



Technika robotów

THE KNOW-HOW FACTORY

THE KNOW-HOW FACTORY

ZIMMER GROUP

KONSEKWENTNA ORIENTACJA NA KLIENTA

OD LAT SPEŁNIAMY WYMAGANIA NASZYCH KLIENTÓW, DOSTARCZAJĄC IM INNOWACYJNE I NIESTANDARDOWE ROZWIĄZANIA. ZIMMER GROUP CIĄGLE SIĘ ROZRASTA I ZDĄŻA DZISIAJ W KIERUNKU NOWEGO WAŻNEGO WYZWANIA – CHCE BYĆ OŚRODKIEM WIEDZY TECHNOLOGICZNEJ, KNOW-HOW FACTORY CZY W TYM SUKCESIE KRYJE SIĘ JAKAŚ TAJEMNICA?

Fundament. Stanowią go doskonałe produkty i usługi, które są od lat podstawą rozwoju naszego przedsiębiorstwa. Są one oparte na naszych autorskich wyrafinowanych rozwiązaniach i istotnych innowacjach technicznych. Dlatego docierają do nas przede wszystkim klienci, którzy wymagają najlepszych rozwiązań technologicznych. Właśnie w przypadku trudnych zagadnień Zimmer Group osiąga najlepsze wyniki.

Styl. Myślimy i działamy w sposób interdyscyplinarny. Jesteśmy znani z zaawansowanych procesów w dwudziestu obszarach technologicznych, które obejmują nie tylko prace rozwojowe, ale i produkcję. Oferta firmy Zimmer Group jest skierowana do wszystkich obszarów przemysłu. Jesteśmy także znani z tego, że nasi klienci mogą liczyć na indywidualne rozwiązanie każdego problemu. Na całym świecie.

Motywacja. Prawdopodobnie najważniejszym warunkiem naszego sukcesu jest orientacja na klienta. Jesteśmy usługodawcą w najlepszym tego słowa znaczeniu. Nasi klienci mają do dyspozycji centralny punkt kontaktowy, gdzie mogą rozmawiać o wszystkich swoich wymaganiach i potrzebach. Mając szeroki zakres kompetencji i ofertę obejmującą szeroki zakres rozwiązań, jesteśmy w stanie w zindywidualizowany sposób wyjść naprzeciw wymaganiom każdego klienta.



TECHNOLOGIE

KOMPONENTY

Ponad 45 lat doświadczenia i znajomości branży: Jesteśmy jednym z wiodących na świecie producentów oraz dostawców komponentów pneumatycznych, hydraulicznych i elektrycznych w dziedzinie manipulacji, tłumienia i budowy maszyn.



Technika manipulacyjna. Zimmer Group cieszy się renomą wiodącego producenta i dostawcy komponentów.

Technologia robotów. O szerokim spektrum sięgającym od zmieniającego narzędzi poprzez ochronę przed kolizją po moduł kompensacji osi.

Technologia próżni. Szeroka gama komponentów próżniowych zapewni rozwiązanie pozwalające oszczędzać materiały dla praktycznie każdej branży.

Komunikacja przemysłowa. Łatwe programowanie robotów dzięki modułom komunikacyjnym ready-2-connect – przewodowym lub bezprzewodowym.

Technika zaciskania i hamowania.

Innowacyjne komponenty do zastosowań liniowych i obrotowych wszelkiego rodzaju.

Technologia tłumienia. Przemysłowe tłumiki strukturalne i hydrauliczne są odzwierciedleniem innowacyjności KNOW-HOW FACTORY.

SOFT CLOSE. Jeden z wiodących partnerów rozwojowych przemysłu meblarskiego oraz niezawodny partner systemowy w dziedzinie mechanizmów wciągających.

Technika maszynowa. Innowacyjne systemy narzędzi i mocowania do obróbki metalu, drewna oraz materiałów kompozytowych.

TECHNOLOGIA PRODUKCJI

Metal, tworzywo sztuczne czy elastomer? Technicznie i ekonomicznie zoptymalizowane wytwarzanie komponentów seryjnych dla wszystkich branż. Od inteligentnego projektu systemu poprzez wybór materiałów po technologię produkcji i ekonomiczny produkt.



Technologia MIM. Jako rozwiązanie do produkcji elementów metalowych o złożonych kształtach metodą formowania wtryskowego.

Formowanie wtryskowe tworzyw sztucznych. Odpowiedni proces do produkcji seryjnej szerokiej gamy komponentów z tworzyw sztucznych.

Elastomer. Idealnie nadaje się do produkcji zaawansowanych, niestandardowych obrabianych przedmiotów wykonanych z różnych elastomerów.

ROZWIĄZANIA SYSTEMOWE

Najszybsza integracja i uruchomienie, najwyższa dostępność produktów i zoptymalizowana produktywność – łączymy to, co najlepsze w świecie mechaniki z najnowszą technologią IOT.



Komponenty systemu. Dopasujemy wszystkie komponenty, np. moduły kompensacji osi, chwytaki czy szczęki obrotowe, pod względem techniki manipulacji, tłumienia, budowy maszyn, zaciskania i hamowania, do konkretnego zastosowania.

Narzędzia End-of-Arm i systemy chwytakowe. Centralny element automatyzacji opartej na robotach. Nasze systemy EOAT są wykorzystywane do różnych zadań we wszystkich branżach – przy spawaniu, chwytaniu, testowaniu, montażu itd.

Robotyka mobilna i systemy transportowe. Dzięki naszym robotom AMR, elastycznym systemom transportowym i mobilnym komórkom robota dla małych i średnich partii produkcyjnych można zapewnić maksymalną elastyczność oraz efektywność i bezpieczeństwo produkcji.

Moduły i stanowiska. Konstruujemy niezależne komórki robota dla różnych branż oraz gotowe do instalacji moduły, które można idealnie zintegrować z linią produkcyjną. Precyzyjne, indywidualne rozwiązania dla zoptymalizowanej produktywności i najwyższych standardów jakości.

Maszyny i urządzenia. Nasze rozwiązania obejmują systemy „pod klucz”, komórki oddzielające i montażowe dla przemysłu meblarskiego, a także elastyczne systemy do produkcji jednostkowej oraz rozwiązania do obróbki na bazie robotów, w tym programowanie za pomocą modułów komunikacyjnych ready-2-connect – przewodowych lub bezprzewodowych.

Projektowanie. Celem jest szybsze uruchomienie indywidualnego systemu, aby był łatwiejszy w obsłudze, wydajniejszy i jeszcze bardziej niezawodny w użytku.

Bezpieczeństwo i jakość. Te dwa aspekty mają kluczowe znaczenie dla filozofii naszego przedsiębiorstwa. Systematyczne testowanie przez TÜV Süd, certyfikacje dokonywane przez Underwriters Laboratories (UL) oraz konsekwentne przestrzeganie zaleceń DGUV pozwala zapewnić, że nasze produkty nie tylko spełniają najwyższe standardy, ale także oferują długoterminową niezawodność oraz bezpieczeństwo – na rzecz przekonujących i trwałych rozwiązań.



TECHNIKA ROBOTÓW

PRZEGLĄD SERII

1	RĘCZNY ZMIENIACZ NARZĘDZI	8 - 23
	Seria HWR2000	10
	Seria HWR	18
2	ZMIENIACZE NARZĘDZI PNEUMATYCZNE	24 - 47
	Seria WPR5000	26
	Seria WWR1000	42
3	ZMIENIACZE NARZĘDZI AUTOMATYCZNY	48 - 59
	Seria FWR	50
4	MAGNETYCZNY ZMIENIACZ NARZĘDZI	60 - 67
	Seria WMR2000	62
5	ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI	68 - 79
	Elementy energetyczne i akcesoria do zmieniaczy narzędzi	70
6	ROZDZIELACZE OBROTOWE	80 - 101
	Seria DVR	82
	Seria DVR1000	100
7	UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI	102 - 161
	Seria FGR	104
	Seria XYR1000	110
	Seria ZR1000	128
	Seria ARP	146
8	OCHRONA PRZED ZDERZENIEM	162 - 185
	Seria CSR	164
	Seria CRR	178
9	MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM	186 - 319
	MATCH - Moduł robota	188
	MATCH - Chwytyki	268
	MATCH - Kołnierz kątowy	316
10	KOŁNIERZ KĄTOWY	320 - 323
	Seria WFR	322



RĘCZNY ZMIENIACZ NARZĘDZI

PRZEGLĄD SERII



1

Przeгляд serii / Ręczny zmieniacz narzędzi

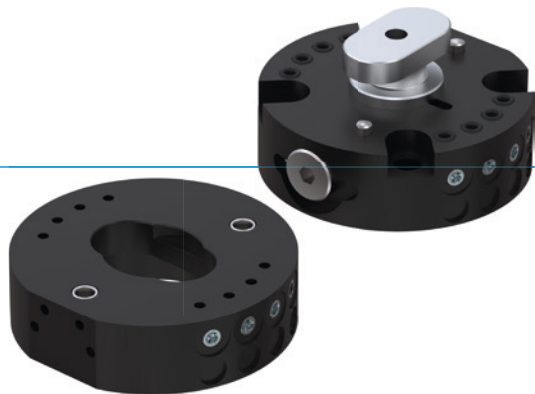
1	RĘCZNY ZMIENIACZ NARZĘDZI	8 - 23
	Seria HWR2000	10
	Seria HWR	18

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

SERIA HWR2000

1

► ZALETY PRODUKTU



► Zmiana w takcie sekundowym

Redukcja kosztów uzbrajania i minimalizacja czasu przestojów za pomocą trwającej zaledwie kilka sekund wymiany narzędzia.

► Zintegrowane transformatory powietrzne

Elementy wykonawcze można wysterowywać za pomocą zintegrowanego układu przenoszenia powietrznego. Możliwe jest także przenoszenie elektryczne.

► Wraz z układem ochrony przed zagubieniem

Niepożądane spadnięcie elementu obrabianego jest wykluczone — oznacza to maksymalne bezpieczeństwo ludzi i maszyny.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



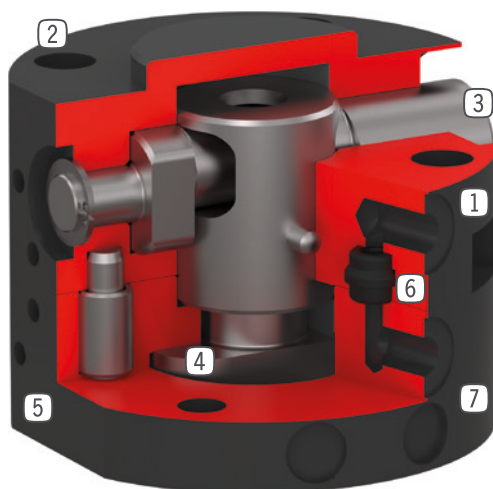
► Nasze produkty lubią wyzwania!

