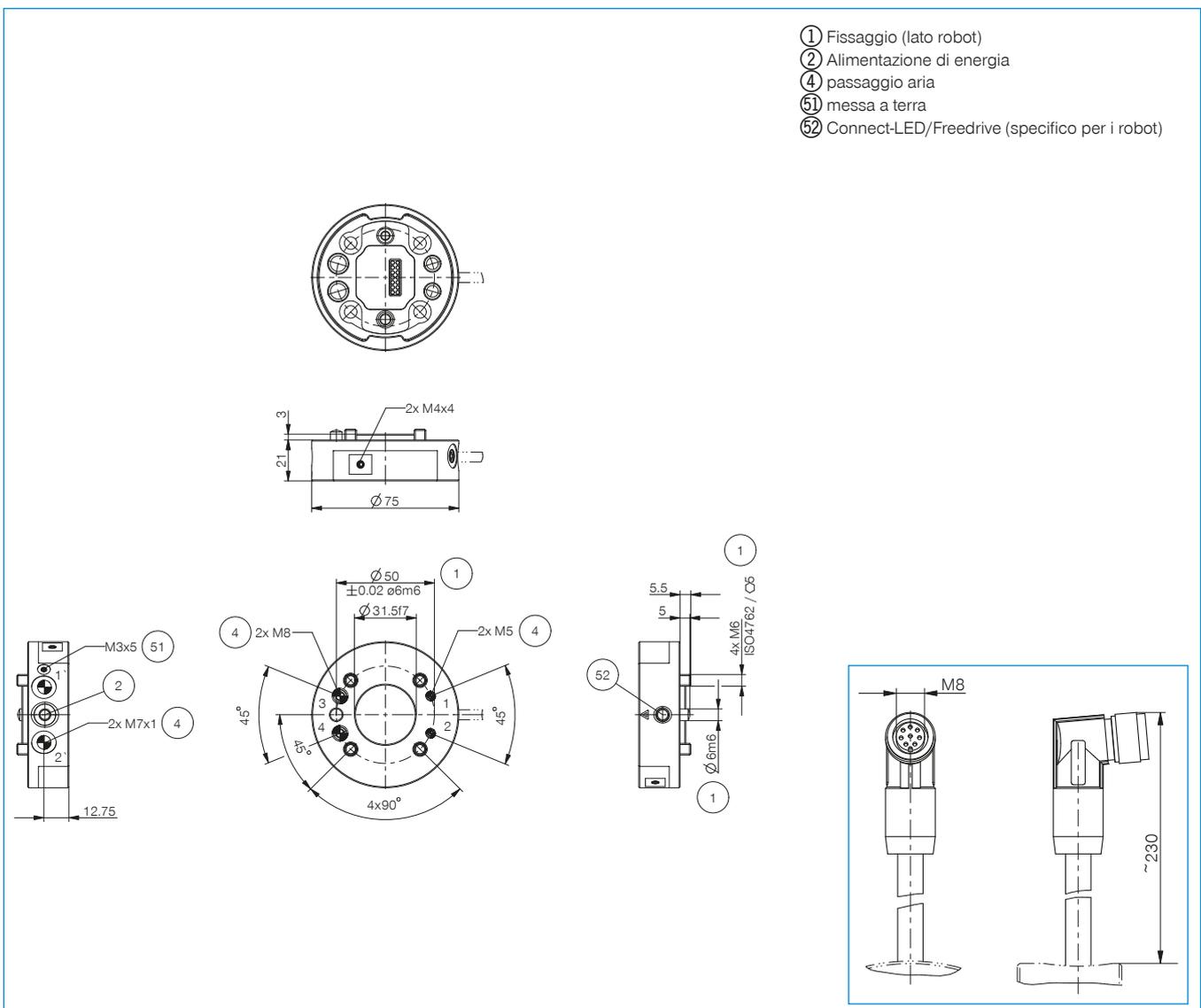


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-26-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	Serie Kassow Robots KR
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Presca, M8, a 8 poli
Gestione dei cavi	interna
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.28



# MATCH - MODULO ROBOT

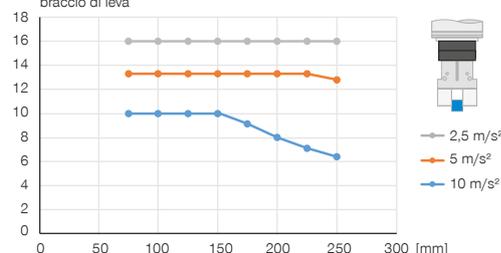
## LWR50F-26-01-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



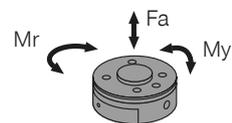
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



#### ► Forze e momenti

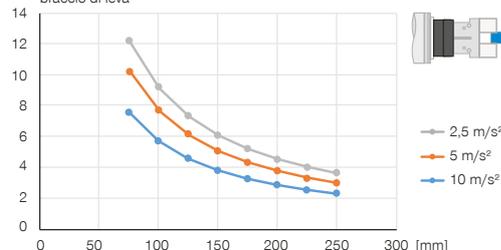
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO

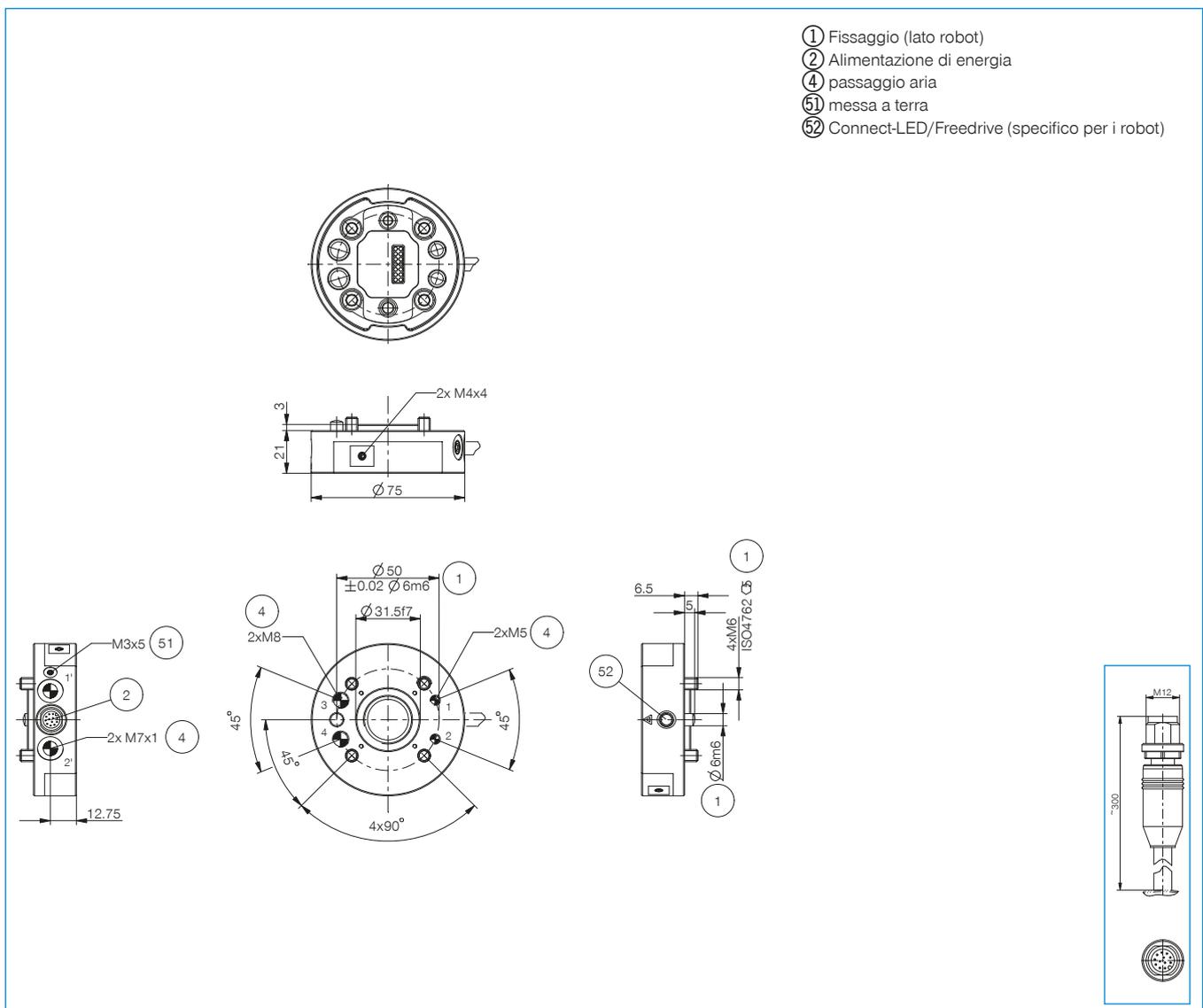


**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-29-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	Neuromeka Indy
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Gestione dei cavi	interna
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.29



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA

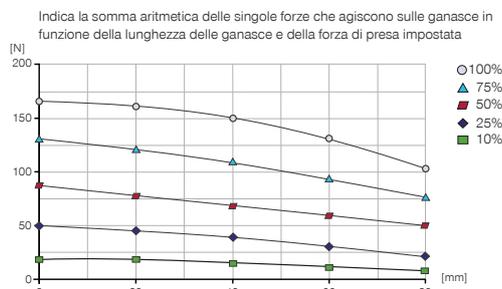
## LWR50L-02-00001-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



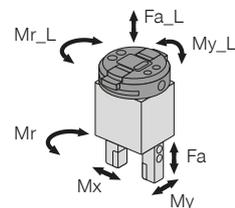
**MATCH**

#### ► Diagramma forza di presa



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

**LWR50L-02-00001-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Si
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.6
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Modulo HRC	collaborativa
Gestione dei cavi	interna
Tipo di Azionamento	elettriche
Rilevamento della posizione integrato	sì
Corsa per ganascia [mm]	40
Corsa per ganascia regolabile [mm]	40
Forza di presa min. [N]	15
Forza di presa nominale [N]	165
Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]	<140
Tempo di azionamento [s]	0.125
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.3
Lunghezza ganascia mass. [mm]	80
Velocità di presa per mascella max. [mm/s]	24
Velocità di posizionamento per mascella max. [mm/s]	55
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	0.6
Percorso minimo per ganascia [mm]	2

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

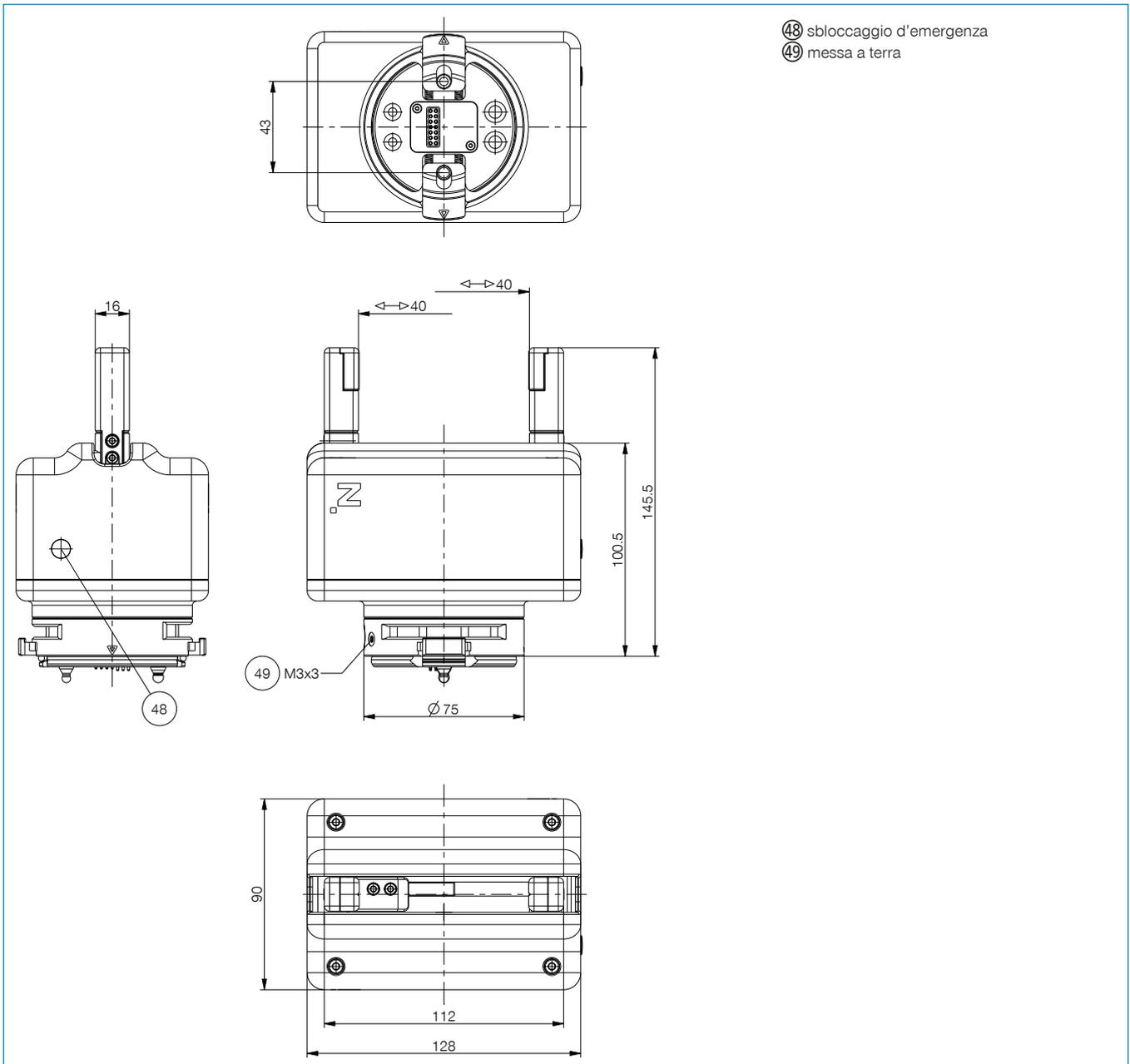


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA

## LWR50L-02-00002-A

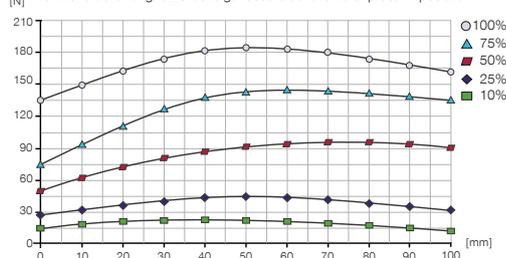
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

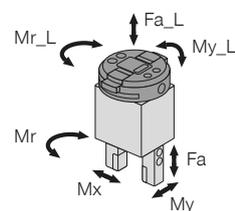
### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce e della forza di presa impostata



### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

### ► Dati tecnici

**LWR50L-02-00002-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Si
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.6
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Modulo HRC	collaborativa
Gestione dei cavi	interna
Tipo di Azionamento	elettriche
Rilevamento della posizione integrato	sì
Corsa per ganascia [mm]	60
Corsa per ganascia regolabile [mm]	60
Forza di presa min. [N]	20
Forza di presa nominale [N]	180
Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]	<140
Tempo di azionamento [s]	0.125
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.3
Lunghezza ganascia mass. [mm]	80
Velocità di presa per mascella max. [mm/s]	30
Velocità di posizionamento per mascella max. [mm/s]	60
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	0.8
Percorso minimo per ganascia [mm]	2