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Część stała**
- Do montażu po stronie robota
- ② **Kołnierz robota**
- Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ③ **Trzpień mimośrodowy do ryglowania**
- Ze funkcją zatrzaśnięcia wspomaganą sprężynowo
- ④ **Trzpień ryglujący**
- Dopasowany do tulei ryglującej
- ⑤ **Mocowanie elementu zasilającego**
- ⑥ **Zintegrowany przepust powietrza**
- Przepust powietrza i próżni
- Możliweysterowanie bezprzewodowe
- ⑦ **Element luźny**
- Do montażu od strony narzędzia

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	Przeniesienie energii elektryczne
HWR2031	TK 31,5	4	opcjonalnie
HWR2040	TK 40	4	opcjonalnie
HWR2050	TK 50	8	opcjonalnie

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

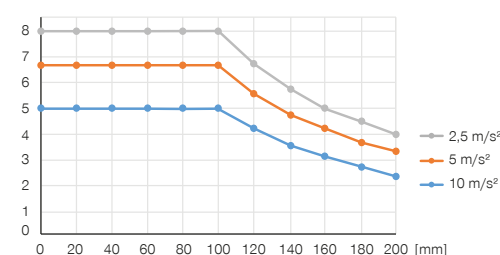
ROZMIAR HWR2031

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



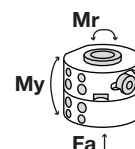
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzia w stanie zaryglowanym.



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

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste

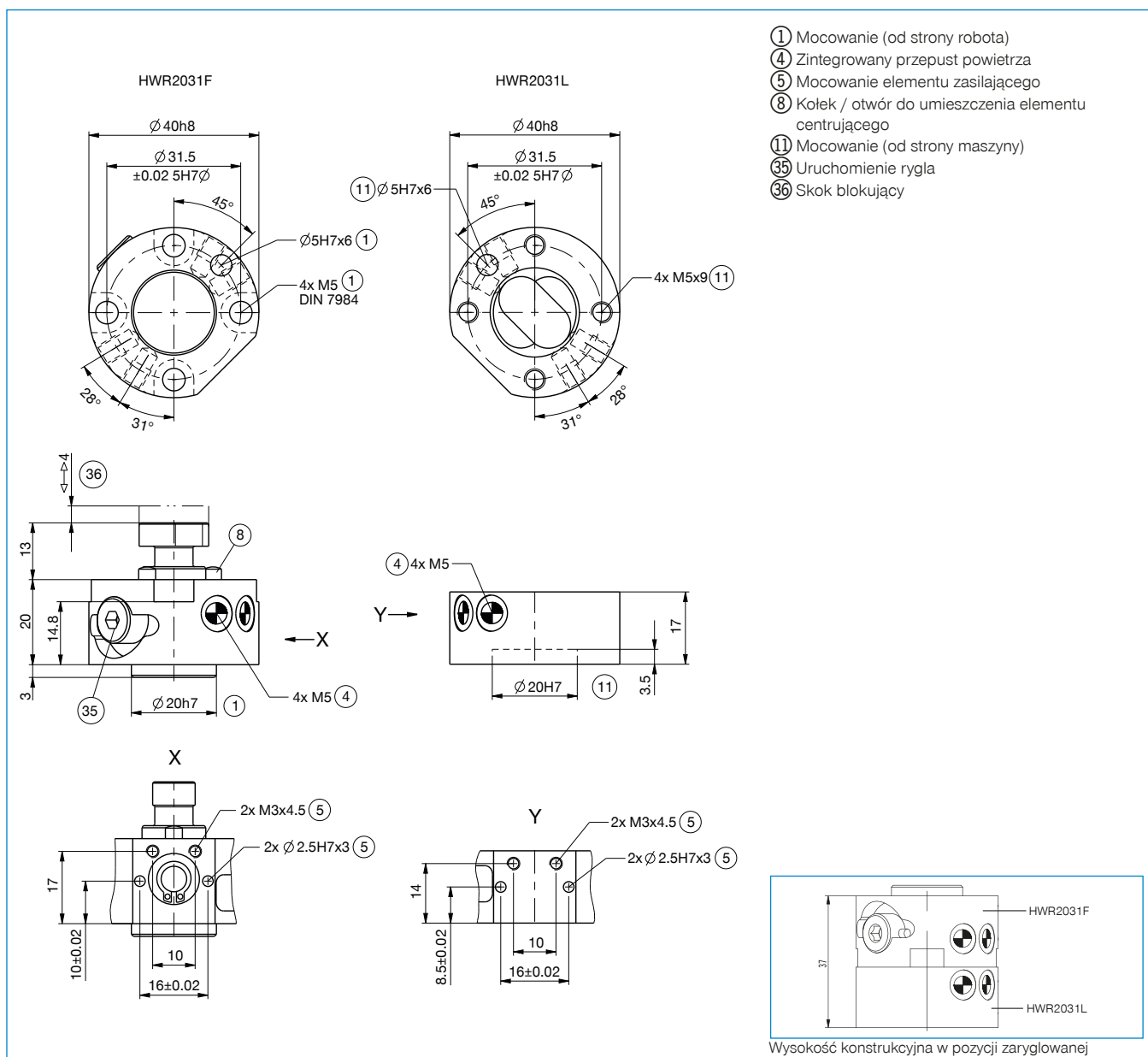


PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70

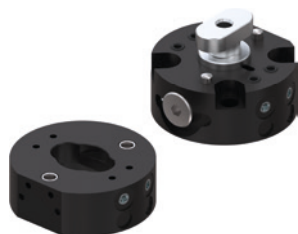
Nr katalogowy	Dane techniczne	
	HWR2031F	HWR2031L
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 31,5	TK 31,5
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przepływ na element przenoszący [l/min]	150	150
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	4	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	0.13	0.1
Masa [kg]	0.09	0.04



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

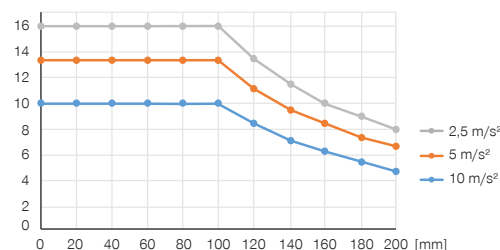
ROZMIAR HWR2040

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



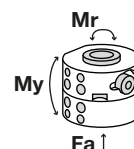
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzia w stanie zaryglowanym.



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

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste

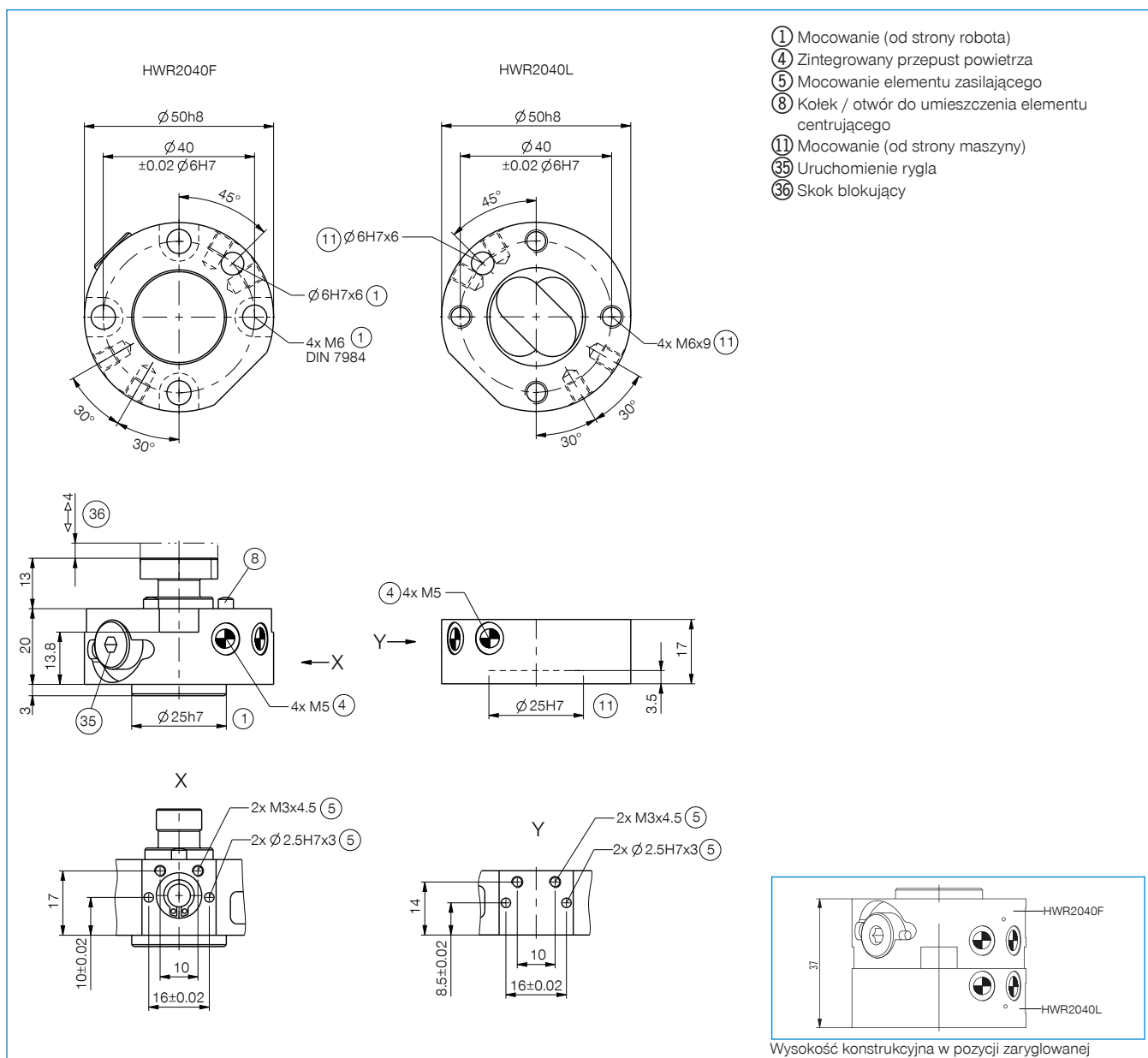


PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70

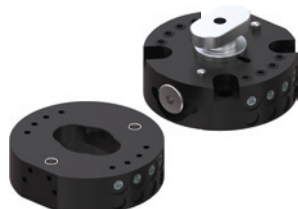
Nr katalogowy	Dane techniczne	
	HWR2040F	HWR2040L
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przepływ na element przenoszący [l/min]	150	150
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	4	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	0.33	0.26
Masa [kg]	0.15	0.071



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

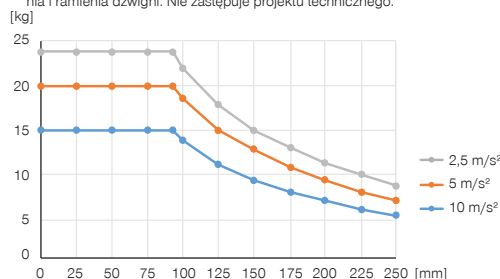
ROZMIAR HWR2050

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



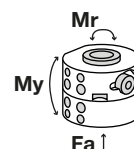
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniaacz narzędzia w stanie zaryglowanym.