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

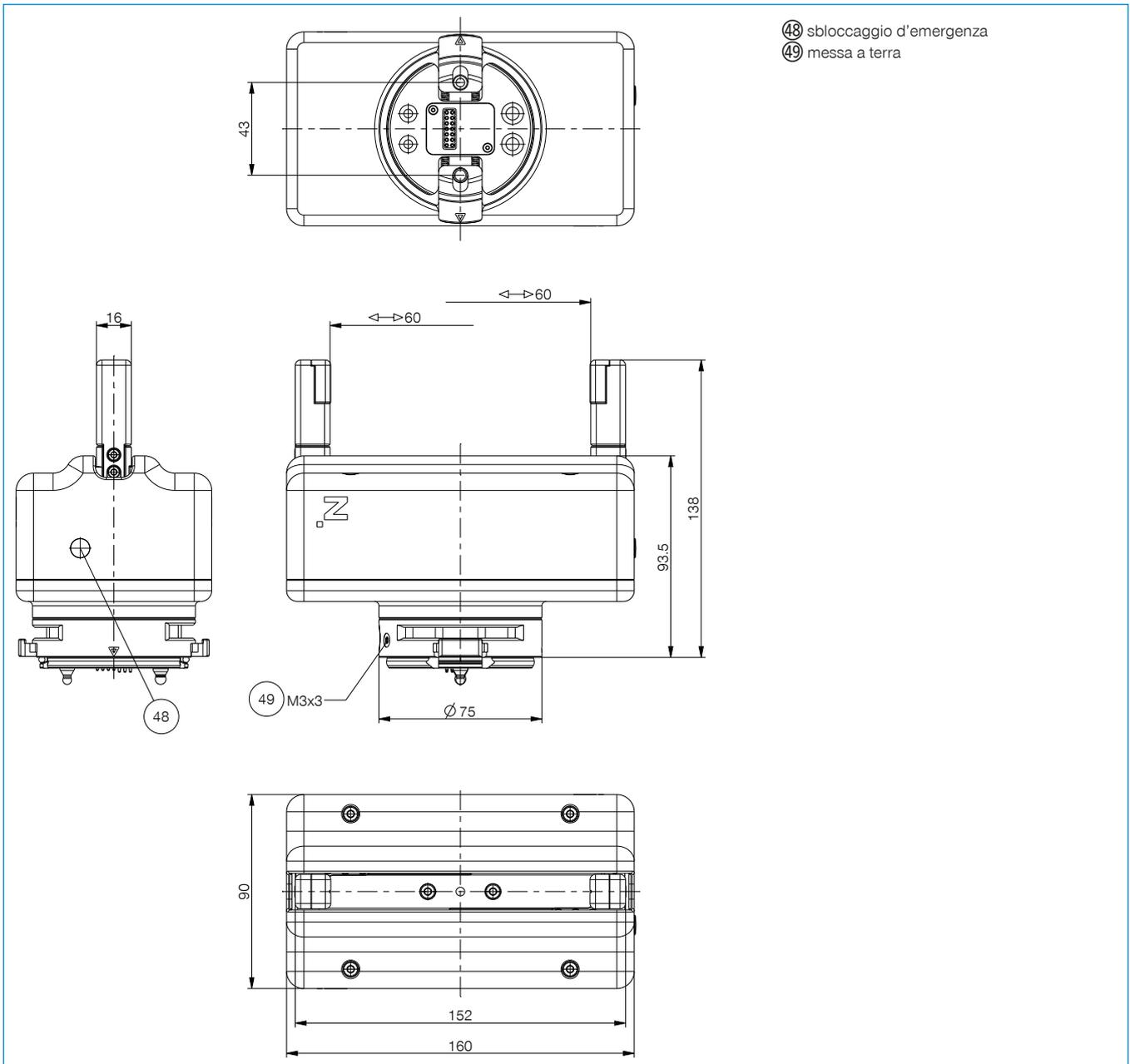


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-03-00001-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

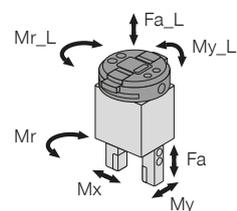
### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-03-00001-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Si
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.76
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Modulo HRC	collaborativa
Gestione dei cavi	interna
Tipo di Azionamento	elettriche
Rilevamento della posizione integrato	con dati di processo
Corsa per ganasca [mm]	10
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	190
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	190
Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]	<140
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganasca montata max. [kg]	0.1
Lunghezza ganasca mass. [mm]	80
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganasca [mm]	0.5

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

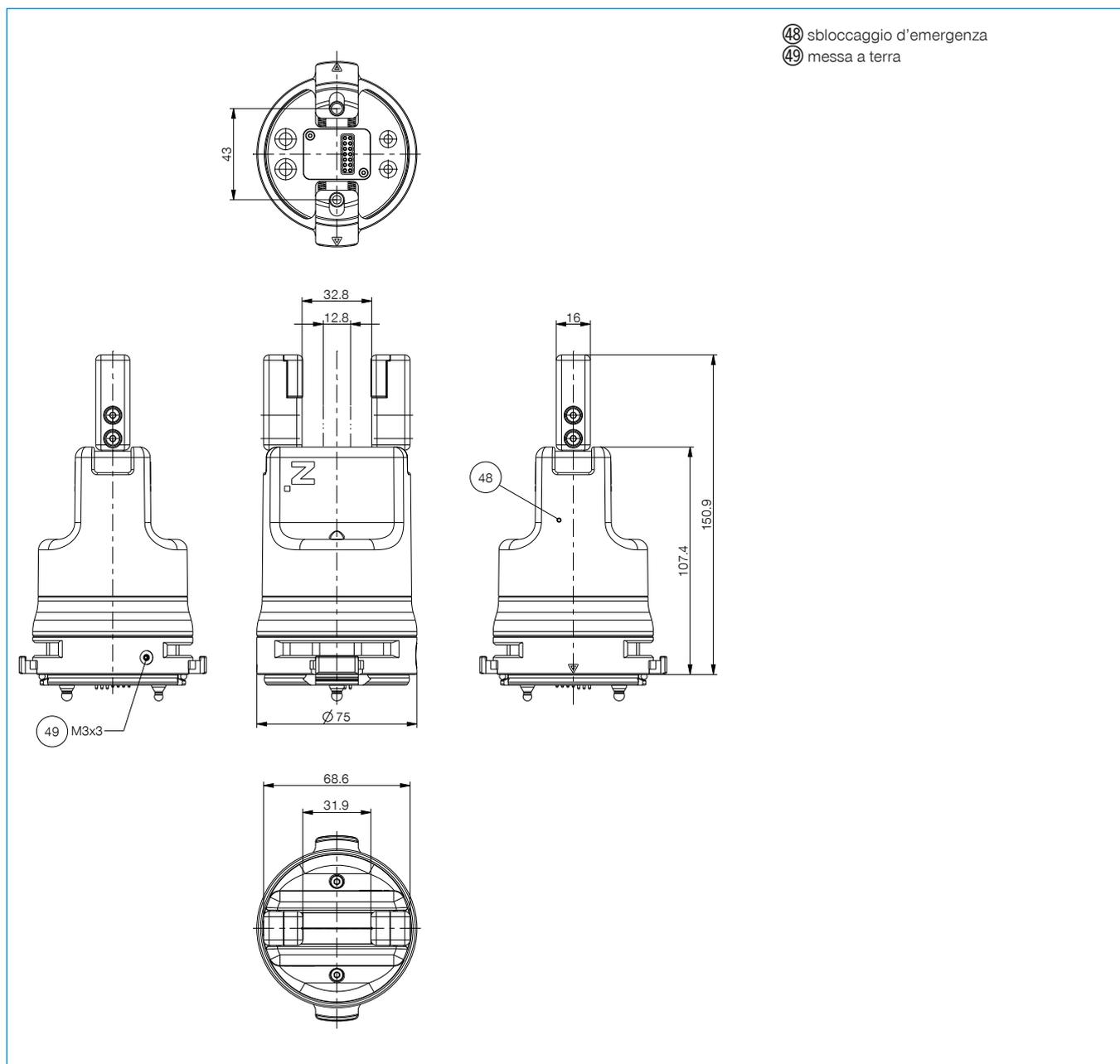


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-03-00002-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

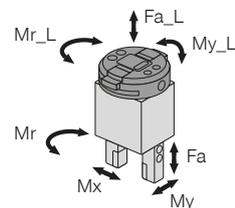
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-03-00002-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Si
Comando	I/O
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.76
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-01/02
Modulo HRC	collaborativa
Gestione dei cavi	interna
Tipo di Azionamento	elettriche
Rilevamento della posizione integrato	analogico 0 ... 10 V
Corsa per ganasca [mm]	10
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	190
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	190
Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]	<140
Tempo di chiusura [s]	0.19
Tempo di apertura [s]	0.19
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganasca montata max. [kg]	0.1
Lunghezza ganasca mass. [mm]	80
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganasca [mm]	0.5

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

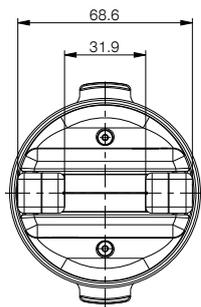
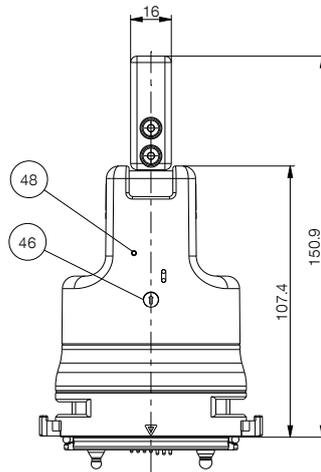
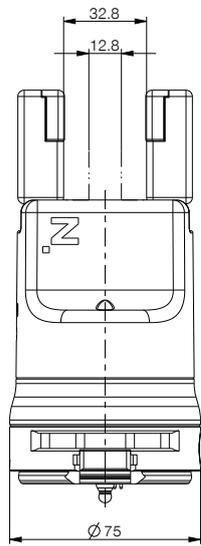
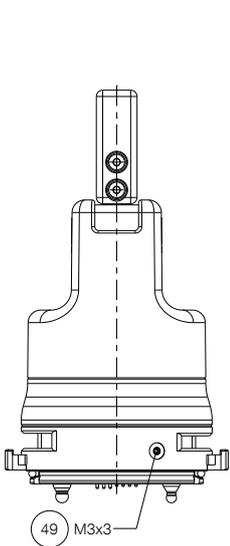
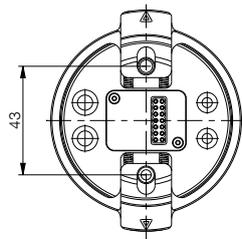


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



- (46) Regolazione dei livelli di forza
- (48) sbloccaggio d'emergenza
- (49) messa a terra



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-03-00003-A

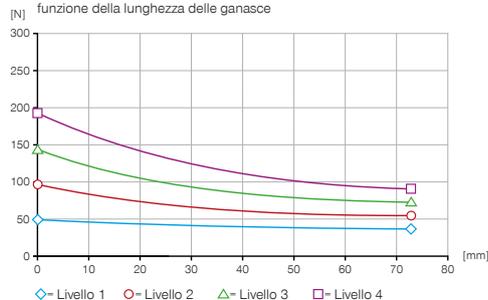
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

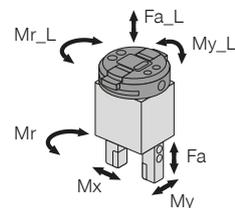
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-03-00003-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Si
Comando	I/O
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.76
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-01/02
Modulo HRC	collaborativa
Gestione dei cavi	interna
Tipo di Azionamento	elettriche
Rilevamento della posizione integrato	digitale
Corsa per ganascia [mm]	10
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	190
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	190
Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]	<140
Tempo di chiusura [s]	0.19
Tempo di apertura [s]	0.19
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.1
Lunghezza ganascia mass. [mm]	80
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

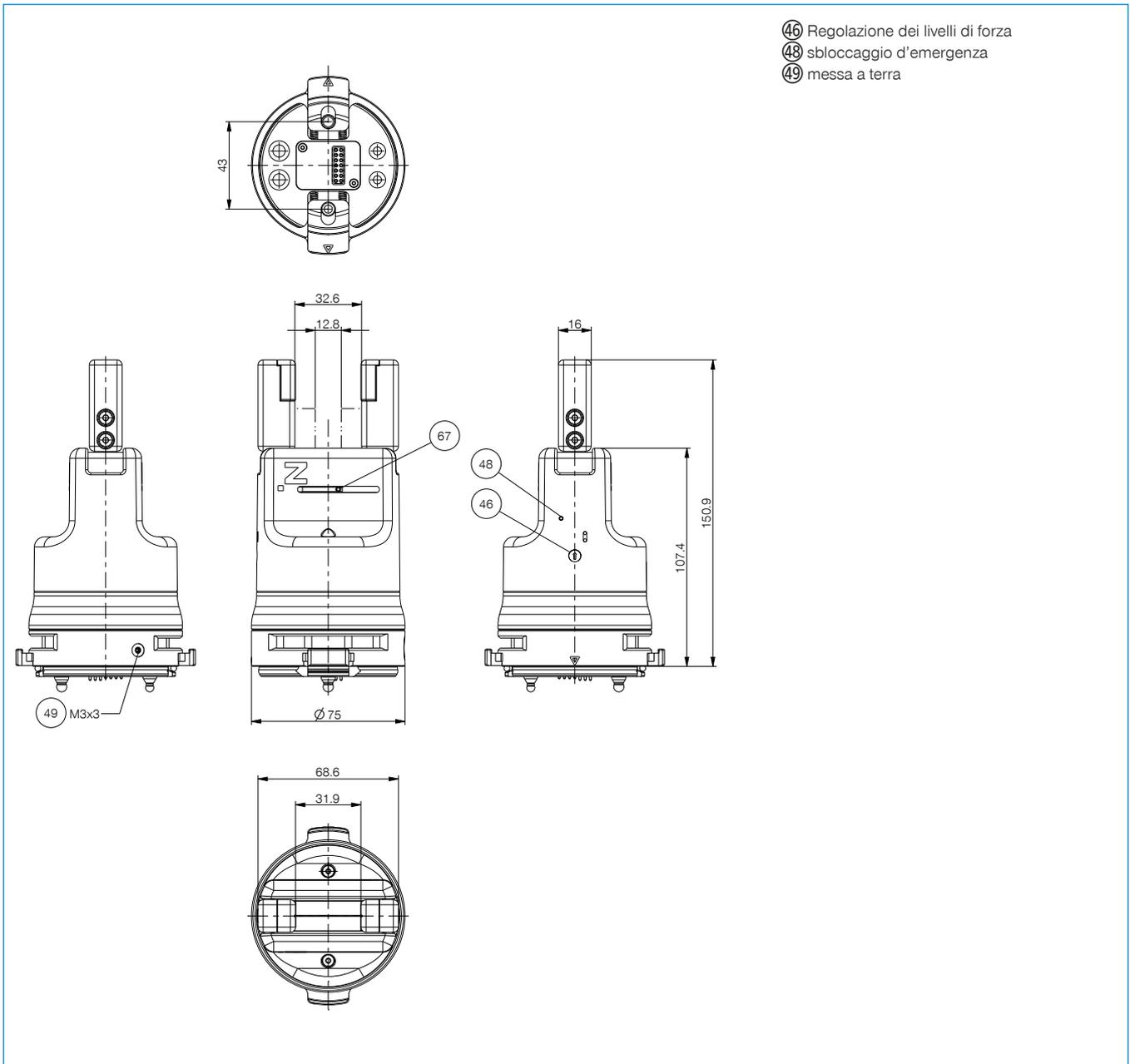


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



- ④⑥ Regolazione dei livelli di forza
- ④⑧ sbloccaggio d'emergenza
- ④⑨ messa a terra



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA

## LWR50L-21-00001-A

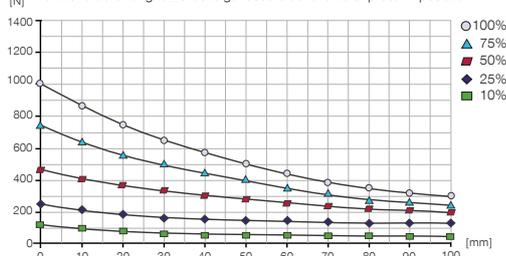
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

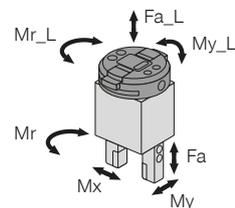
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce e della forza di presa impostata



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

**LWR50L-21-00001-A**

#### Numero d'ordine

#### Dati generali

Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.2

#### Dati specifici del cambio utensili

Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0

#### Dati specifici della pinza

Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Azionamento	Motore BLDC
Rilevamento della posizione	integrato
Rilevamento della posizione con dati di processo	Sì
Corsa per ganascia regolabile [mm]	40
Forza di presa min. [N]	100
Forza di presa nominale [N]	1000
Tempo di azionamento [s]	0.1
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.3
Lunghezza ganascia mass. [mm]	100
Velocità di posizionamento per mascella max. [mm/s]	60
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	5
Percorso minimo per ganascia [mm]	3



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA

## LWR50L-21-00002-A

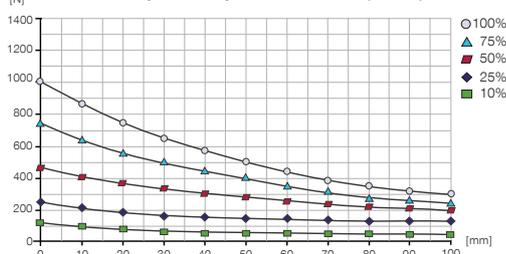
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

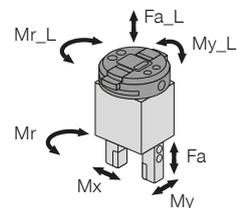
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce e della forza di presa impostata



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-21-00002-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Numero d'ordine	
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.3
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Azionamento	Motore BLDC
Rilevamento della posizione	integrato
Rilevamento della posizione con dati di processo	Sì
Corsa per ganascia regolabile [mm]	60
Forza di presa min. [N]	100
Forza di presa nominale [N]	1000
Tempo di azionamento [s]	0.1
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.3
Lunghezza ganascia mass. [mm]	100
Velocità di posizionamento per mascella max. [mm/s]	60
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	5
Percorso minimo per ganascia [mm]	3

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO

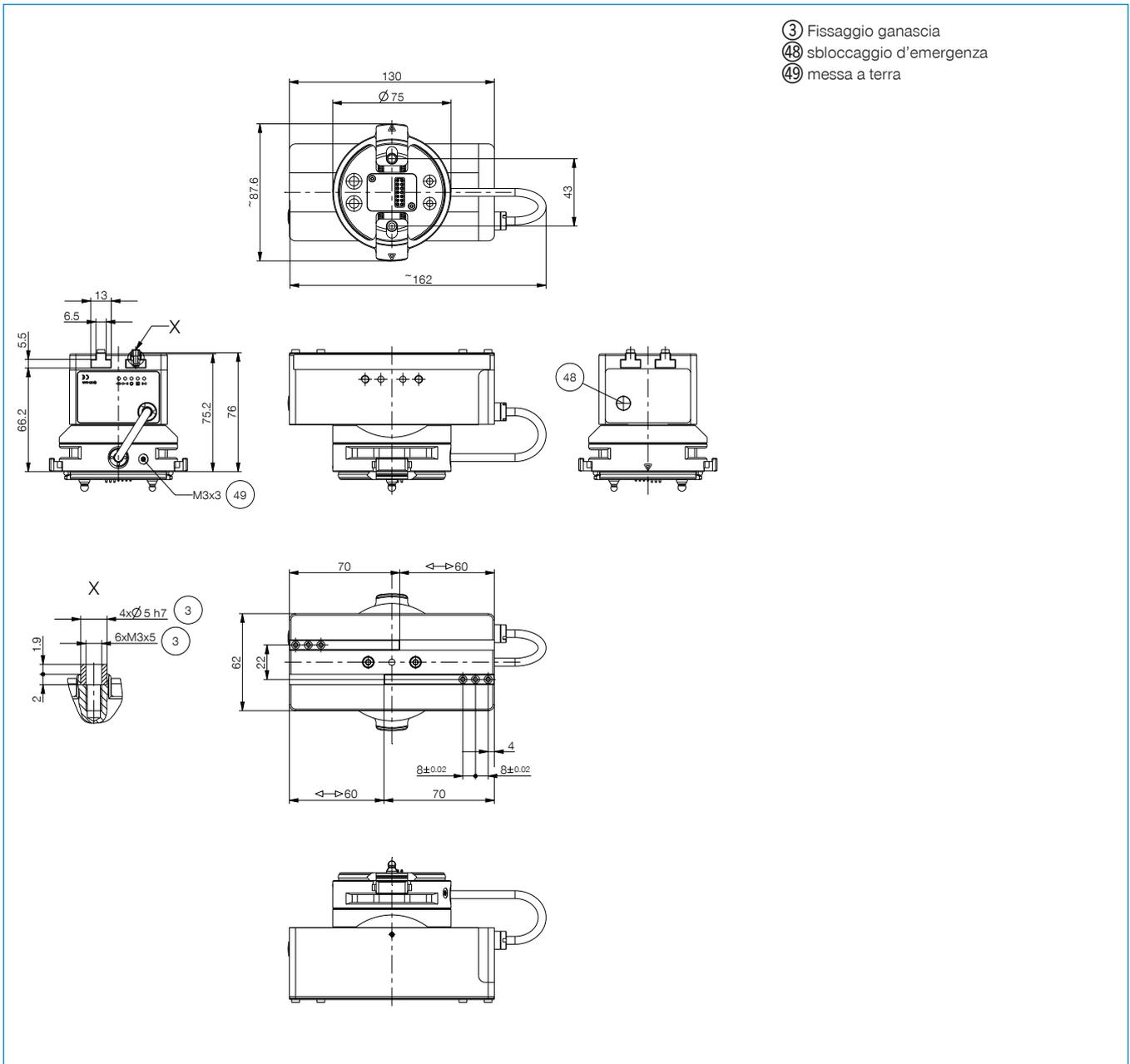


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



- ③ Fissaggio ganascia
- ④⑧ sbloccaggio d'emergenza
- ④⑨ messa a terra



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA

## LWR50L-22-00001-A

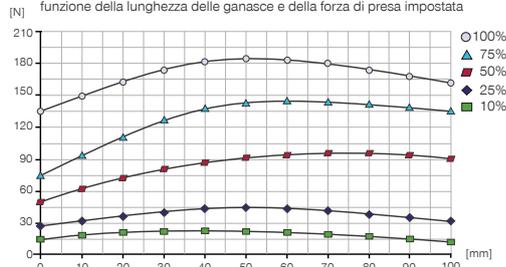
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

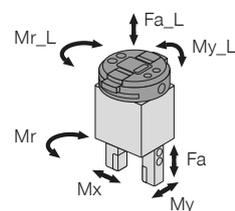
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce e della forza di presa impostata



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

**LWR50L-22-00001-A**

#### Numero d'ordine

#### Dati generali

Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.2

#### Dati specifici del cambio utensili

Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0

#### Dati specifici della pinza

Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Azionamento	Motore BLDC
Rilevamento della posizione integrato	sì
Corsa per ganascia regolabile [mm]	40
Forza di presa min. [N]	10
Forza di presa nominale [N]	180
Tempo di azionamento [s]	0.1
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.3
Lunghezza ganascia mass. [mm]	100
Velocità di posizionamento per mascella max. [mm/s]	120
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	2
Percorso minimo per ganascia [mm]	0

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO

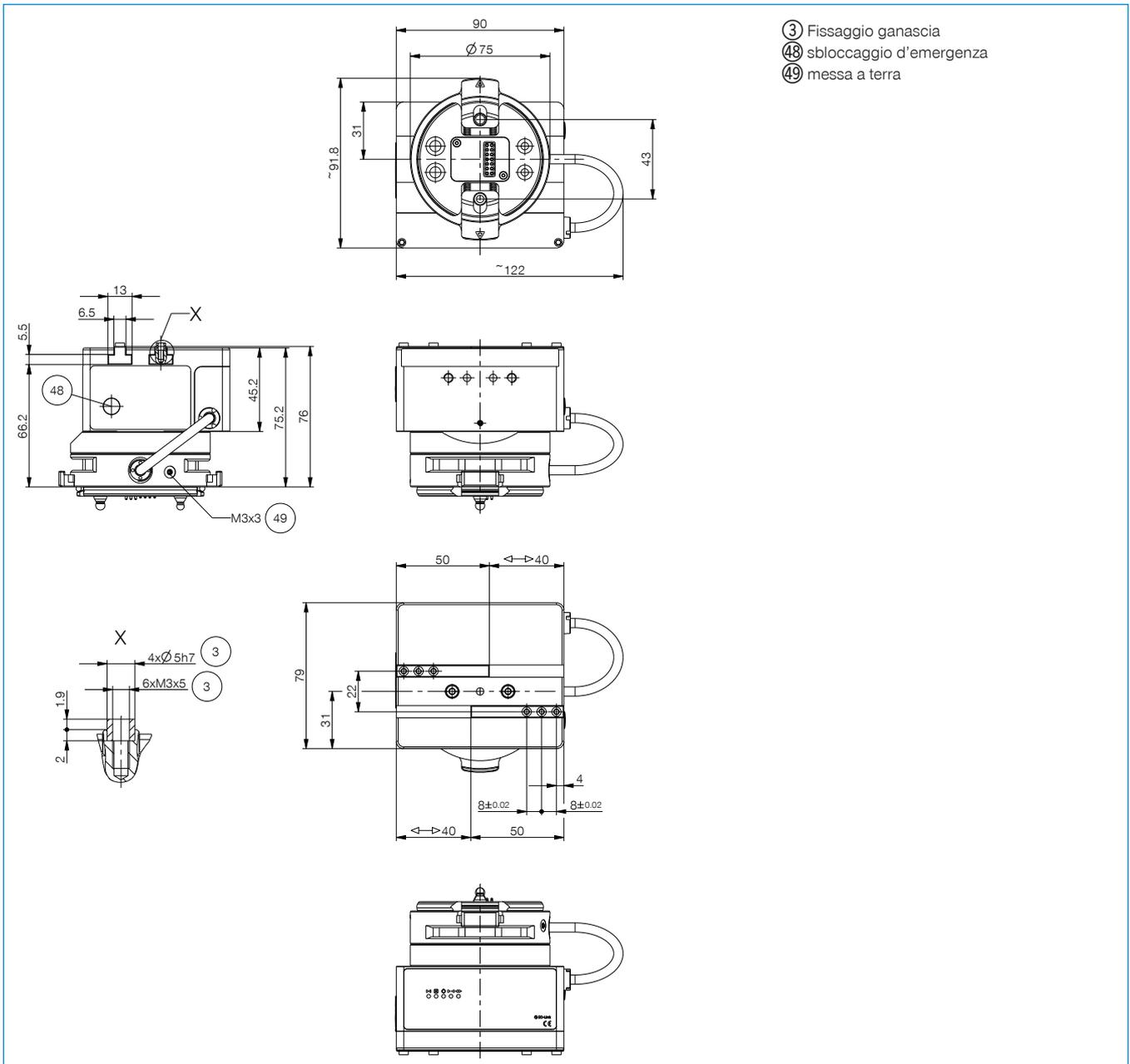


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA

## LWR50L-22-00002-A

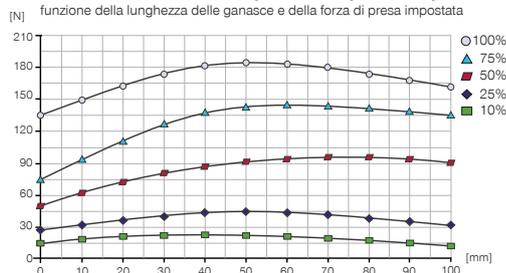
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

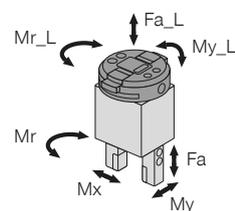
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce e della forza di presa impostata



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

**LWR50L-22-00002-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.3
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Azionamento	Motore BLDC
Rilevamento della posizione integrato	sì
Corsa per ganascia regolabile [mm]	60
Forza di presa min. [N]	10
Forza di presa nominale [N]	180
Tempo di azionamento [s]	0.1
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.3
Lunghezza ganascia mass. [mm]	100
Velocità di posizionamento per mascella max. [mm/s]	120
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	2
Percorso minimo per ganascia [mm]	0

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

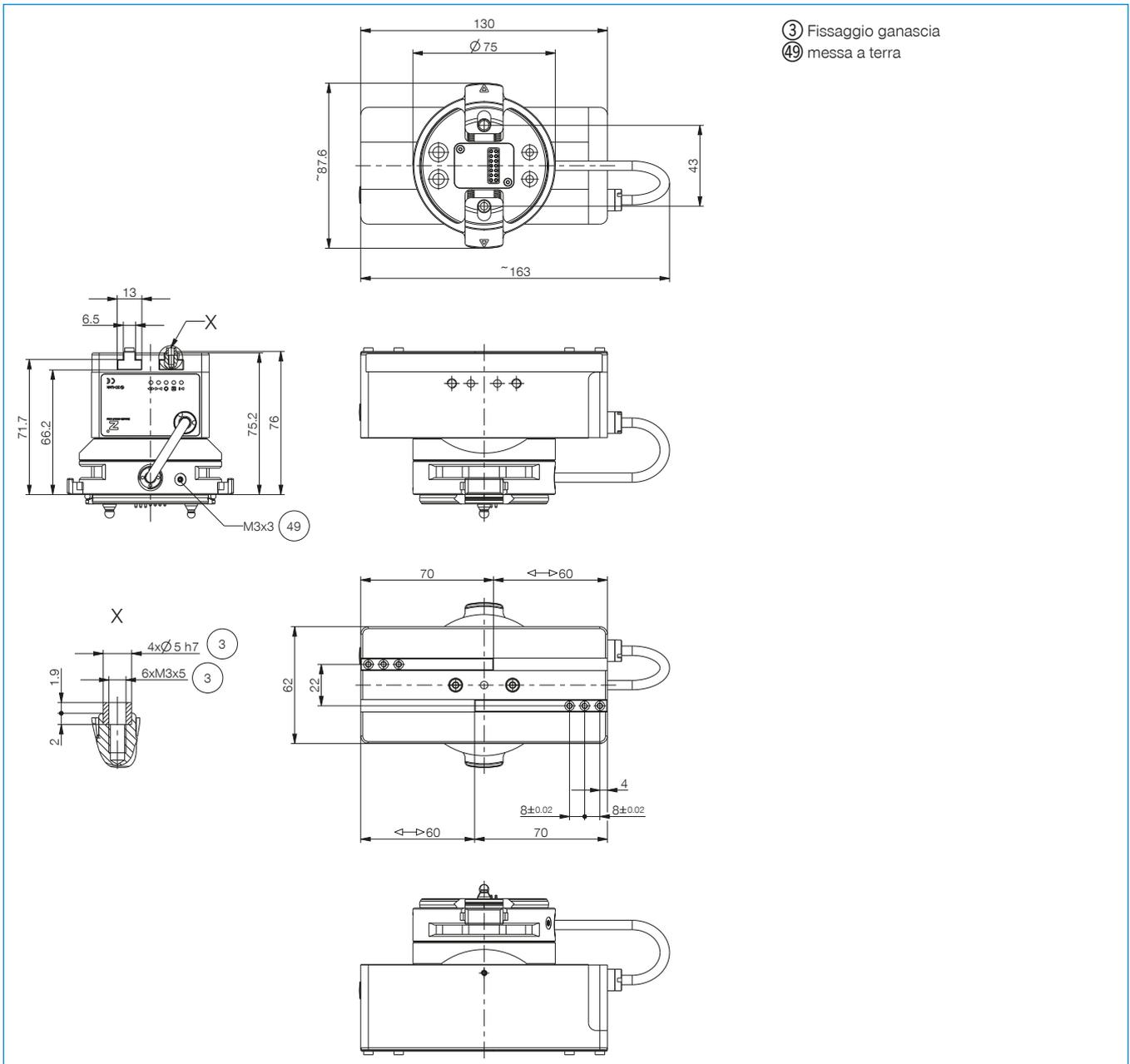


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00001-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