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

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste

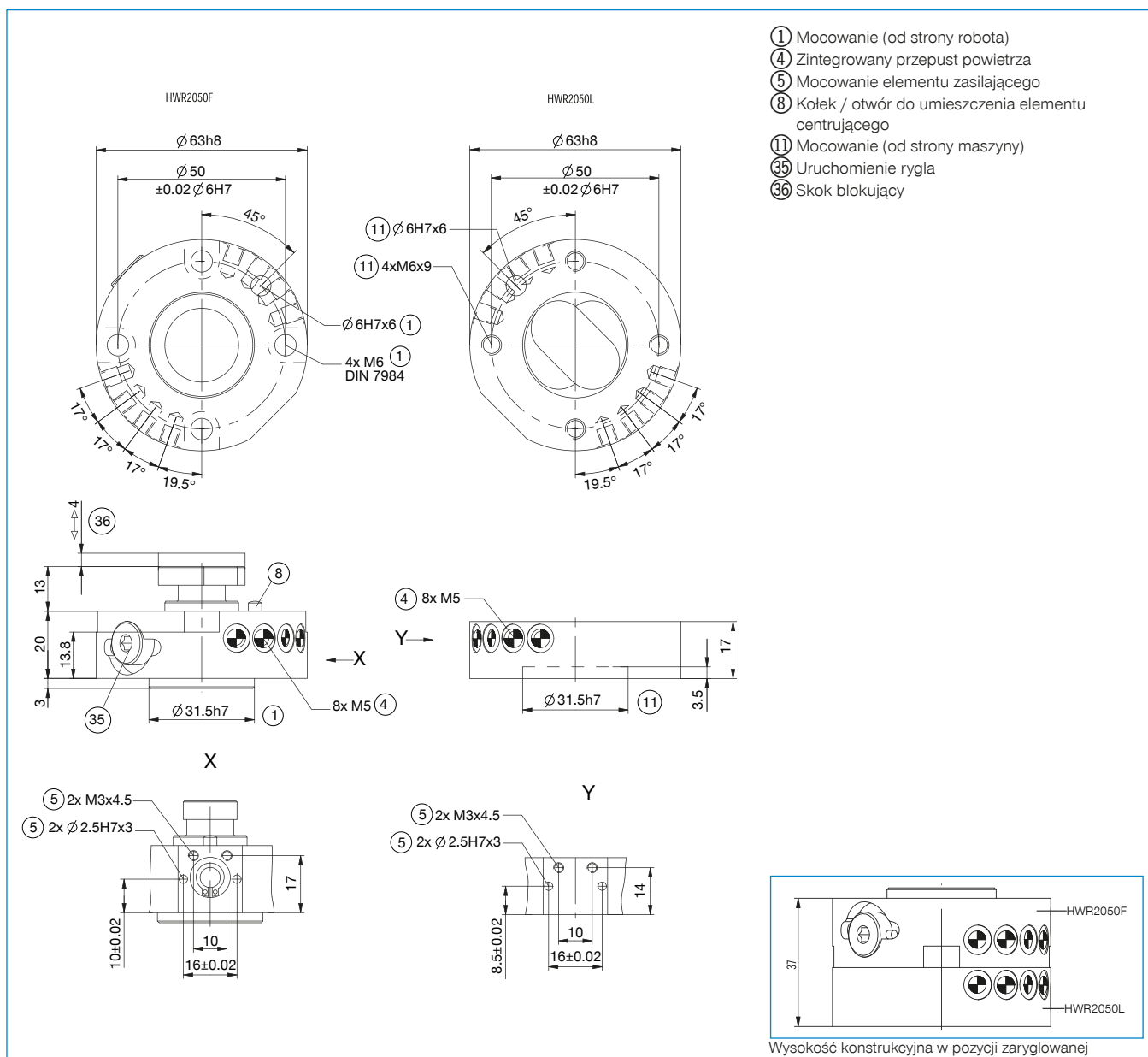


PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniaacz narzędzi można znaleźć na stronie 70

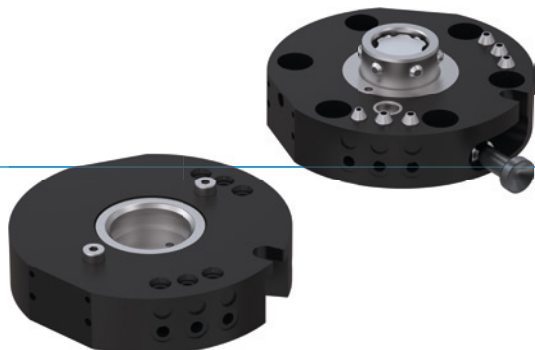
Nr katalogowy	Dane techniczne	
	HWR2050F	HWR2050L
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	8	8
Przepływ na element przenoszący	150	150
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	4	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	0.86	0.67
Masa [kg]	0.23	0.11



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

SERIA HWR

► ZALETY PRODUKTU



► **Zmiana w takcie sekundowym**

Redukcja kosztów uzbrajania i minimalizacja czasu przestojów za pomocą trwającej zaledwie kilka sekund wymiany narzędzia.

► **Zintegrowane transformatory powietrzne**

Elementy wykonawcze możnaysterowywać za pomocą zintegrowanego układu przenoszenia powietrznego. Możliwe jest także przenoszenie elektryczne.

► **Nie wymagający narzędzi proces wymiany**

Zintegrowana całkowicie w obudowie dźwignia ryglująca umożliwia wymianę narzędzia bez środków pomocniczych.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



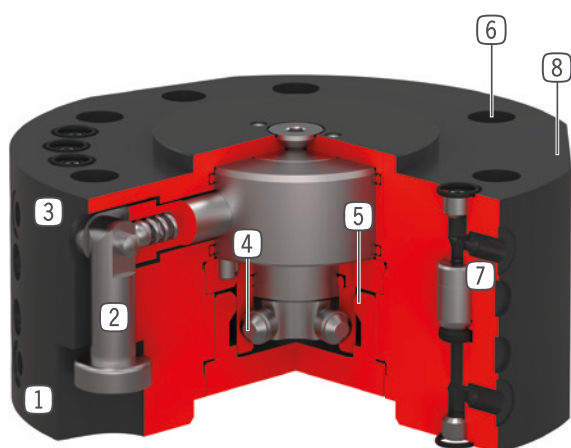
► **Nasze produkty lubią wyzwania!**

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Element luźny**
- Do montażu od strony narzędzia
- ② **Dźwignia blokująca**
- Ze funkcją zatrzaśnięcia wspomaganą sprężynowo
- ③ **Część stała**
- Do montażu po stronie robota
- ④ **Trzpień ryglujący**
- Dopasowany do tulei ryglującej
- ⑤ **Skok blokujący**
- Regulowany za pomocą tulei blokującej
- ⑥ **Kołnierz robota**
- Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ⑦ **Zintegrowany przepust powietrza**
- Przepust powietrza i próżni
- Możliweysterowanie bezprzewodowe
- ⑧ **Mocowanie elementu zasilającego**

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	Przeniesienie energii elektryczne
HWR63	TK 63	6	opcjonalnie
HWR80	TK 80	6	opcjonalnie

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

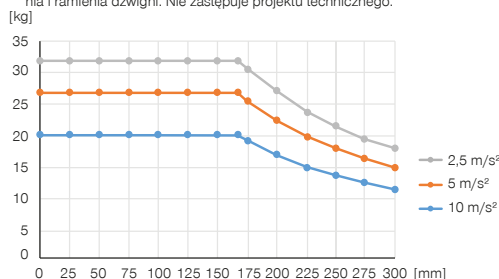
ROZMIAR HWR63

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



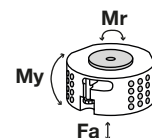
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzia w stanie zaryglowanym.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
O-ring
COR0050100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne

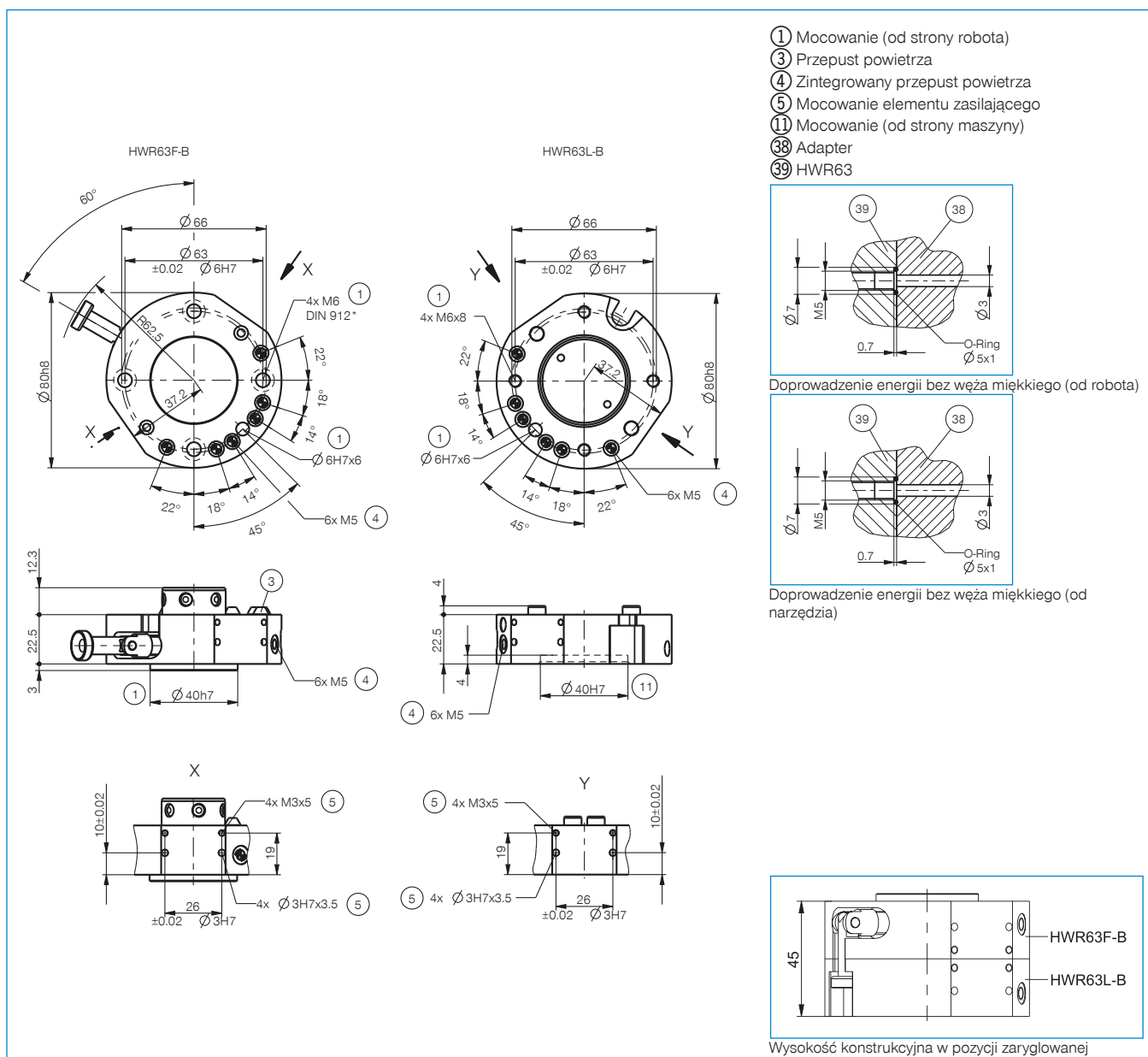


PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	HWR63F-B	HWR63L-B
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	6	6
Przepływ na element przenoszący	170	170
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	1	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	3.8	2.6
Masa [kg]	0.49	0.31



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

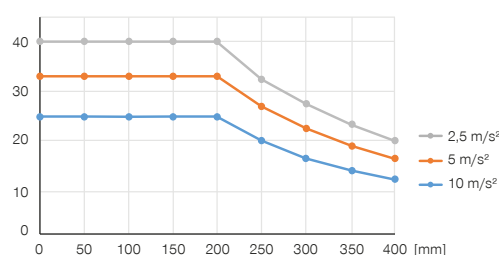
ROZMIAR HWR80

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



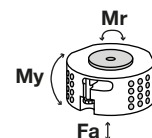
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzia w stanie zaryglowanym.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawałek]
O-ring
COR0060100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne