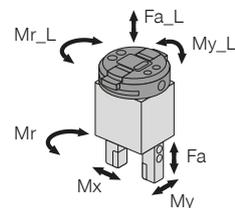
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
LWR50L-23-00001-A	
<b>Numero d'ordine</b>	
<b>Dati generali</b>	
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.6
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posizionabile	Si
Rilevamento della posizione integrato	con dati di processo
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganasca [mm]	6
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	145
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	145
Tempo di chiusura [s]	0.1
Tempo di apertura [s]	0.1
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganasca montata max. [kg]	0.05
Lunghezza ganasca mass. [mm]	60
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganasca [mm]	0.5
Conforme ai LABS	Si
Conforme a RoHS	Si

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

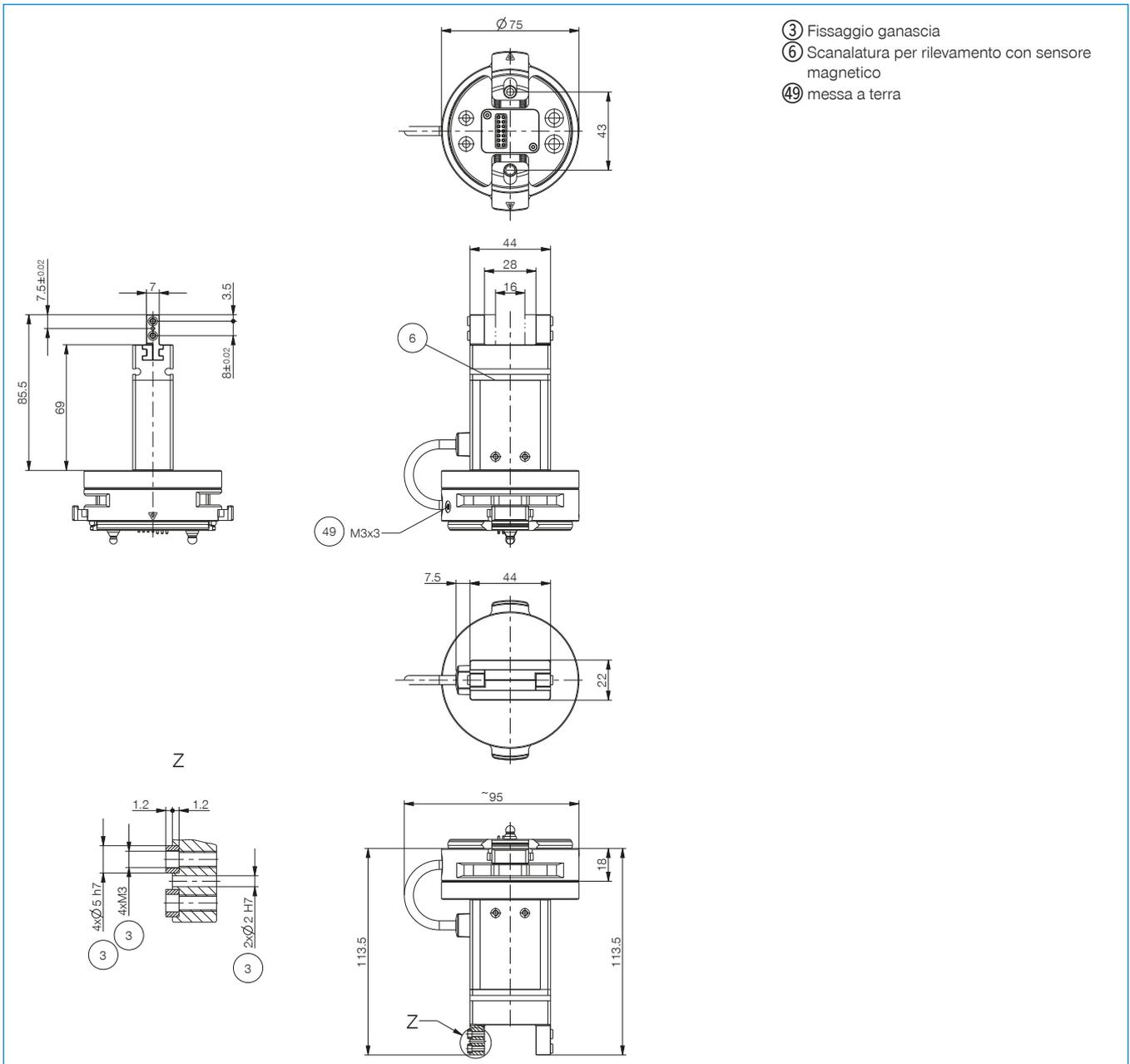


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00002-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

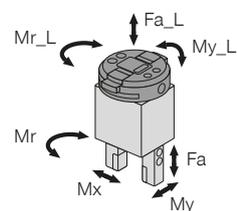
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-23-00002-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Numero d'ordine	
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.73
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posizionabile	Sì
Rilevamento della posizione integrato	con dati di processo
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganascia [mm]	10
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	200
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	200
Tempo di chiusura [s]	0.19
Tempo di apertura [s]	0.19
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.1
Lunghezza ganascia mass. [mm]	80
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5
Conforme ai LABS	Sì
Conforme a RoHS	Sì

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO

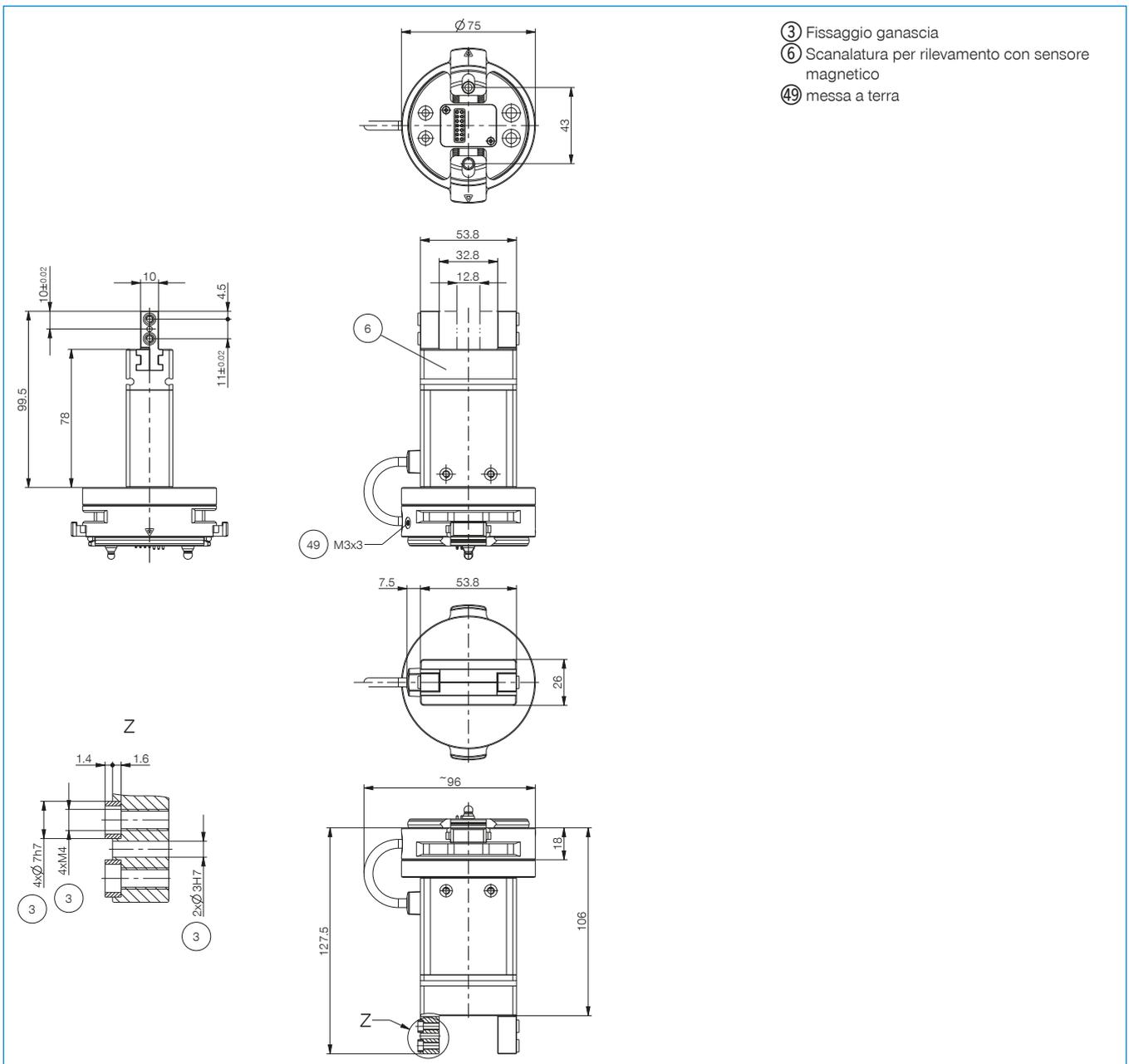


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00003-A

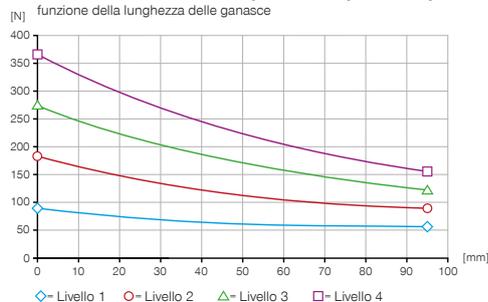
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

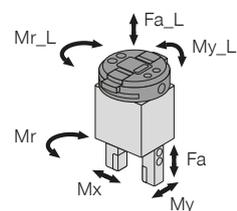
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

**LWR50L-23-00003-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.98
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posizionabile	Sì
Rilevamento della posizione integrato	con dati di processo
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganascia [mm]	13
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	360
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	360
Tempo di chiusura [s]	0.23
Tempo di apertura [s]	0.23
Tempo di azionamento [s]	0.055
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.15
Lunghezza ganascia mass. [mm]	100
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	2
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5
Conforme ai LABS	Sì
Conforme a RoHS	Sì

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

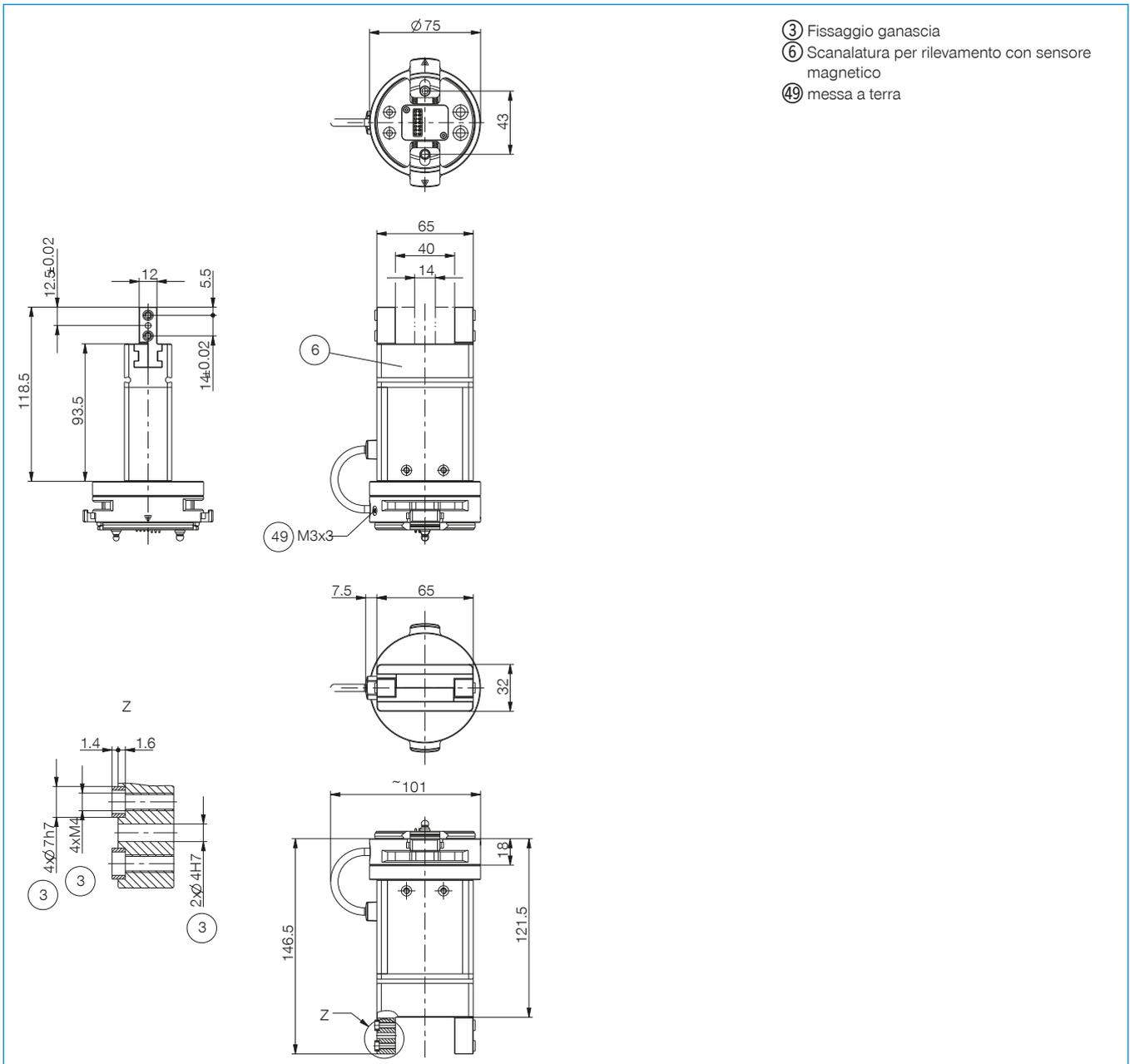


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00004-A

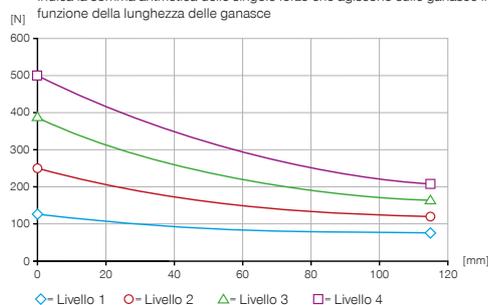
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

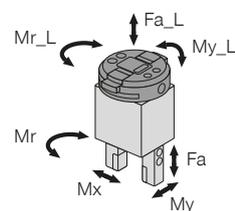
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-23-00004-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Comando	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.4
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05
Posizionabile	Sì
Rilevamento della posizione integrato	con dati di processo
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganascia [mm]	16
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	500
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	500
Tempo di chiusura [s]	0.30
Tempo di apertura [s]	0.30
Tempo di azionamento [s]	0.055
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	2.1
Lunghezza ganascia mass. [mm]	120
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	2
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5
Conforme ai LABS	Sì
Conforme a RoHS	Sì

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

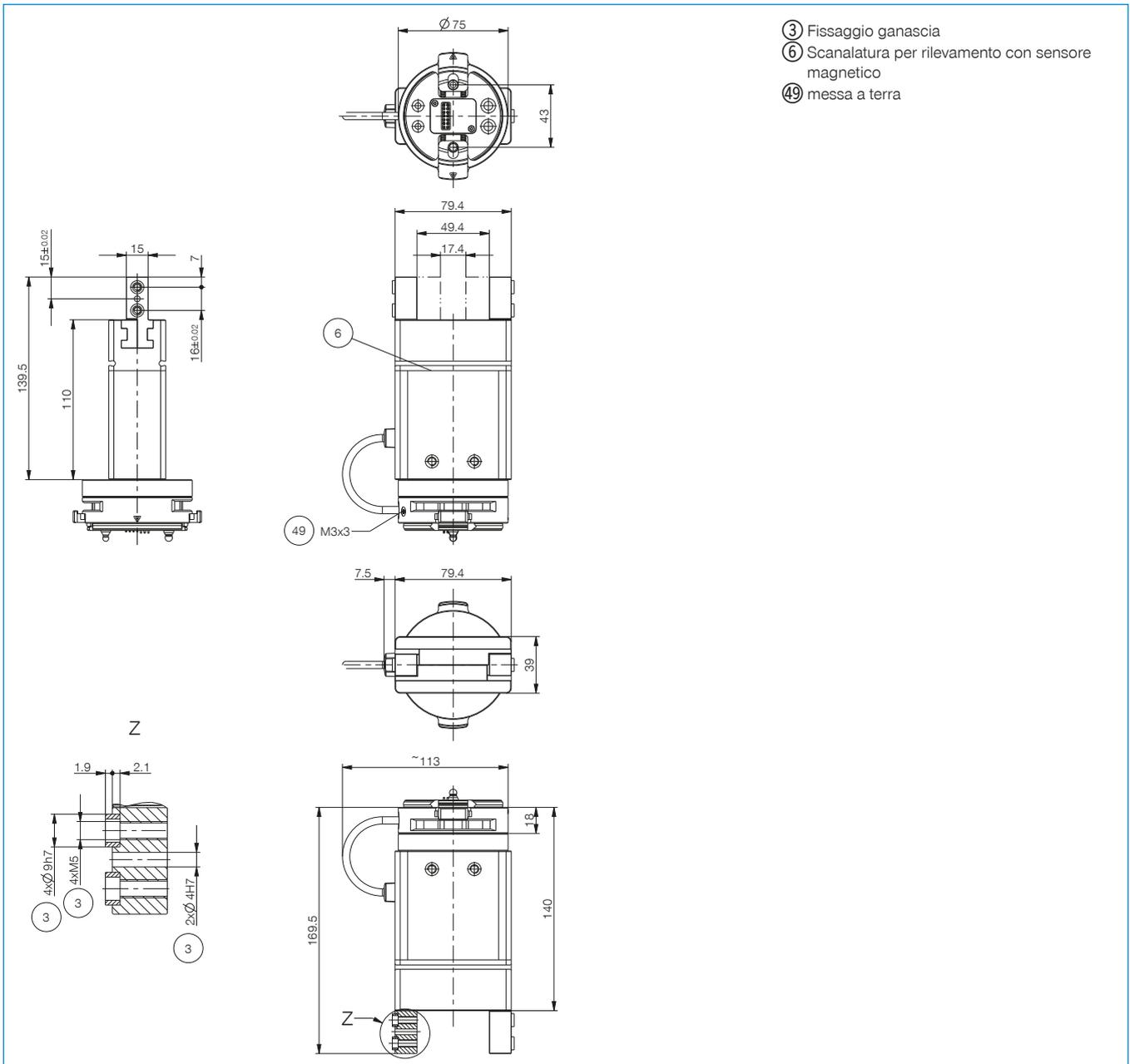


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00005-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

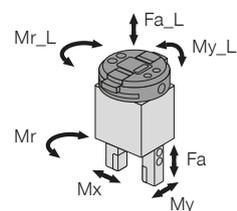
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

**LWR50L-23-00005-A**

#### Numero d'ordine

#### Dati generali

Comando	I/O
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.6

#### Dati specifici del cambio utensili

Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0

#### Dati specifici della pinza

Adatto per la serie	LWR50F-xx-01/02
Rilevamento della posizione integrato	analogico 0 ... 10 V
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganascia [mm]	6
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	145
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	145
Tempo di chiusura [s]	0.1
Tempo di apertura [s]	0.1
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.05
Lunghezza ganascia mass. [mm]	60
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO

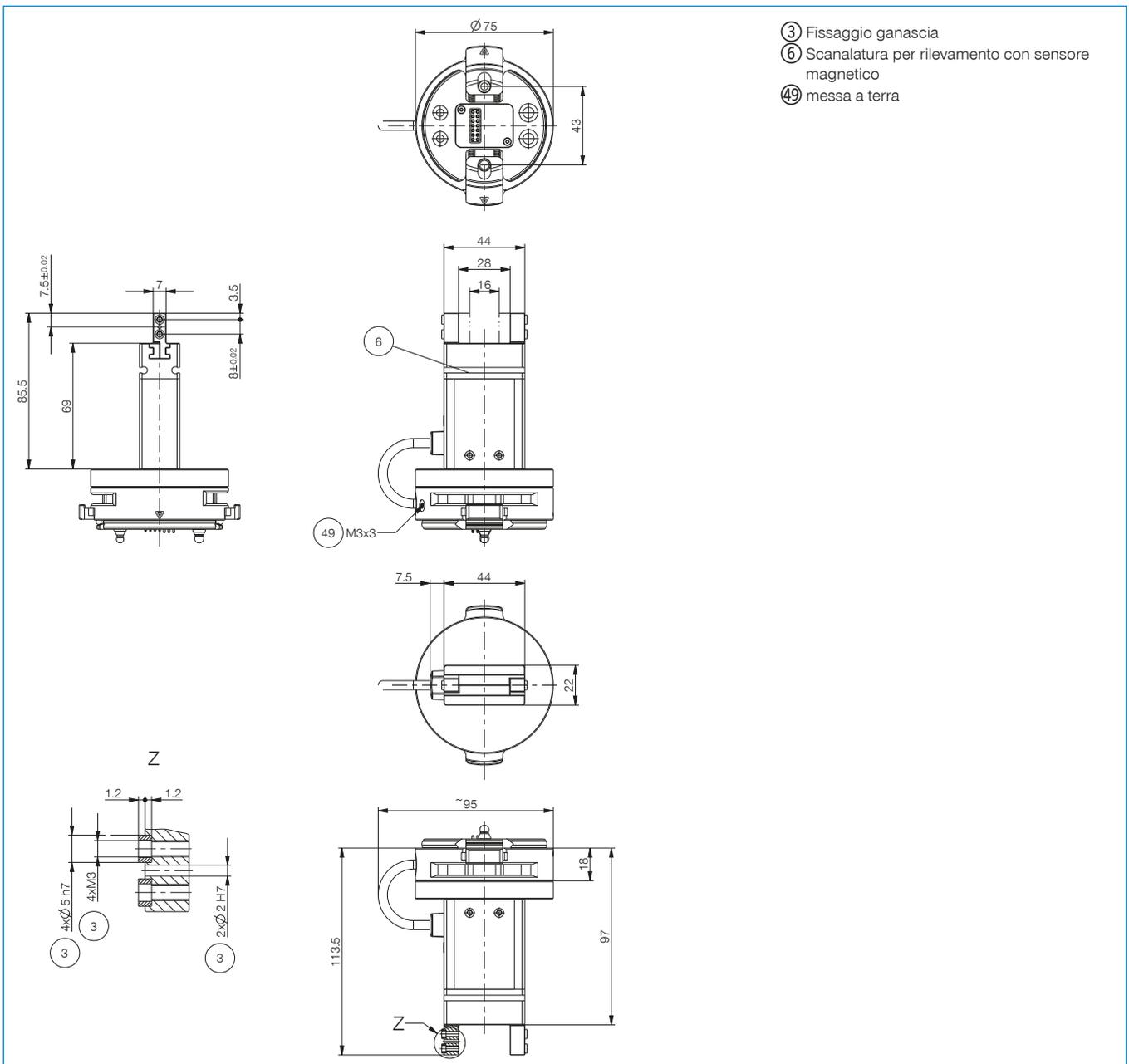


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00006-A

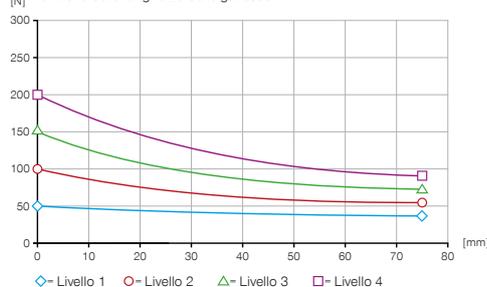
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

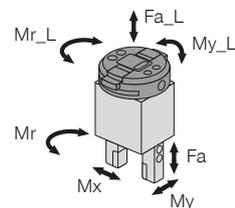
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-23-00006-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Numero d'ordine	
Comando	I/O
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.72
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-01/02
Rilevamento della posizione integrato	analogico 0 ... 10 V
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganascia [mm]	10
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	200
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	200
Tempo di chiusura [s]	0.19
Tempo di apertura [s]	0.19
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.1
Lunghezza ganascia mass. [mm]	80
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO

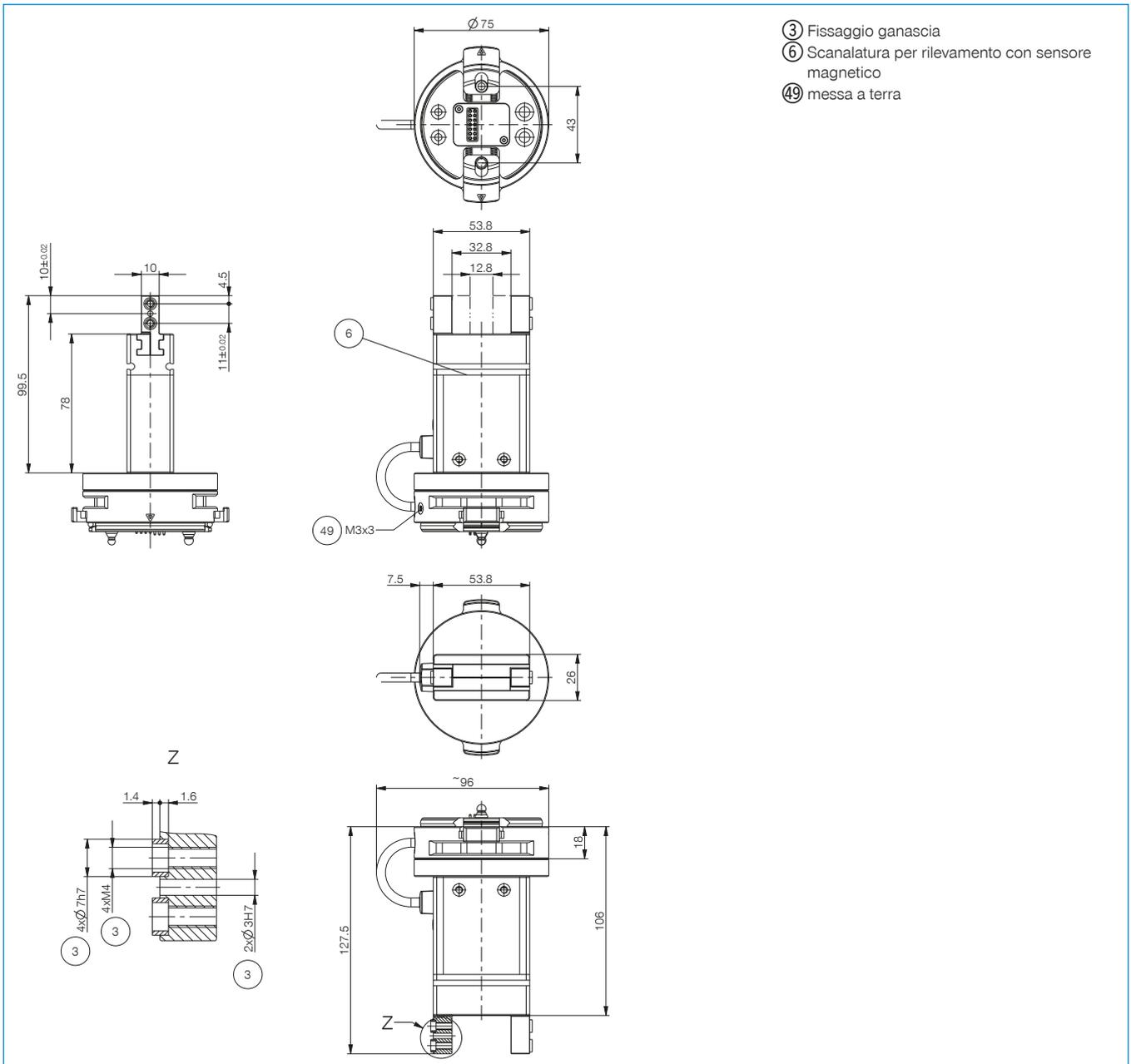


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00007-A

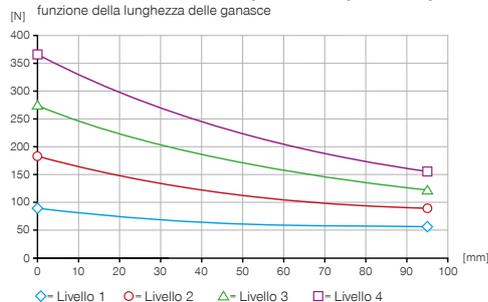
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

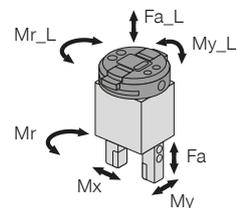
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
LWR50L-23-00007-A	
<b>Numero d'ordine</b>	
<b>Dati generali</b>	
Comando	I/O
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.97
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-01/02
Rilevamento della posizione integrato	analogico 0 ... 10 V
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganascia [mm]	13
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	360
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	360
Tempo di chiusura [s]	0.23
Tempo di apertura [s]	0.23
Tempo di azionamento [s]	0.055
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.15
Lunghezza ganascia mass. [mm]	100
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	2
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

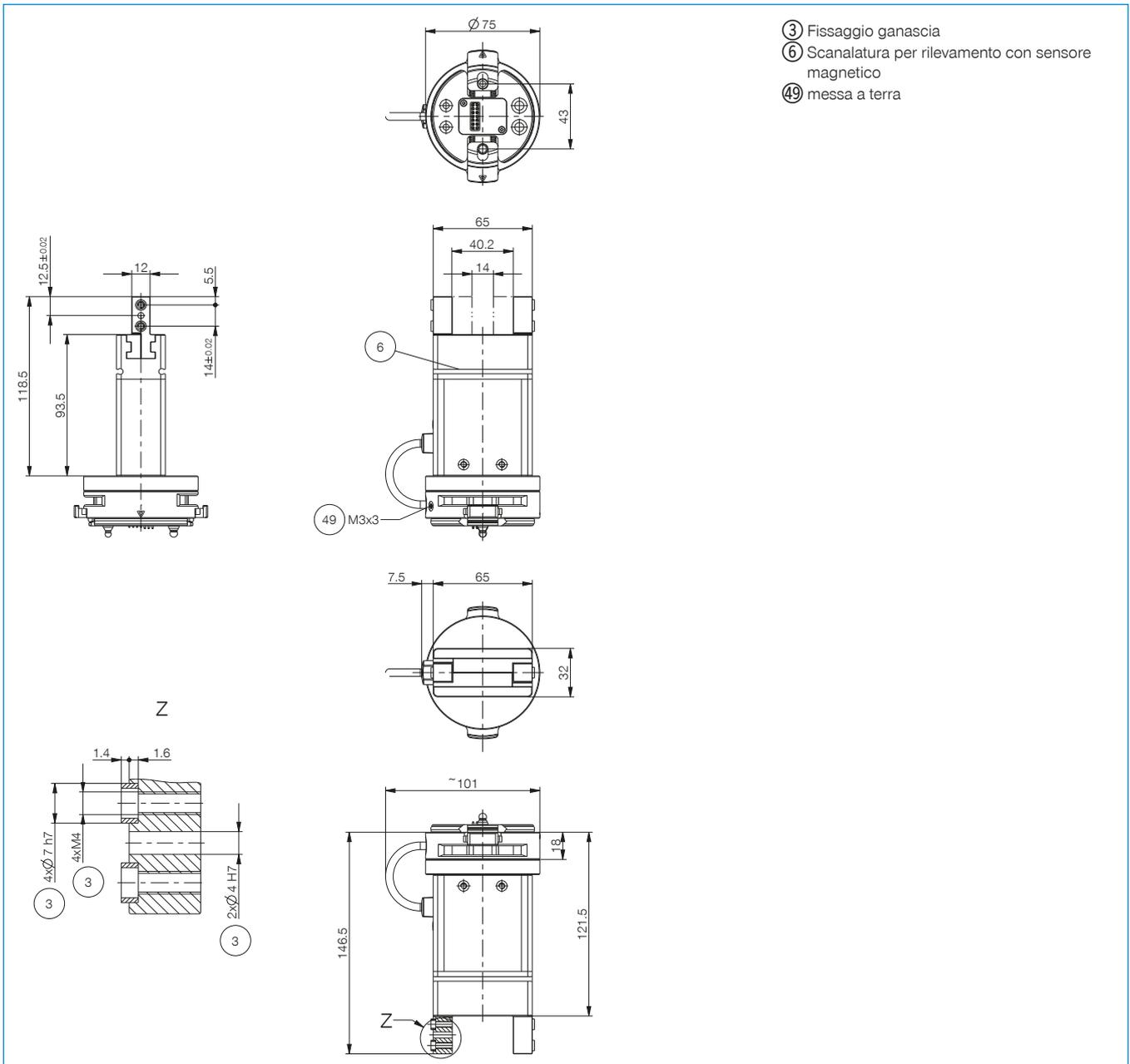


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## LWR50L-23-00008-A

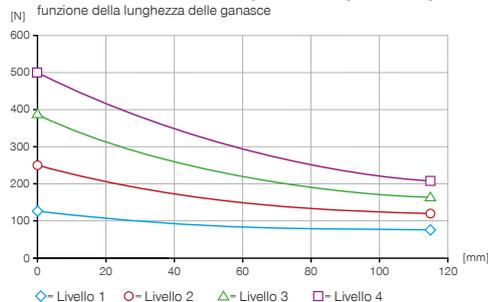
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