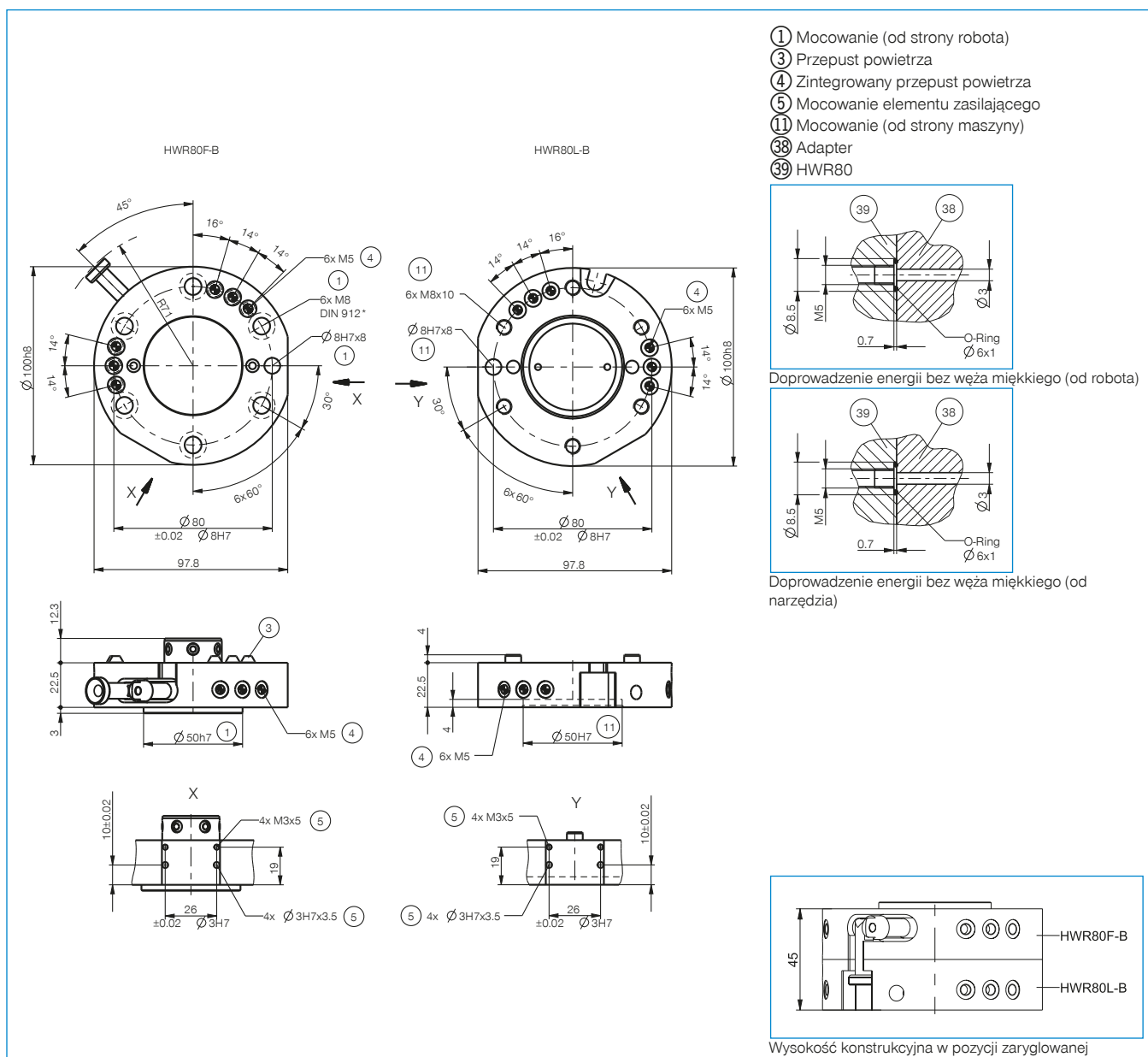


PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	HWR80F-B	HWR80L-B
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	6	6
Przepływ na element przenoszący	170	170
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	1	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	3.36	2.8
Masa [kg]	0.67	0.48





ZMIENIACZE NARZĘDZI PNEUMATYCZNE

PRZEGLĄD SERII



2

Przegląd serii / Zmieniające narzędzi pneumatyczne

2

ZMIENIACZE NARZĘDZI PNEUMATYCZNE

24 - 47



Seria WPR5000

26



Seria WWR1000

42

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

SERIA WPR5000

► ZALETY PRODUKTU



► Bezpieczny zmieniacz narzędzi

Sprężynowy tłok, samoczynna blokada oraz opcjonalne czujniki i inne akcesoria zapewniają maksymalne bezpieczeństwo. Zmieniacz narzędzi Zimmer Group spełnia zatem wysokie wymagania Performance Level d, kategoria sterowania 3.

► Kinematyka blokady

Innowacyjna kinematyka blokady z trzpieniami blokującymi zapewnia dużą sztywność, wyznaczając nowe standardy zmieniaczy narzędzi. Niezwykle niska konstrukcja minimalizuje również obciążenie robota momentem obrotowym, co umożliwia stosowanie mniejszych i tańszych robotów.

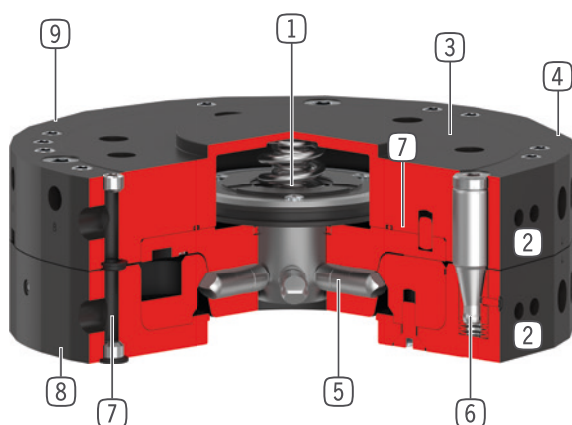
► Nieograniczona różnorodność

Dostępne są elementy energetyczne serii WER1500 i WER3000 przeznaczone do przesyłania wszelkiego rodzaju mediów: sprężonego powietrza, oleju hydraulicznego, sygnałów elektrycznych i obciążenia, a także komunikacji i wielu innych.

► CECHY SERII

Rozmiar	Warianty	
WPR5XXX	F-00-A	L-00-A
 Mechaniczne samoistne hamowanie	•	•
 5 mln cykli bez konserwacji (maks.)	•	•
 Czujnik pola magnetycznego	•	•
 Zabezpieczone przeciwkorozyjnie	•	•
 IP 54	•	•

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Napęd**
 - Tłok sprężynowy
 - Maksymalne bezpieczeństwo dzięki samoczynnej blokadzie
 - Trzyma bezpiecznie część ruchomą i narzędzie również przy braku ciśnienia lub po wyłączeniu awaryjnym
- ② **Mocowanie elementu zasilającego**
 - Boczne połączenie opcjonalnych elementów energetycznych do przesyłania oleju hydraulicznego, sygnałów elektrycznych i obciążenia, komunikacji, sprężonego powietrza i próżni itd.
- ③ **Kołnierz robota**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ④ **Kontrola pozycji tłoka**
 - Opcjonalnie dostępne zintegrowane czujniki
 - Integracja bezpośrednia w zmieniaaczu narzędzi, oszczędność miejsca i redukcja przeszkadzających konturów
- ⑤ **Trzpień ryglujący**
 - Wszystkie elementy blokujące wykonane ze stali hartowanej
- ⑥ **Sworznie centrujące**
 - Naprężone wstępnie sworznie centrujące zapewniają maksymalną sztywność skrętną
- ⑦ **Zintegrowany przepust powietrza**
 - Przepust powietrza i próżni
 - Możliweysterowanie bezprzewodowe
- ⑧ **Element luźny**
 - Do montażu klienta
- ⑨ **Część stała**
 - Do montażu po stronie robota

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	Przeniesienie energii elektryczne
WPR5040	TK 40	4	opcjonalnie
WPR5050	TK 50	4	opcjonalnie
WPR5063	TK 63	6	opcjonalnie
WPR5080	TK 80	6	opcjonalnie
WPR5100	TK 100	8	opcjonalnie
WPR5125	TK 125	10	opcjonalnie
WPR5160	TK 160	10	opcjonalnie

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

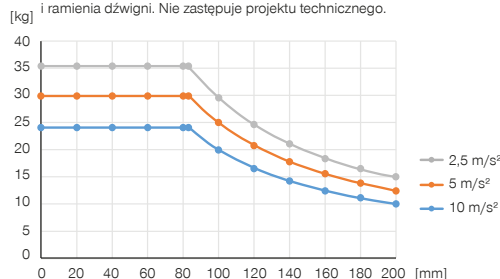
ROZMIAR WPR5040

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



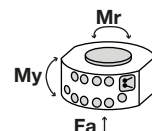
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmienniczkę narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
O-ring
COR0040150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



ZUB190815
Kontrola pozycji tłoka



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmienniczkę narzędzi można znaleźć na stronie 70



AWPR5040-00-A
Stanowisko odkładania



AWPR5040-10-A
Stanowisko odkładania

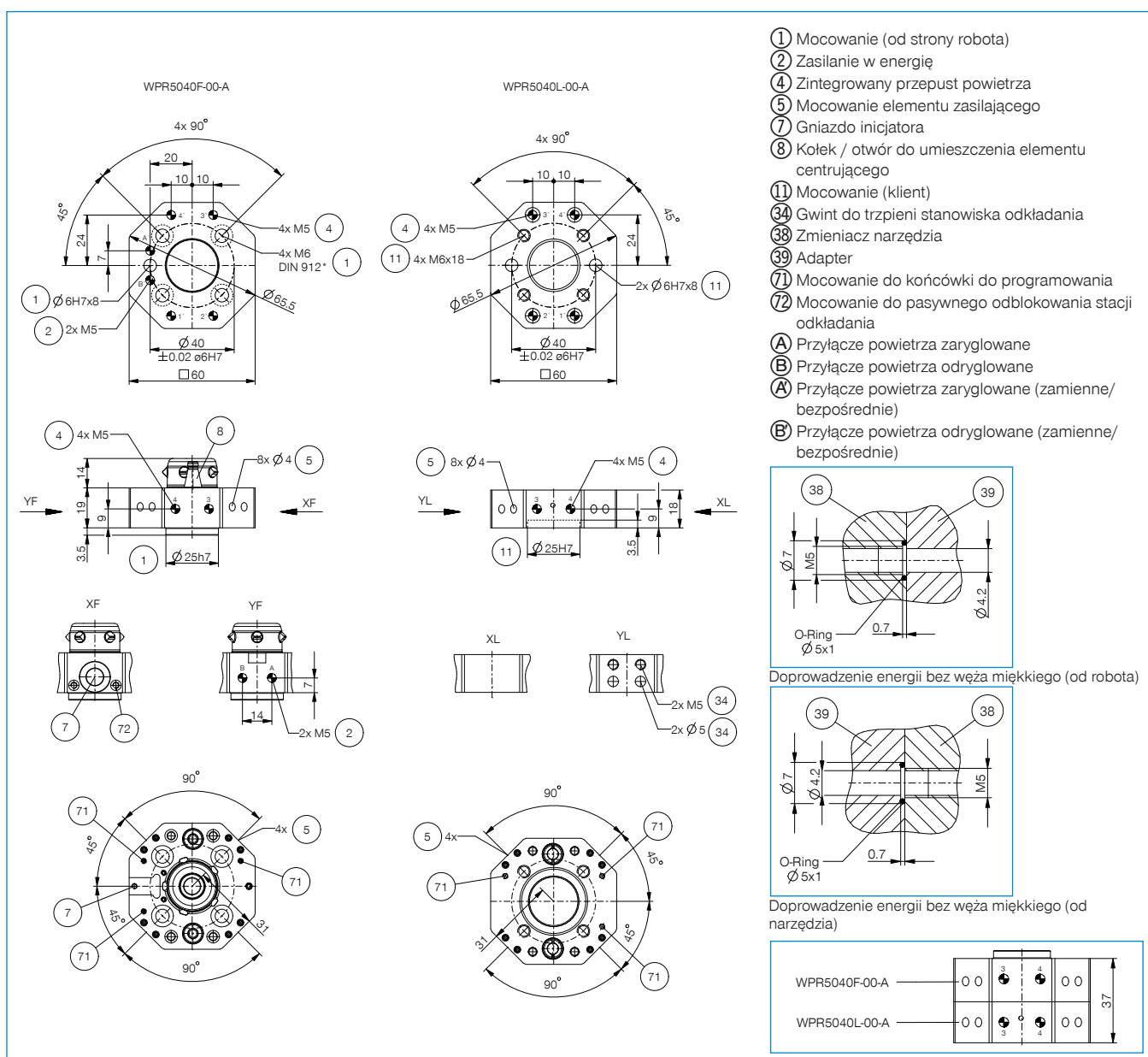


ZUB189694
Końcówka do programowania



ZUB192291
Zapadka zwalniająca

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WPR5040F-00-A	WPR5040L-00-A
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Rodzaj napędu	pneumatyczne	pneumatyczne
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Przepływ na element przenoszący [l/min]	275	275
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	1.5	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Siła spajająca [N]	10	
Siła rozdzielająca [N]	10	
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.5	1.5
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	6	
Moment bezwładności masy [kgcm²]	0.84	0.72
Masa [kg]	0.21	0.13



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

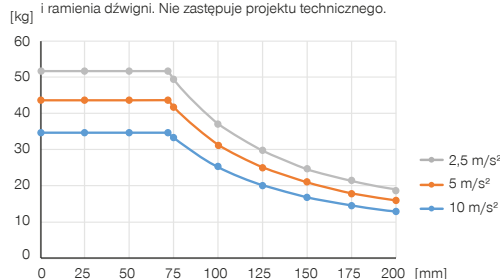
ROZMIAR WPR5050

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



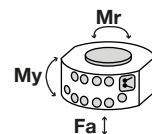
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
O-ring
COR0040150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X4
Złącze śrubowe proste



GVM5
Złącze śrubowe proste



WV1-8X4
Złącze skręcane kątowo-wychylne



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



AWPR5050-00-A
Stanowisko odkładania



AWPR5050-10-A
Stanowisko odkładania



ZUB189694
Końcówka do programowania



ZUB192291
Zapadka zwalniająca



TECHNIKA SENSOROWA

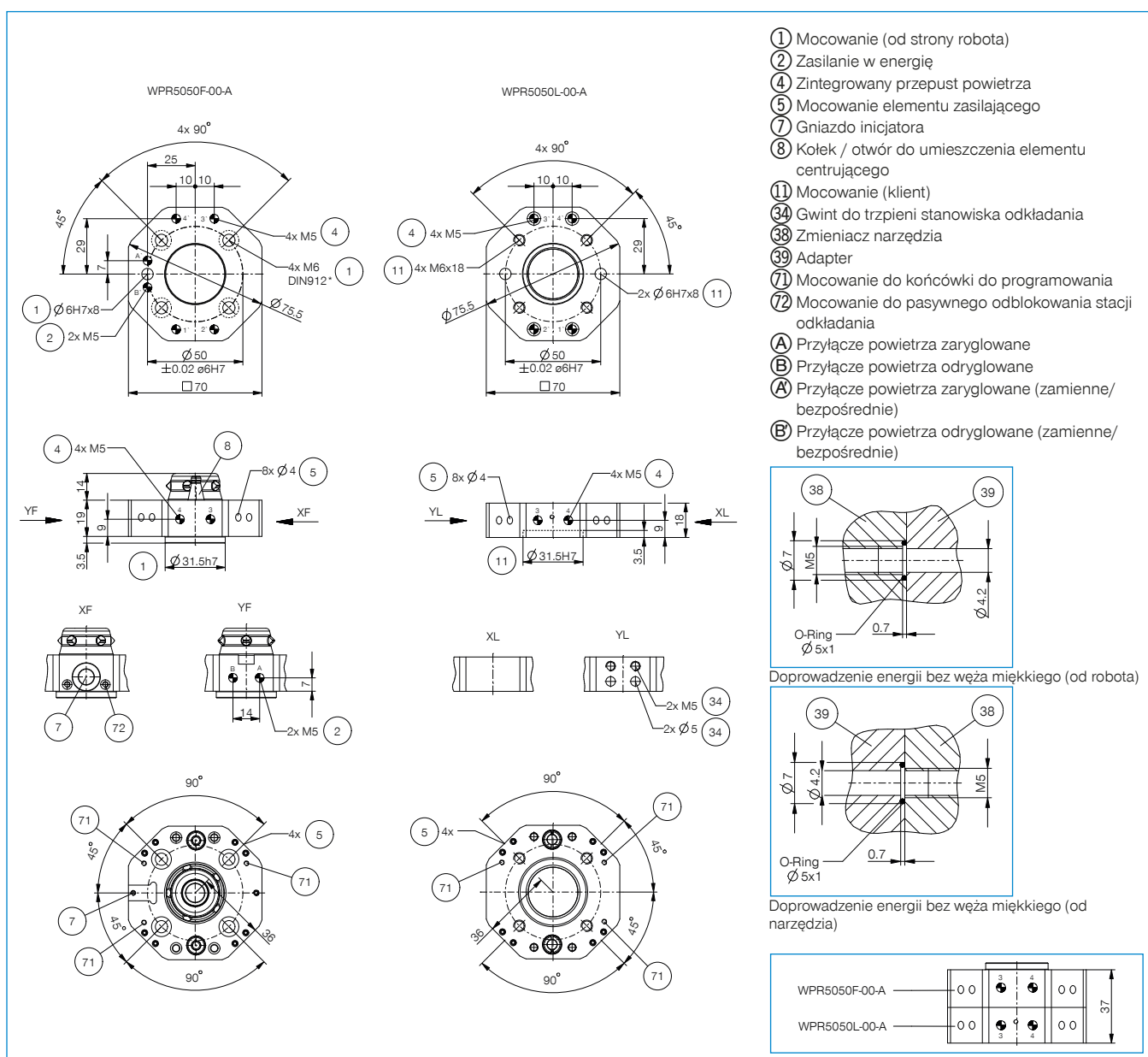


ZUB190816
Kontrola pozycji tłoka



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WPR5050F-00-A	WPR5050L-00-A
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Rodzaj napędu	pneumatyczne	pneumatyczne
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Przepływ na element przenoszący [l/min]	275	275
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	1.5	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Siła spajająca [N]	10	
Siła rozdzielająca [N]	10	
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.5	1.5
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	10	
Moment bezwładności masy [kgcm²]	1.52	1.33
Masa [kg]	0.28	0.18



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

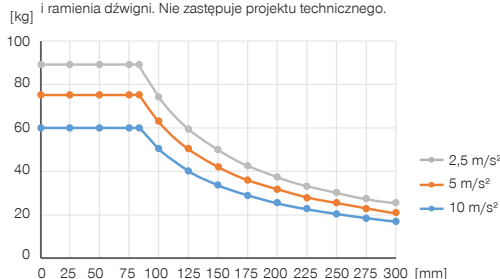
ROZMIAR WPR5063

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



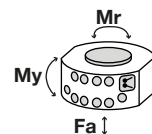
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
O-ring
COR0090150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X6
Złącze śrubowe proste



GVM5
Złącze śrubowe proste



WV1-8X6
Złącze skręcane kątowo-wychylne



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



AWPR5063-00-A
Stanowisko odkładania



AWPR5063-10-A
Stanowisko odkładania



ZUB189694
Końcówka do programowania



ZUB192299
Zapadka zwalniająca



TECHNIKA SENSOROWA

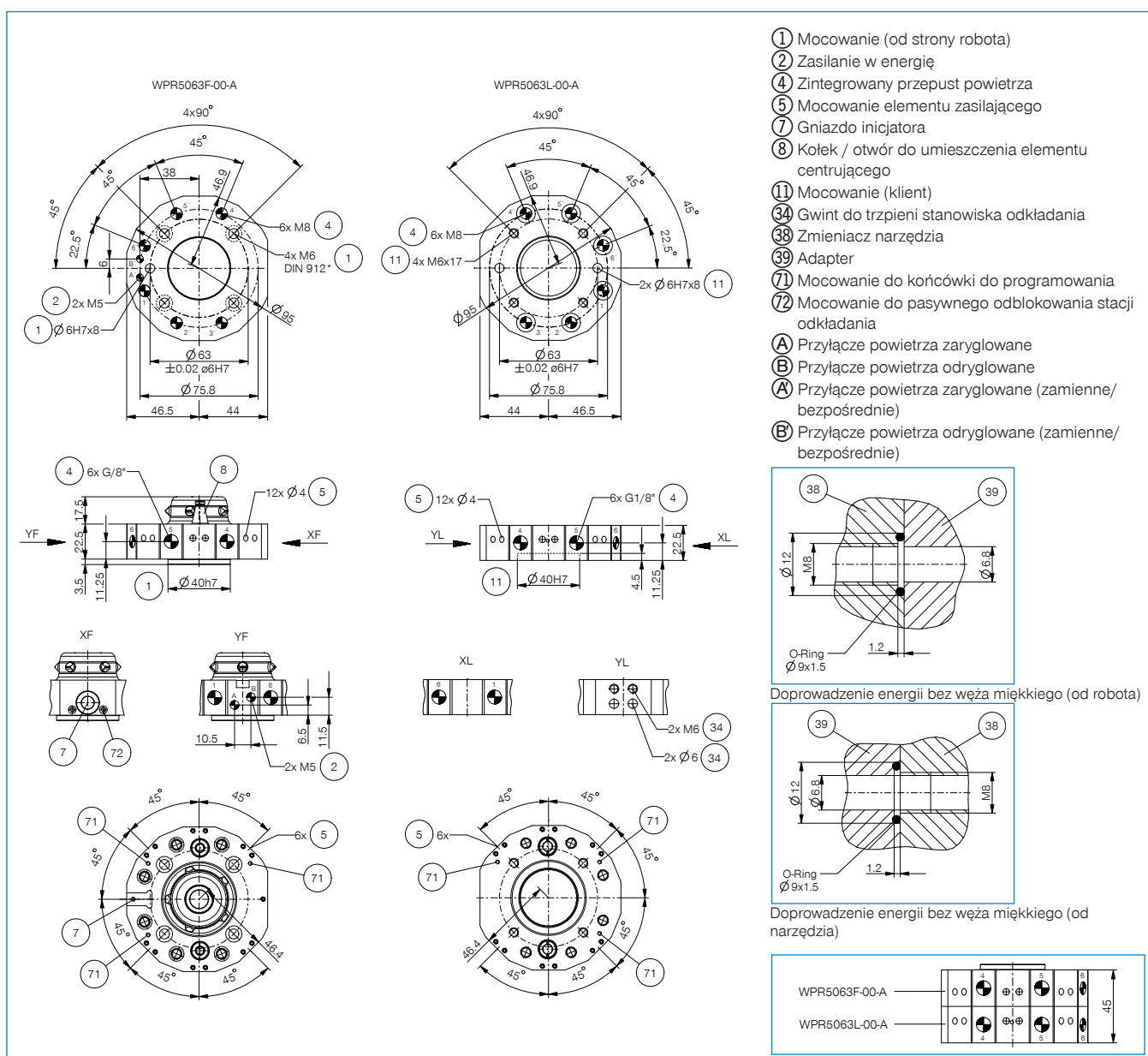


ZUB190817
Kontrola pozycji tłoka



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m — wtyk M8

	▶ Dane techniczne	
Nr katalogowy	WPR5063F-00-A	WPR5063L-00-A
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Rodzaj napędu	pneumatyczne	pneumatyczne
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	6	6
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Przepływ na element przenoszący [l/min]	700	700
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	2	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Siła spajająca [N]	10	
Siła rozdzielająca [N]	10	
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	2.0	2.0
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	23	
Moment bezwładności masy [kgcm²]	4.97	4.43
Masa [kg]	0.58	0.36