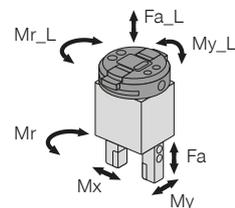
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Dati tecnici	
<b>LWR50L-23-00008-A</b>	
<b>Dati generali</b>	
Numero d'ordine	
Comando	I/O
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.4
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F-xx-01/02
Rilevamento della posizione integrato	analogico 0 ... 10 V
Gestione dei cavi	esterna
Tipo di Azionamento	elettriche
Corsa per ganaschia [mm]	16
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Forza di presa in chiusura (regolabile) mass. [N]	500
Forza di presa in apertura (regolabile) mass [N]	500
Tempo di chiusura [s]	0.30
Tempo di apertura [s]	0.30
Tempo di azionamento [s]	0.055
Peso proprio della ganaschia montata max. [kg]	0.21
Lunghezza ganaschia mass. [mm]	120
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	2
Percorso minimo per ganaschia [mm]	0.5

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO

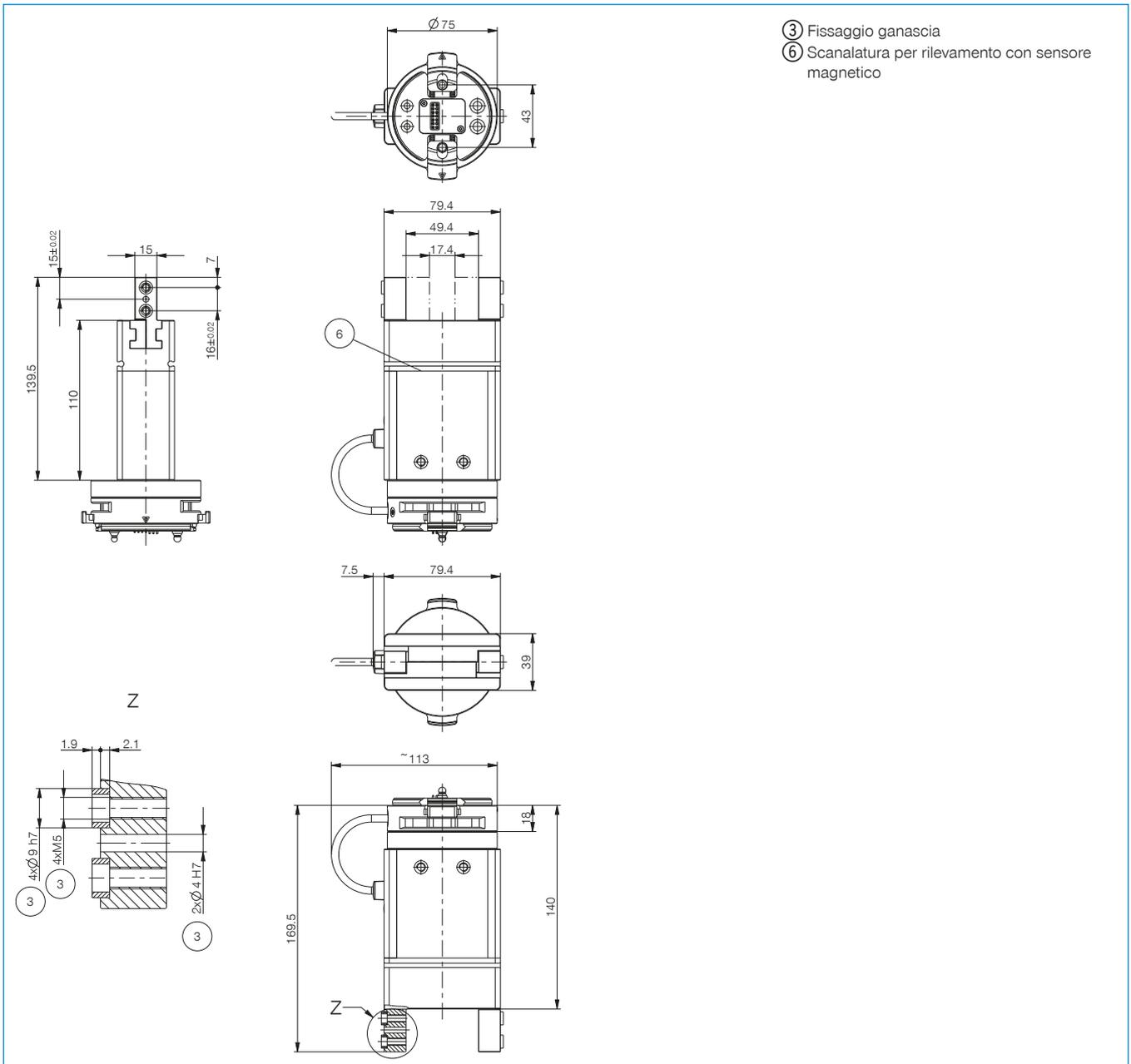


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# MATCH - PINZE

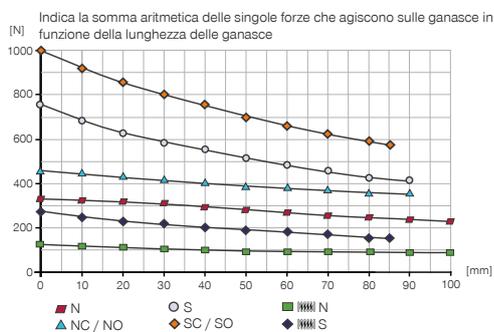
## LWR50L-24-00001/2/3/4/5/6-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



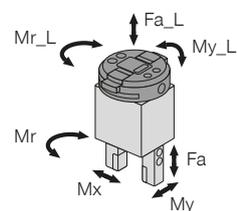
**MATCH**

#### ► Diagramma forza di presa



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

Numero d'ordine	LWR50L-24-00001-A	LWR50L-24-00002-A	LWR50L-24-00003-A	LWR50L-24-00004-A	LWR50L-24-00005-A	LWR50L-24-00006-A
<b>Dati generali</b>						
Comando	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Peso [kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>						
Alimentazione elettrica	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1	1	1	1	1	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Forza di serraggio [N]	50	50	50	50	50	50
Forza di distacco [N]	0	0	0	0	0	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>						
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05
Tipo di Azionamento	pneumatico	pneumatica intelligente				
Corsa per ganasce [mm]	6	6	6	3	3	3
Forza di presa in chiusura [N]	330	455		740	1020	
Forza di presa in apertura [N]	360		485	800		1080
Forza di presa min. assicurata dalla molla [N]		125	125		280	280
Numero di cicli mass. [cicli/min]	360	250	250	360	250	250
Peso proprio della ganasce montata max. [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Lunghezza ganasce mass. [mm]	100	90	90	90	85	85
Ripetibilità +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Pressione di esercizio [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6	6	6	6	6
Volume del cilindro per ciclo [cm³]	11	24	24	11	24	24
Tecnologia valvole integrata	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì
Rilevamento della posizione	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato
Rilevamento della posizione con dati di processo	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì
Tensione [V]	24	24	24	24	24	24
Corrente assorbita mass. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO



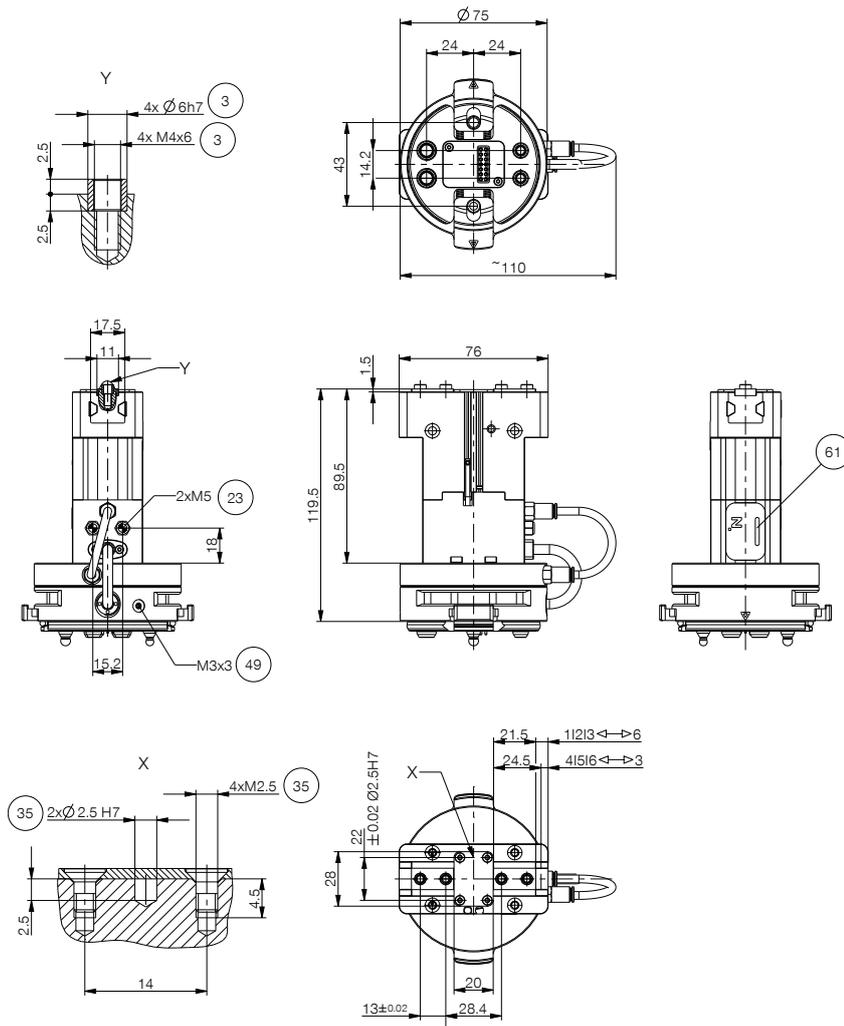
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Fissaggio ganascia
- ②③ Sfiato (R+S: in un ambiente sporco, sostituire il filtro mediante tubi flessibili di sfiato e posizionare la parte terminale per lo sfiato in un ambiente pulito)
- ③⑤ Possibilità di fissaggio per il montaggio di part specifiche del cliente
- ④⑨ messa a terra
- ⑥① Indicatore di stato



# MATCH - PINZE

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

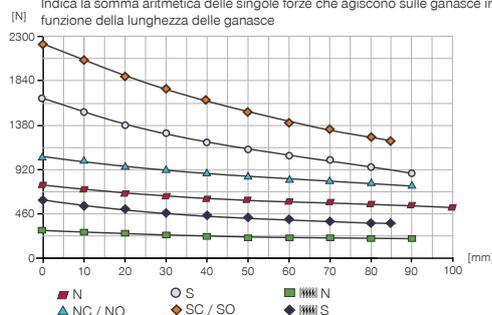
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

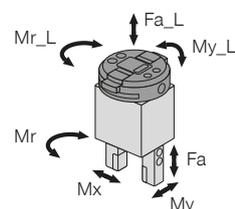
#### ► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Dati tecnici

Numero d'ordine	LWR50L-25-00001-A	LWR50L-25-00002-A	LWR50L-25-00003-A	LWR50L-25-00004-A	LWR50L-25-00005-A	LWR50L-25-00006-A
<b>Dati generali</b>						
Comando	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Temperatura di esercizio [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Peso [kg]	1.7	1.8	1.8	1.7	1.8	1.8
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>						
Alimentazione elettrica	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1	1	1	1	1	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Forza di serraggio [N]	50	50	50	50	50	50
Forza di distacco [N]	0	0	0	0	0	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>						
Adatto per la serie	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05	LWR50F-xx-03/04/05
Tipo di Azionamento	pneumatica intelligente					
Corsa per ganasce [mm]	6	6	6	3	3	3
Forza di presa in chiusura [N]	740	1020		1620	2240	
Forza di presa in apertura [N]	800		1080	1750		2370
Forza di presa min. assicurata dalla molla [N]		280	280		620	620
Numero di cicli mass. [cicli/min]	330	230	230	330	230	230
Peso proprio della ganasce montata max. [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Lunghezza ganasce mass. [mm]	100	90	90	90	85	85
Ripetibilità +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Pressione di esercizio [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Pressione di esercizio nominale [bar]	6	6	6	6	6	6
Volume del cilindro per ciclo [cm³]	22	43	43	22	43	43
Tecnologia valvole integrata	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì
Rilevamento della posizione	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato	integrato
Rilevamento della posizione con dati di processo	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì	Sì
Tensione [V]	24	24	24	24	24	24
Corrente assorbita mass. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO



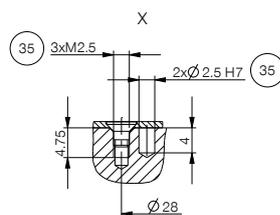
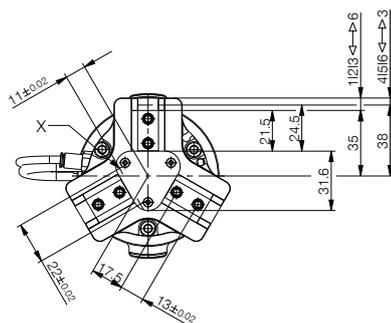
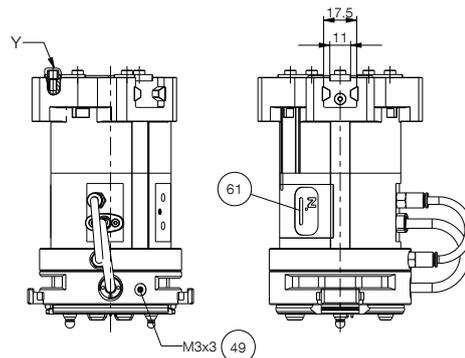
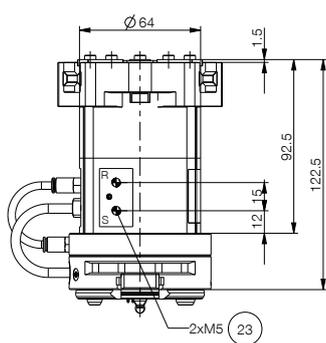
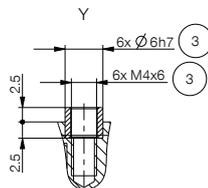
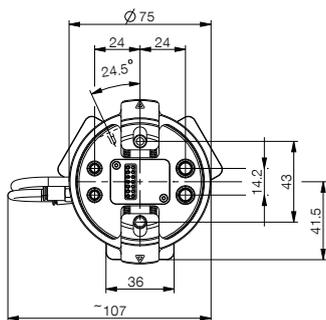
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO