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

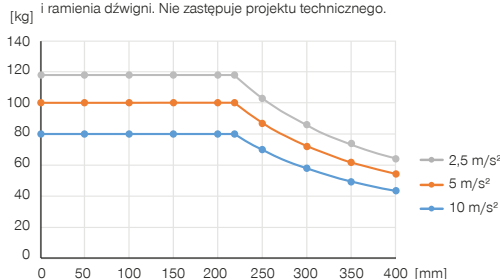
ROZMIAR WPR5080

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



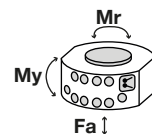
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
O-ring
COR0090150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X6
Złącze śrubowe proste



GVM5
Złącze śrubowe proste



WV1-8X6
Złącze skręcane kątowo-wychylne



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



AWPR5080-00-A
Stanowisko odkładania



AWPR5080-10-A
Stanowisko odkładania



ZUB189694
Końcówka do programowania



ZUB192299
Zapadka zwalniająca



TECHNIKA SENSOROWA

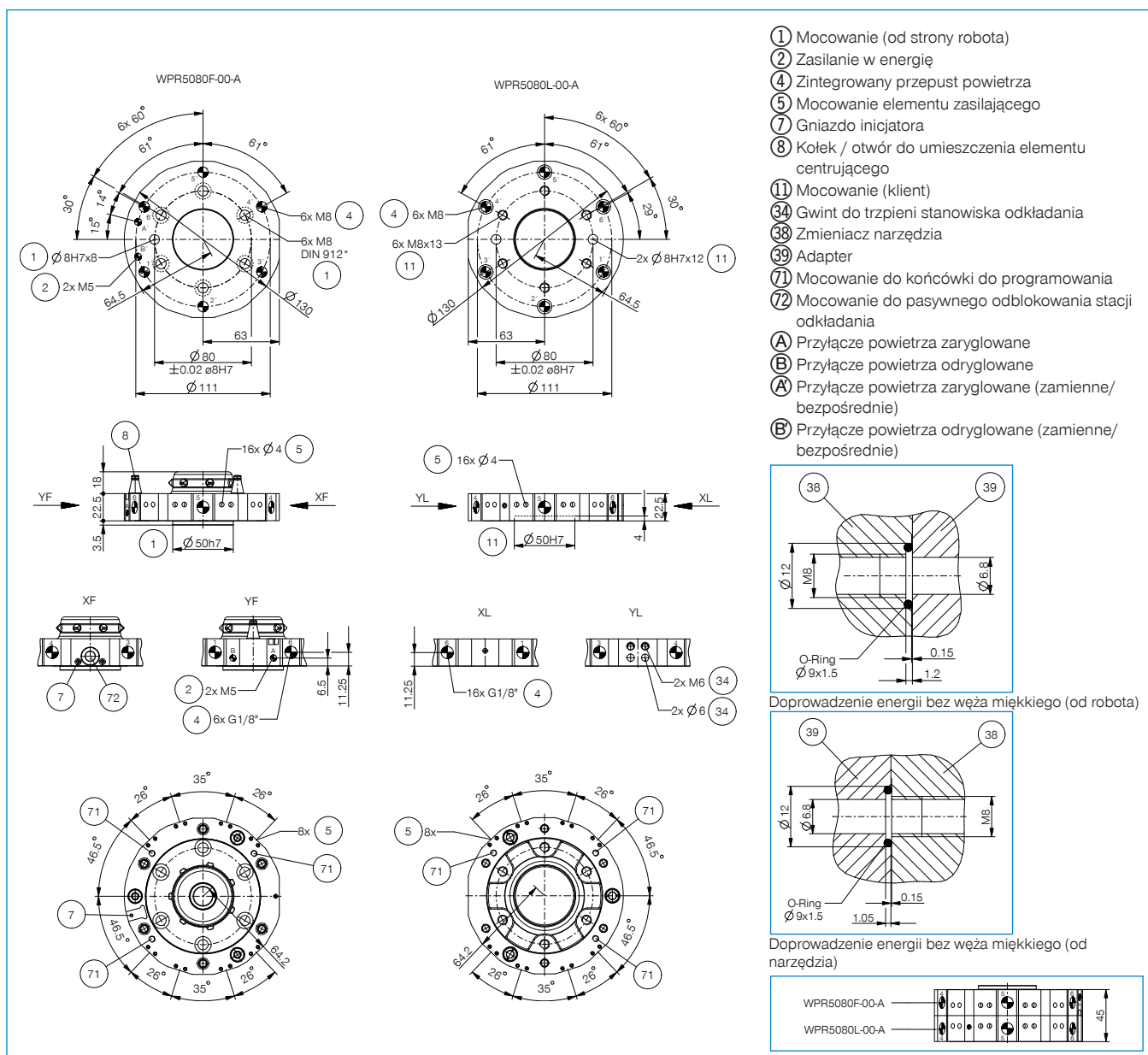


ZUB190818
Kontrola pozycji tłoka



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WPR5080F-00-A	WPR5080L-00-A
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Rodzaj napędu	pneumatyczne	pneumatyczne
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	6	6
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Przepływ na element przenoszący [l/min]	700	700
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	2	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Siła spajająca [N]	10	
Siła rozdzielająca [N]	10	
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	2.0	2.0
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	37	
Moment bezwładności masy [kgcm²]	20.2	18.3
Masa [kg]	1.2	0.93



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

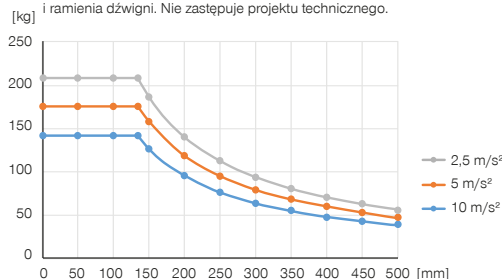
ROZMIAR WPR5100

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



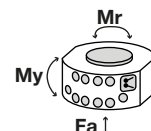
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmiennic narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



8 [kawalek]
O-ring
COR0090150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-4X8
Złącze śrubowe proste



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-4X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



ZUB190819
Kontrola pozycji tłoka



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m — wtyk M8



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmiennic narzędzi można znaleźć na stronie 70



AWPR5100-00-A
Stanowisko odkładania



AWPR5100-10-A
Stanowisko odkładania

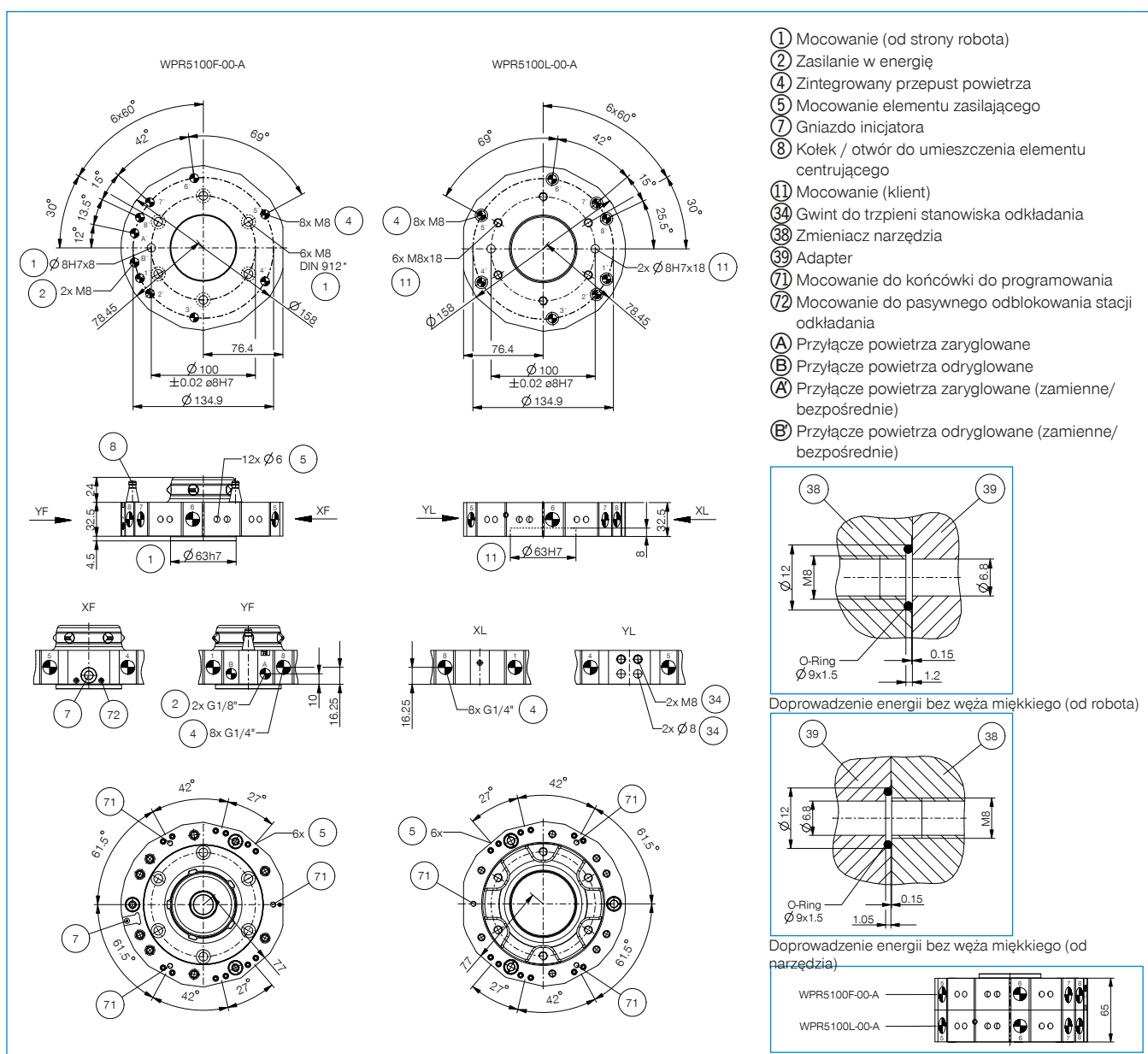


ZUB190938
Końcówka do programowania



ZUB192304
Zapadka zwalniająca

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WPR5100F-00-A	WPR5100L-00-A
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Rodzaj napędu	pneumatyczne	pneumatyczne
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	8	8
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Przepływ na element przenoszący [l/min]	900	900
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	2.5	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Siła spajająca [N]	10	
Siła rozdzielająca [N]	10	
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	2.0	2.0
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	85	
Moment bezwładności masy [kgcm²]	61.1	53.8
Masa [kg]	2.6	1.9