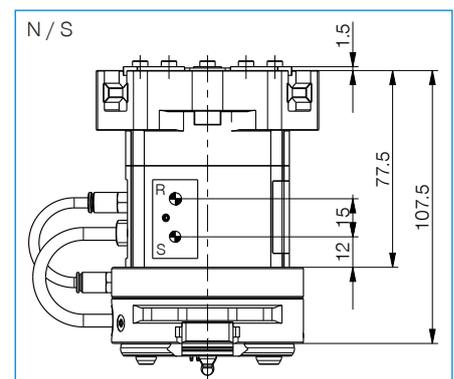


**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Fissaggio ganascia
- ②③ Sfiato (R+S: in un ambiente sporco, sostituire il filtro mediante tubi flessibili di sfiato e posizionare la parte terminale per lo sfiato in un ambiente pulito)
- ③⑤ Possibilità di fissaggio per il montaggio di part specifiche del cliente
- ④⑨ messa a terra
- ⑥① Indicatore di stato



# PINZE MAGNETICA

## LWR50L-26-00001-A

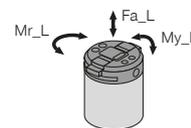
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

### ► Dati tecnici

**LWR50L-26-00001-A**

#### Numero d'ordine

#### Dati generali

Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.44

#### Dati specifici del cambio utensili

Alimentazione pneumatica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0

#### Dati specifici della pinza

Adatto per la serie	LWR50F
Forza adesiva mass. [N]	27
Pressione di esercizio min. [bar]	3
Pressione di esercizio mass. [bar]	8
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	3.5

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO



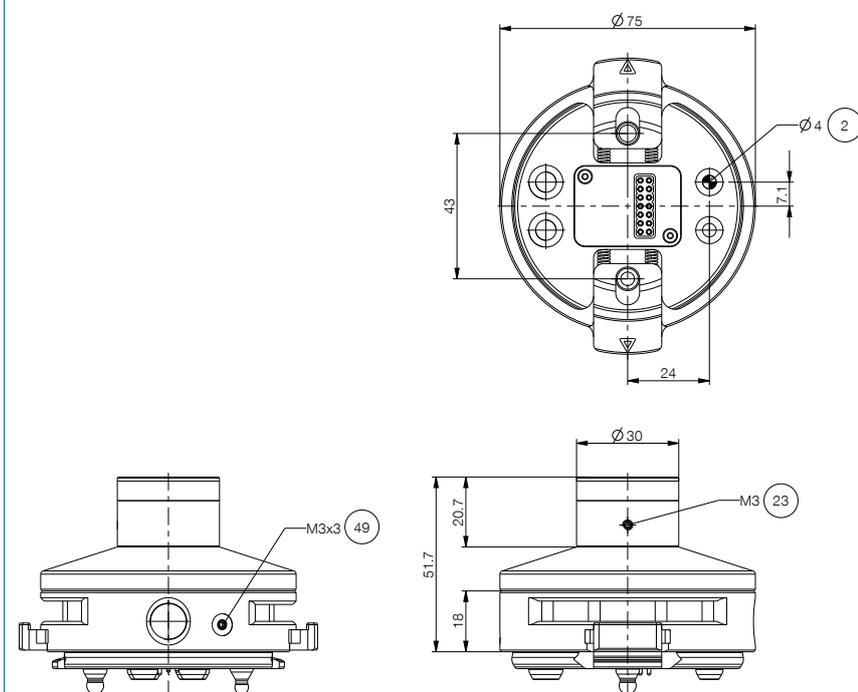
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

- ② Alimentazione di energia
- ②③ Filtro
- ④⑨ messa a terra



# PINZE MAGNETICA

## LWR50L-26-00002-A

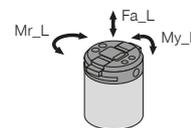
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

### ► Dati tecnici

**LWR50L-26-00002-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.6
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione pneumatica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F
Forza adesiva mass. [N]	65
Pressione di esercizio min. [bar]	3
Pressione di esercizio mass. [bar]	8
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	9

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO



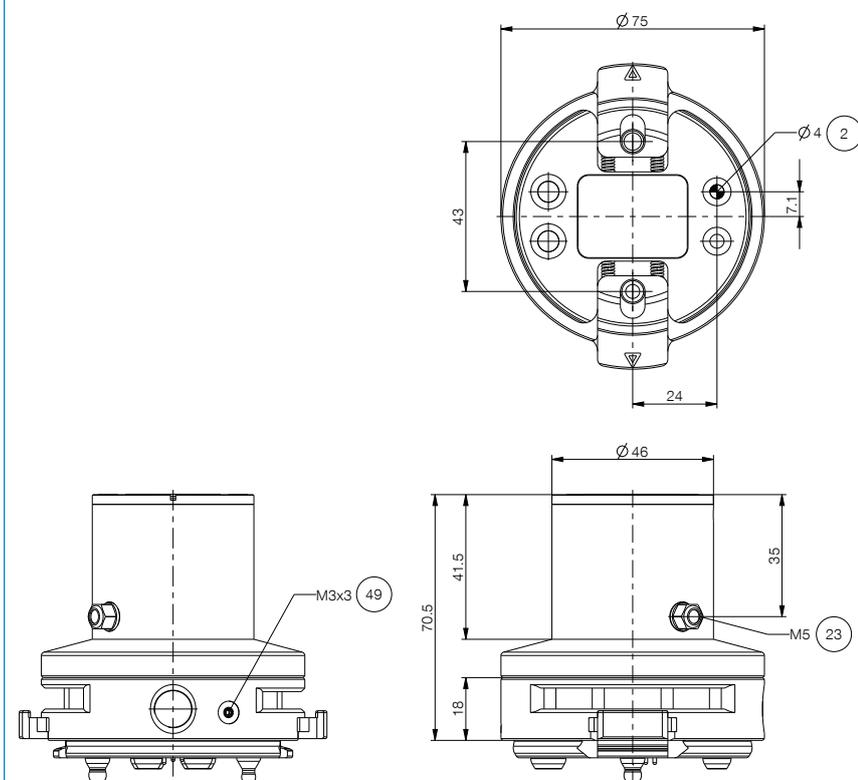
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

- ② Alimentazione di energia
- ②③ Filtro
- ④⑨ messa a terra



# PINZE MAGNETICA

## LWR50L-26-00003-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

### ► Dati tecnici

**LWR50L-26-00003-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.4
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione pneumatica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F
Forza adesiva mass. [N]	220
Pressione di esercizio min. [bar]	3
Pressione di esercizio mass. [bar]	8
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	75

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



### COLLEGAMENTI/ALTRO



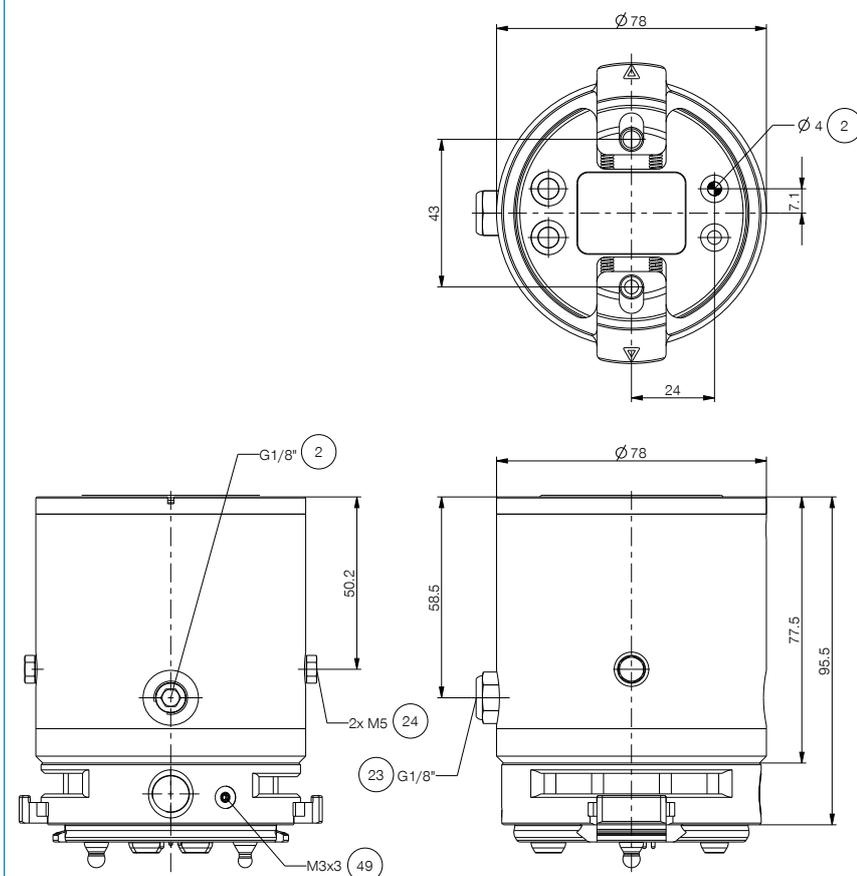
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

## ▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

- ② Alimentazione di energia
- ②③ Filtro
- ②④ Tappo o sicura di trasporto
- ④⑨ messa a terra



# PINZE AD AGHI

## LWR50L-27-00001-A

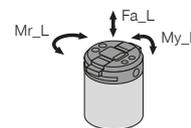
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

### ► Dati tecnici

**LWR50L-27-00001-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP30
Peso [kg]	0.69
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F
Corsa aghi regolabile min. [mm]	0
Corsa aghi regolabile mass. [mm]	1.5
Numero aghi [pezzi]	20
Diametro aghi [mm]	0.7
Tempo di avanti / indietro [s]	0.03
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio min. [bar]	4
Pressione di esercizio mass. [bar]	8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6
Volume del cilindro per ciclo [cm <sup>3</sup> ]	1

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI



COLLEGAMENTI/ALTRO

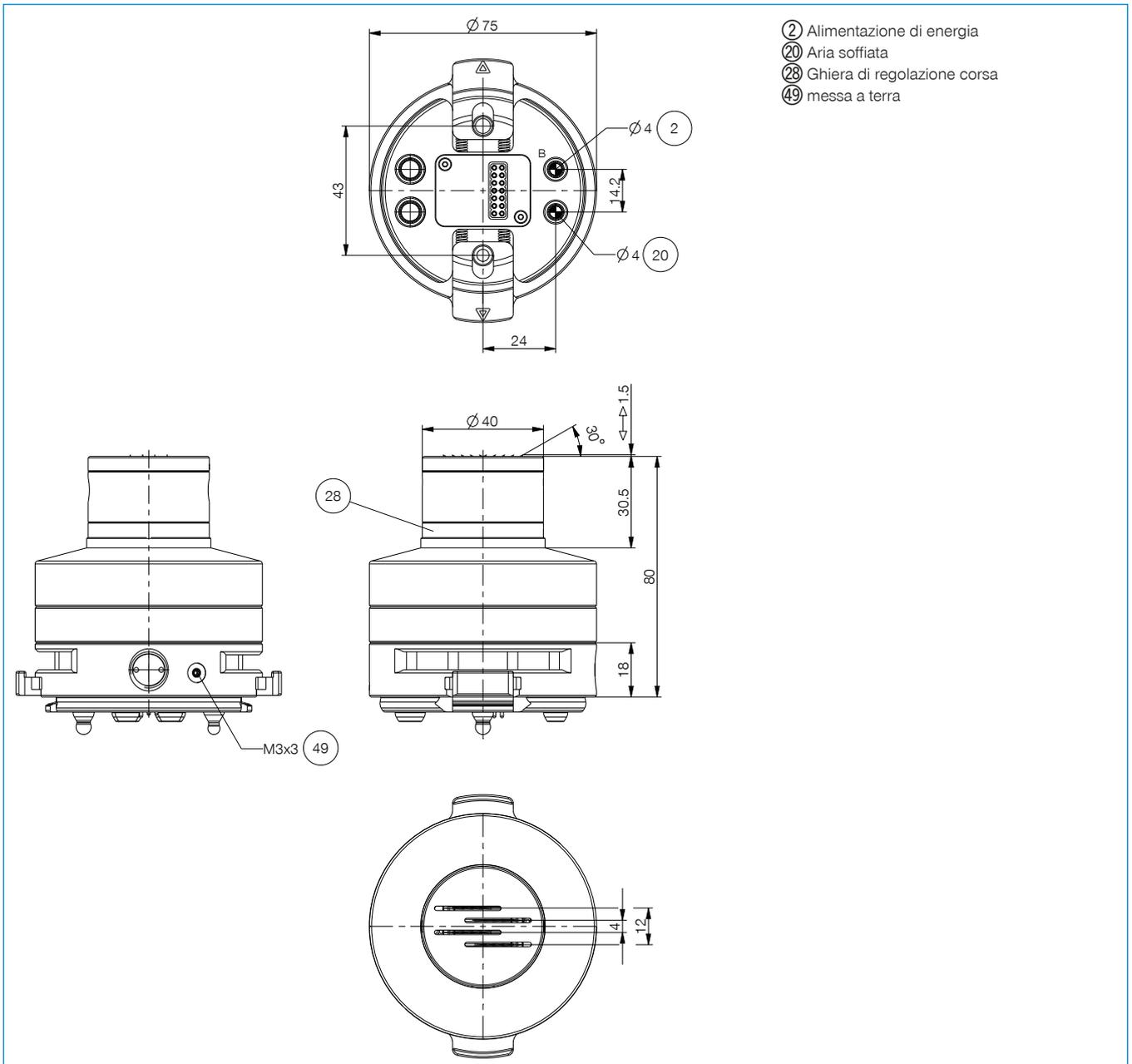


**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8



# PINZE PER MONTAGGIO O-RING ESTERNI

## LWR50L-28-00001-A

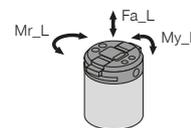
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

### ► Dati tecnici

**LWR50L-28-00001-A**

Numero d'ordine	
<b>Dati generali</b>	
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +80
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP30
Peso [kg]	0.99
<b>Dati specifici del cambio utensili</b>	
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
<b>Dati specifici della pinza</b>	
Adatto per la serie	LWR50F
Corsa per allargatore regolabile min. [mm]	3
Corsa per allargatore regolabile mass. [mm]	6
Corsa in espulsione [mm]	5
Forza di allargamento [N]	300
Diametro O-Ring raccomandato min. [mm]	4
Diametro O-Ring raccomandato mass. [mm]	60
Numero di ganasce [Numero]	6
Tempo di chiusura [s]	0.05
Tempo di apertura [s]	0.05
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Pressione di esercizio min. [bar]	4
Pressione di esercizio mass. [bar]	8
Pressione di esercizio nominale [bar]	6



# MATCH - FLANGIA ANGOLARE SERIE LWR

## ► VANTAGGI DEL PRODOTTO



**MATCH**

### ► Standardizzato

Flangia angolare ottimizzata per l'ecosistema End-Of-Arm MATCH. Cambio veloce in pochi secondi, adatto a tutti i robot.

### ► Integrazione facilissima

Integrazione facile e diretta delle pinze IO-Link delle serie GEP2000, GEP5000, GEH6000IL e GPD5000IL.

### ► Profilo d'ingombro minimo

Aria compressa e IO-Link integrati direttamente. Disponibile come opzione con ugello di soffiaggio e punta di programmazione.

## ► IL PRODOTTO ADATTO ALLA VOSTRA APPLICAZIONE



### ► I nostri prodotti amano le sfide!

Condizioni estreme, in ogni angolo del mondo: i nostri componenti e sistemi di comprovata efficacia vi offrono illimitate possibilità.

Trovate il prodotto più adatto alle vostre specifiche esigenze:

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



### ► 1° PASSO: MODULO ROBOT

Numero d'ordine	LWR50F-13-04-A	LWR50F-00-06-A
Adatto per tipo di robot	ABB CRB 15000 GoFa*	ISO TK 50**

\* Corrente assorbita max. 2 A

\*\* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite presa standard IO-Link M12-5.

### ► 2° PASSO: FLANGIA ANGOLARE

Numero d'ordine	LWR50L-29-00001-A
Adatto per la serie	LWR50F-xx-06

### ► 3° PASSO: PIASTRA DI ADATTAMENTO

Numero d'ordine	APRTK50-50	APRTK50-51	APRTK50-52	APRTK50-53
Per le seguenti pinze	GEP2006IL-00-B / GEP2006IL-03-B / GEP2010IL-00-B / GEP2010IL-03-B / GEP2013IL-00-B / GEP2013IL-03-B	GEP2016IL-00-B / GEP2016IL-03-B / GEP5006IL-00-A / GEH6040IL-03-B / GEH6040IL-31-B / GEH6060IL-03-B / GEH6060IL-31-B	HRC-03-126902 / HRC-03-138553	GPD5006N-IL-10-A / GPD5006NC-IL-10-A / GPD5006NO-IL-10-A / GPD5006S-IL-10-A / GPD5006SC-IL-10-A / GPD5006SO-IL-10-A

### ► 4° PASSO: ACCESSORI

Numero d'ordine	DUWFR01	SPWFR01
Tipologia	Ugello di soffiaggio	Punte per taratura

# MATCH - FLANGIA ANGOLARE

## LWR50L-29-00001-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50F-13-04-A**  
MATCH - Modulo robot



**LWR50F-00-06-A**  
MATCH - Modulo robot



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**WVM5**  
Raccordo filettato angolare



**APRTK50-50**  
Piastra di adattamento



**APRTK50-51**  
Piastra di adattamento



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**APRTK50-52**  
Piastra di adattamento



**APRTK50-53**  
Piastra di adattamento



**DUWFR01**  
Ugello di soffiaggio



**SPWFR01**  
Punta di programmazione



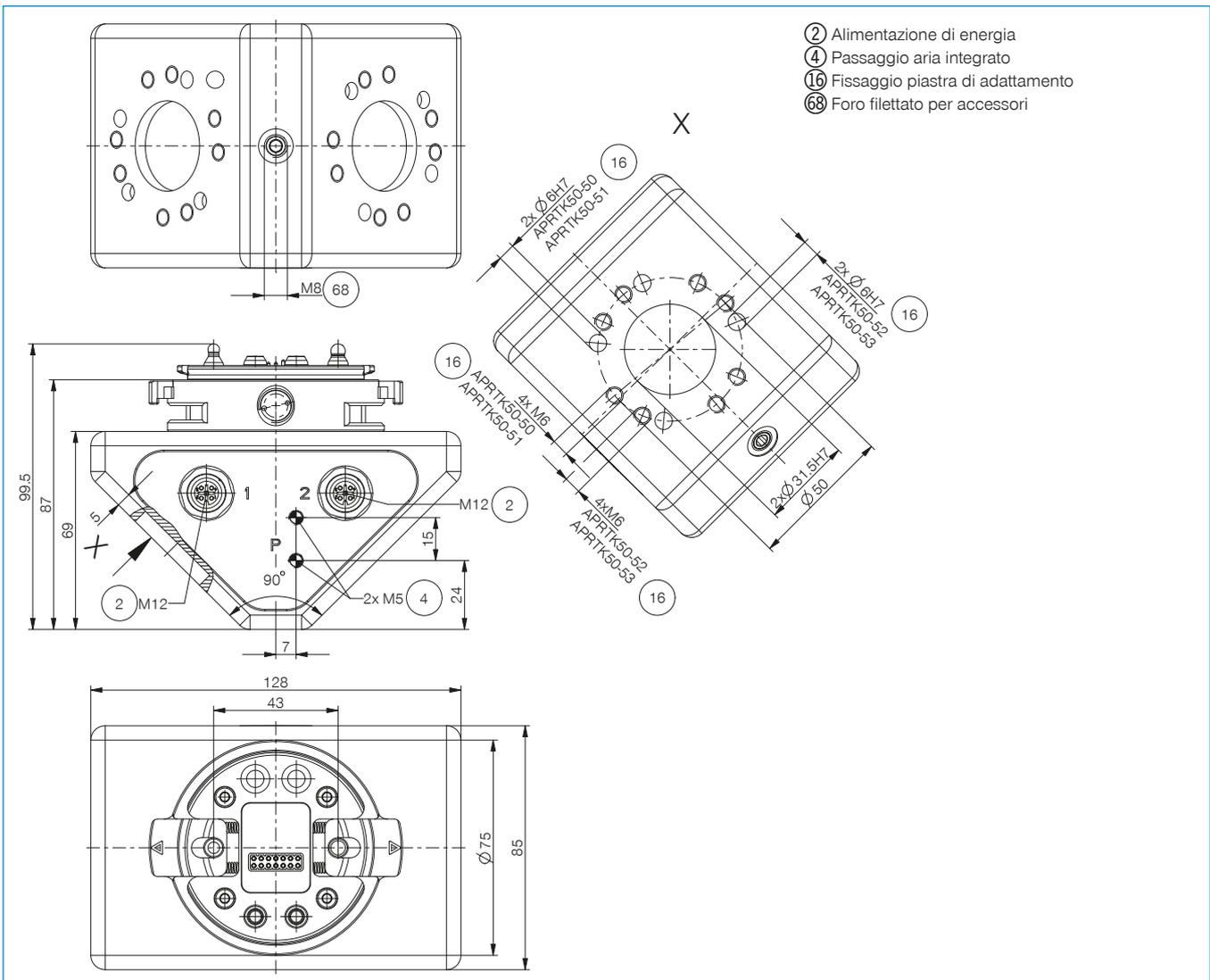
**ALWR1-50-A**  
MATCH - Deposito

### ► ACCESSORI CONSIGLIATI PER DEPOSITO



**NJ5-E2SK-01**  
Sensori induttivi cavi 0,3 m - connettore M8

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50L-29-00001-A</b>
Adatto per la serie	LWR50F-xx-06
Alimentazione pneumatica	integrato
Alimentazione elettrica	integrato
Corsa di serraggio [mm]	1
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.2





# FLANGIA ANGOLARE

## LE SERIE NELLA PANORAMICA



### 10 FLANGIA ANGOLARE

320 - 323



Serie WFR

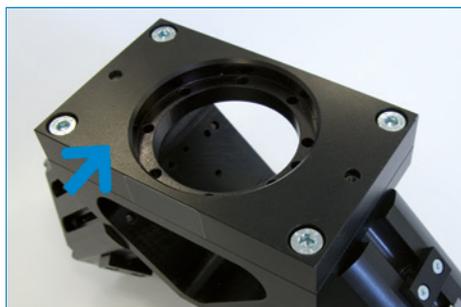
322

10

Le serie nella panoramica / Flangia angolare

# FLANGIA ANGOLARE

## SERIE WFR

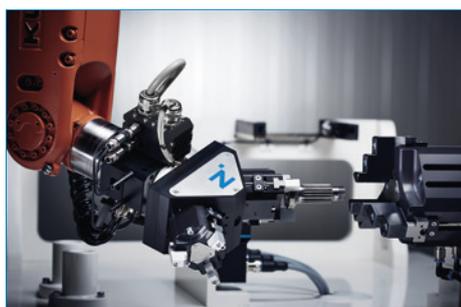


### Collegamento flessibile al robot

Le piastre di adattamento sono prodotte secondo la norma EN ISO 9409-1 e si adattano quindi alla maggior parte dei tipi di robot di vari produttori.

### Fase 1: selezionare la piastra di adattamento

È sufficiente determinare il diametro del cerchio primitivo della flangia del robot per ricevere la piastra di adattamento corrispondente.

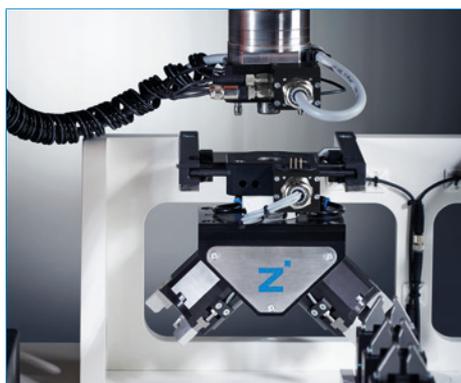


### Oltre 50 varianti diverse

La piastra di adattamento e la flangia angolare possono essere combinate con 13 diverse pinze, per un totale di oltre 50 varianti. Scegliete la pinza adatta dal nostro catalogo principale. Vi troverete un'ampia varietà di modelli, con o senza mantenimento della forza di presa, con diverse classi di protezione o resistenti alla temperatura.

### Fase 2: selezionare la flangia angolare

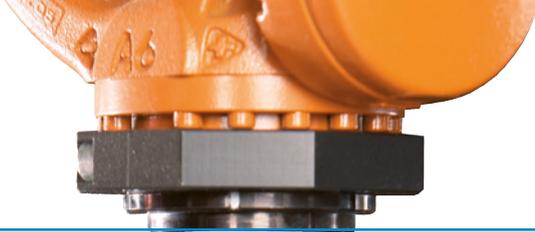
Selezionando la pinza, si otterrà la flangia angolare adatta.



### Ampliate la funzionalità della vostra flangia angolare

Lamierino di protezione, ugello di soffiaggio o punta di programmazione: con i molti accessori disponibili potete anche integrare funzioni supplementari velocemente e in modo personalizzato.

### 3° passo: Scelta degli accessori



### ▶ PASSO 1: PIASTRA DI ADATTAMENTO

Numero d'ordine	▶ Dati tecnici			
	APR01	APR02	APR03	APR05
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 40	TK 50	TK 100	TK 31,5



### ▶ 2° PASSO: FLANGIA ANGOLARE

Numero d'ordine	▶ Dati tecnici	
	WFR03	WFR04
Adatto per dimensioni costruttive	GPP5004 / GPP5006 / GEP5006 / GPD5004 / GPD5006 / GED5006	GPP5008 / GPP5010 / GEP5008 / GPD5008 / GPD5010 / GED5008 / GPW5008



### ▶ PASSO 3: ACCESSORI

Numero d'ordine	▶ Dati tecnici	
	ABWFR01	ABWFR02
Tipologia	lamierino di protezione	lamierino di protezione
Adatto per	WFR03	WFR04



Numero d'ordine	DUWFR01
Tipologia	Ugello di soffiaggio
Adatto per	WFR03 / WFR04



Numero d'ordine	SPWFR01
Tipologia	Punte per taratura
Adatto per	WFR03 / WFR04

# AVVERTENZA D'USO

## GENERALE

---

Il contenuto di questo catalogo non è vincolante e serve esclusivamente a scopo informativo e non è considerato un'offerta in senso giuridico. Una conferma d'ordine scritta da parte di Zimmer GmbH è determinante per la conclusione del contratto, che avviene esclusivamente sulla base delle attuali Condizioni Generali di Vendita e Consegna. Sono disponibili su Internet all'indirizzo [www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com).

Tutti i prodotti elencati in questo catalogo sono progettati per le applicazioni previste, ad esempio per le macchine di automazione. Per l'uso e l'installazione è necessario osservare le regole tecniche riconosciute per un lavoro sicuro e professionale. Inoltre, si applicano le norme del legislatore, del TÜV, della rispettiva associazione di categoria o le norme VDE.

I dati tecnici elencati in questo catalogo devono essere rispettati dall'utente. L'utente non deve superare o scendere al di sotto dei dati specificati. Se tali dati mancano, non si può presumere che non esistano limiti superiori o inferiori o restrizioni per applicazioni speciali. In caso di applicazioni insolite, è sempre opportuno richiedere una consulenza.

Lo smaltimento non è incluso nel prezzo, che dovrà essere tenuto in considerazione in caso di restituzione e smaltimento da parte di Zimmer GmbH.

### DATI TECNICI E ILLUSTRAZIONI

I dati tecnici e le illustrazioni sono stati redatti con grande cura e al meglio delle nostre conoscenze. Non possiamo garantire che le informazioni siano aggiornate, corrette e complete.

I dati e le informazioni contenuti nelle descrizioni generali dei prodotti, nei cataloghi, nelle brochure e nei listini prezzi di Zimmer GmbH in qualsiasi forma, come ad esempio le illustrazioni, i disegni, le descrizioni, le dimensioni, i pesi, i materiali, le prestazioni tecniche e di altro tipo, nonché i prodotti e i servizi descritti, sono soggetti a modifiche e possono essere modificati o aggiornati in qualsiasi momento senza preavviso. Esse sono vincolanti solo nella misura in cui il contratto o la conferma d'ordine vi fanno espressamente riferimento. Le deviazioni minori da tali specifiche descrittive del prodotto saranno considerate approvate e non influiranno sull'esecuzione dei contratti, a condizione che siano ragionevoli per il cliente.

### RESPONSABILITÀ

I prodotti del Gruppo Zimmer sono soggetti alla legge sulla responsabilità del prodotto. Il presente catalogo non contiene alcuna garanzia, assicurazione di caratteristiche o accordo sulla qualità dei prodotti presentati, né espressamente né implicitamente, nemmeno per quanto riguarda la disponibilità dei prodotti. Le dichiarazioni pubblicitarie relative alle caratteristiche qualitative, alle proprietà o alle applicazioni dei prodotti non sono giuridicamente vincolanti.

Nella misura consentita dalla legge, Zimmer GmbH non è responsabile per danni diretti o indiretti, danni conseguenti, richieste di risarcimento di qualsiasi tipo e per qualsiasi motivo legale derivanti dall'uso delle informazioni contenute nel presente catalogo.

### MARCHI, COPYRIGHT E RIPRODUZIONE

La rappresentazione di diritti di proprietà industriale quali marchi, loghi, marchi registrati o brevetti nel presente catalogo non implica la concessione di licenze o diritti d'uso. Il loro utilizzo non è consentito senza l'esplicito consenso scritto di Zimmer GmbH. Tutti i contenuti di questo catalogo sono proprietà intellettuale di Zimmer GmbH. In conformità alla legge sul copyright, è vietato qualsiasi uso illegale della proprietà intellettuale, compresi gli estratti. La ristampa, la duplicazione e la traduzione (compresi gli estratti) sono consentite solo previo consenso scritto di Zimmer GmbH.

### STANDARD

Il Gruppo Zimmer dispone di un sistema di gestione della qualità certificato secondo la norma ISO 9001: 2008. Il Gruppo Zimmer dispone di un sistema di gestione ambientale certificato secondo la norma ISO 14001: 2004.

# AVVERTENZA D'USO

## PERSONALIZZATA

---

### **DICHIARAZIONE DI INCORPORAZIONE AI SENSI DELLA DIRETTIVA CE 2006/42/CE RELATIVA ALLE MACCHINE (APPENDICE II 1 B)**

Con la presente si dichiara che i nostri elementi, in qualità di quasi-macchine, sono conformi ai seguenti requisiti di base previsti dalla direttiva macchine 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.

Si dichiara inoltre che la documentazione tecnica specifica è stata redatta come da appendice VII parte B della presente direttiva.

La nostra divisione documentazione si impegnerà a trasmettere alle autorità di controllo del mercato, in formato elettronico e previa motivata richiesta, la documentazione speciale relativa alla quasi-macchina.

La quasi-macchina potrà essere messa in funzione solo dopo aver accertato che la macchina o l'impianto, in cui la quasi-macchina andrà integrata, è conforme alle disposizioni della direttiva 2006/42/CE relativa alle macchine e che la dichiarazione di conformità CE è stata redatta come da appendice II A.