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

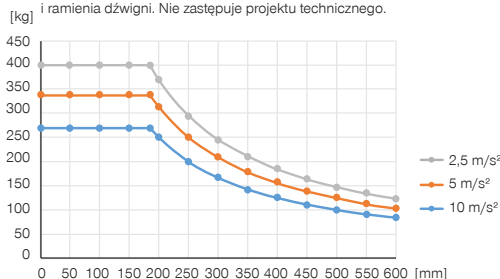
ROZMIAR WPR5125

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



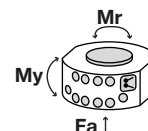
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



10 [kawalek]
O-ring
COR0090150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-4X8
Złącze śrubowe proste



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-4X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



AWPR5125-00-A
Stanowisko odkładania



AWPR5125-10-A
Stanowisko odkładania



ZUB190938
Końcówka do programowania



ZUB192304
Zapadka zwalniająca



TECHNIKA SENSOROWA

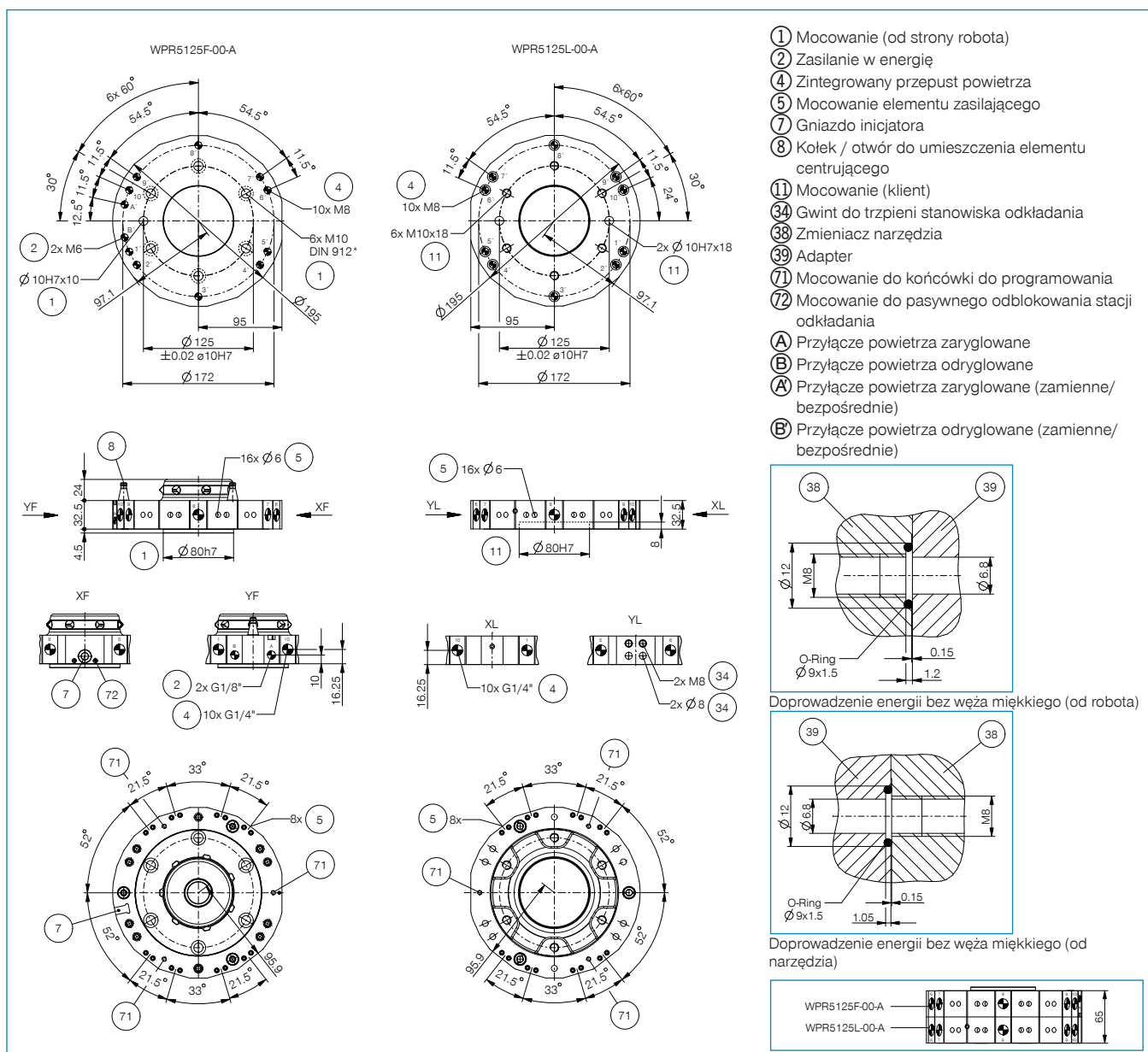


ZUB190820
Kontrola pozycji tłoka



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m — wtyk M8

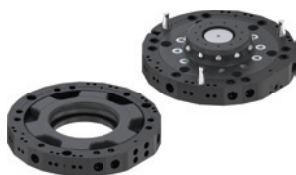
Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WPR5125F-00-A	WPR5125L-00-A
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Rodzaj napędu	pneumatyczne	pneumatyczne
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	10	10
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Przepływ na element przenoszący [l/min]	900	900
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	2.5	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.01	0.01
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.02	0.02
Siła spajająca [N]	10	
Siła rozdzielająca [N]	10	
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	2.5	2.5
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	130	
Moment bezwładności masy [kgcm²]	146	142
Masa [kg]	4	2.9



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

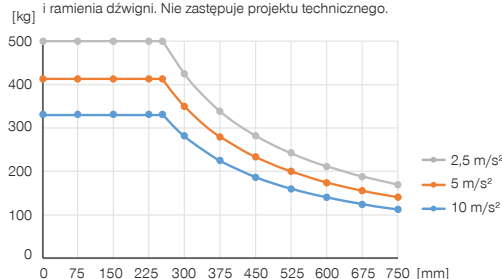
ROZMIAR WPR5160

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



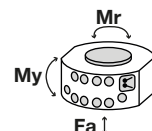
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmiennic narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



10 [kawalek]
O-ring
COR0130150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



GV3-8X13ID
Tulejka wkręcana



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



ZUB190821
Kontrola pozycji tłoka



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmiennic narzędzi można znaleźć na stronie 70



AWPR5160-00-A
Stanowisko odkładania



AWPR5160-10-A
Stanowisko odkładania



ZUB190938
Końcówka do programowania



ZUB192664
Zapadka zwalniająca

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

SERIA WWR1000

► ZALETY PRODUKTU



► Pewny chwyt przy spadku ciśnienia

Połączenie akumulatora sprężynowego i mechanicznego przenoszenia siły zapewnia bezpieczne trzymanie narzędzia - nawet w przypadku nagłej utraty ciśnienia w układzie.

► Wysokie obciążenia dla dużych wyzwań

Dzięki udźwigowi przekraczającemu 1000 kg, zmieniacz narzędzi idealnie nadaje się do stosowania w robotach o dużej wytrzymałości i umożliwia stabilne, zautomatyzowane procesy wymiany nawet w najbardziej wymagających warunkach.

► Nieograniczona różnorodność przenośników mediów

Niezależnie od tego, czy chodzi o pneumatykę, podciśnienie, hydraulikę, chłodziwo, sygnały elektryczne czy obciążenie - nasz modułowy system umożliwia integrację szerokiej gamy nośników mediów - elastycznie dostosowując się do najbardziej zróżnicowanych wymagań procesowych.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



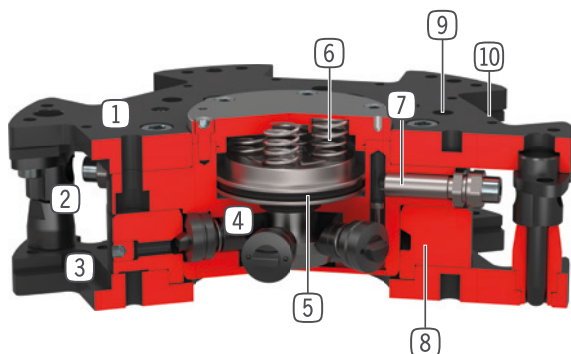
► Nasze produkty lubią wyzwania!

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Część stała**
- Do montażu po stronie robota
- ② **Trzpień centrujący**
- Zabezpieczenie przed skręceniem i pozycjonowanie elementu luźnego
- ③ **Element luźny**
- Do montażu od strony narzędzia
- ④ **Trzpień ryglujący**
- Dopasowany do tulei ryglującej
- ⑤ **Napęd**
- Siłownik pneumatyczny o podwójnym działaniu
- ⑥ **Zintegrowana sprężyna**
- Pochłaniacz energii przy spadku ciśnienia
- ⑦ **Kontrola pozycji tłoka**
- Za pomocą indukcyjnego czujnika zbliżeniowego
- ⑧ **Tuleja blokująca**
- ⑨ **Kołnierz robota**
- Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ① ⑩ **Mocowanie elementu zasilającego**

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Przeniesienie energii elektryczne	Przeniesienie energii pneumatyczne
WWR1160	TK 160	opcjonalnie	opcjonalnie
WWR1200	TK 200	opcjonalnie	opcjonalnie

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

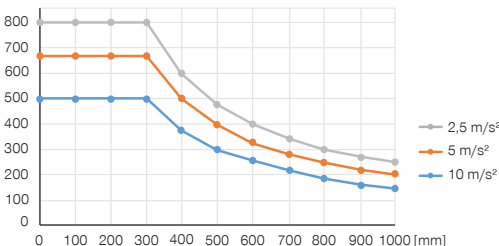
ROZMIAR WWR1160

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



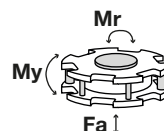
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać na zmiennic narzędzi w stanie zaryglowanym.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



2 [kawalek]
Uchwyt zaciskowy czujnika zbliżeniowego
ZUB0014

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2S-17
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy – wtyk M8



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmiennic narzędzi można znaleźć na stronie 70



KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m – gniazdo M8

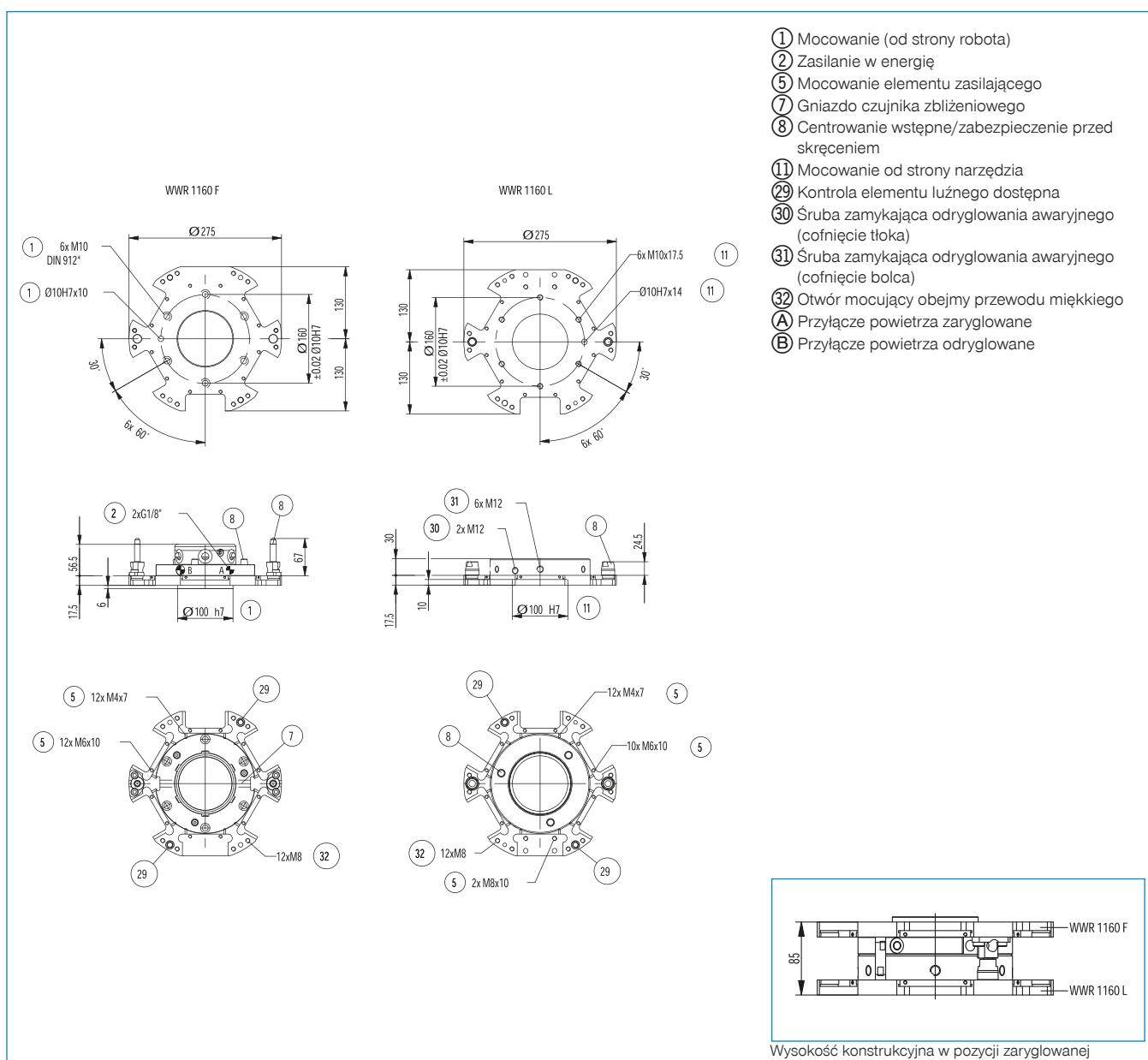


ZUB0022
Ostrze programujące



ALSR1-1200
Stanowisko odkładania

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WWR1160F	WWR1160L
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Przeniesienie energii elektrycznej	opcjonalnie	opcjonalnie
Przeniesienie energii pneumatycznej	opcjonalnie	opcjonalnie
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	1	
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02	0.02
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	3.0	3.0
Ciśnienie robocze [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	48	
Masa [kg]	8.7	5.3



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

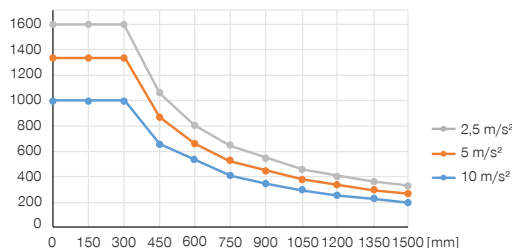
ROZMIAR WWR1200

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



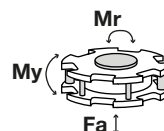
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego. [kg]



► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzia w stanie zaryglowanym.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



2 [kawalek]
Uchwyt zaciskowy czujnika zbliżeniowego
ZUB0014

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2S-17
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy – wtyk M8



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m – gniazdo M8

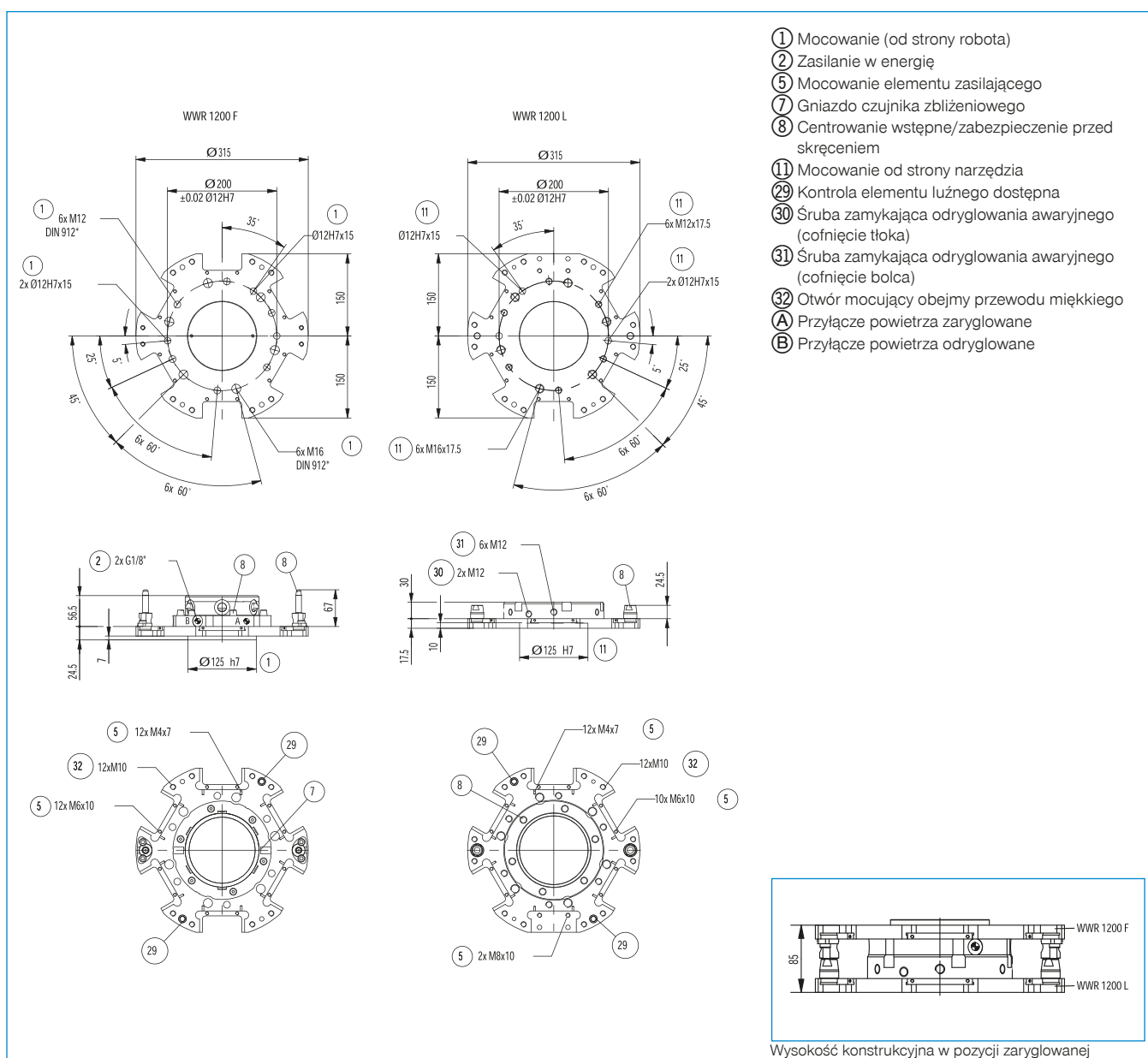


ZUB0022
Ostrze programujące



ALSR1-1200
Stanowisko odkładania

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WWR1200F	WWR1200L
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 200	TK 200
Przeniesienie energii elektrycznej	opcjonalnie	opcjonalnie
Przeniesienie energii pneumatycznej	opcjonalnie	opcjonalnie
Hamowanie samoistne przy ryglowaniu	mechaniczny	mechaniczny
Skok blokujący [mm]	1	
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02	0.02
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	3.0	3.0
Ciśnienie robocze [bar]	6 ... 8	6 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	83	
Masa [kg]	15	8.6





ZMIENIACZE NARZĘDZI AUTOMATYCZNY

PRZEGLĄD SERII



3

ZMIENIACZE NARZĘDZI AUTOMATYCZNY

48 - 59



Seria FWR

50

3

Przegląd serii / Zmienne narzędzia automatyczne

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

SERIA FWR

► ZALETY PRODUKTU



► Zautomatyzowany zmieniacz narzędzi bez zewnętrznego sterowania

W połączeniu ze stacją do odłożenia zmieniacz po wsunięciu jest aktywowany mechanicznie, dzięki czemu do procesu wymiany nie jest wymagane dodatkowe zasilanie energią.

► Ręczny zmieniacz narzędzi

Wielkości FWR40 i FWR50 można otworzyć tylko jedną ręką. Jeśli nie jest to pożądane, można zablokować ręczne aktywowanie.

► Opcjonalne przesyłanie mediów

Dostosuj zmieniacz narzędzi do swojego zastosowania. Dzięki elementom energetycznym serii WER 1500 można przysyłać różne media za pomocą standardowych połączeń!

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



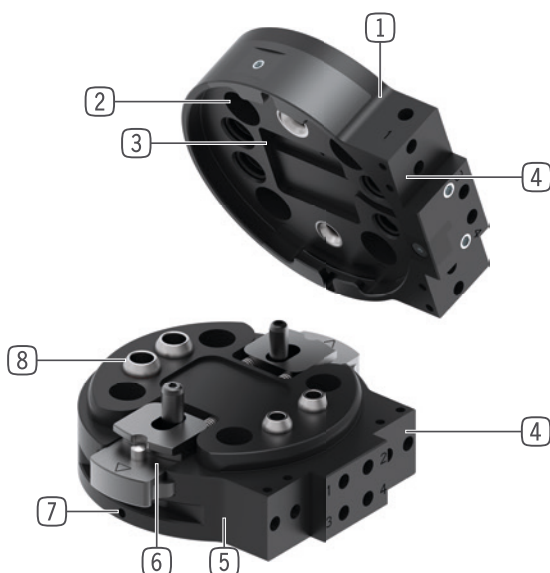
► Nasze produkty lubią wyzwania!

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- 1 **Część stała**
 - Do montażu po stronie robota
- 2 **Kołnierz montażowy**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- 3 **Kontrola obecności części luźnej**
 - Za pomocą indukcyjnego czujnika zbliżeniowego
- 4 **Mocowanie elementu zasilającego**
 - Bezpośrednie połączenie, bez płyt adaptera
- 5 **Element luźny**
 - Do montażu od strony narzędzia
- 6 **Blokada**
 - Ręczna aktywacja
 - Automatyczna aktywacja za pomocą stacji do odłożenia
- 7 **Blokada ręcznej aktywacji (wybierana)**
 - Zabezpieczenie przed niepożądanym poluzowaniem
- 8 **Zintegrowany przepust powietrza**
 - Przepust powietrza i próżni
 - Możliweysterowanie bezprzewodowe

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Masa manipulacyjna maks.* [kg]	Waga narzędzia maks.** [kg]	Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]
FWR40	TK 40	13	5	4
FWR50	TK 50	16	7	4
FWR63	TK 63	20	10	4
FWR80	TK 80	29	12	4

*Masa manipulacyjna to maksymalny ciężar, jaki może znajdować się na zmieniańce narzędzi.

Masa manipulacyjna = efektor końcowy + obrabiany przedmiot

**Waga narzędzia to maksymalny ciężar chwytaka, który może znajdować się w magazynie (bez przedmiotu obrabianego).

Waga narzędzia = chwytak + luźna część

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

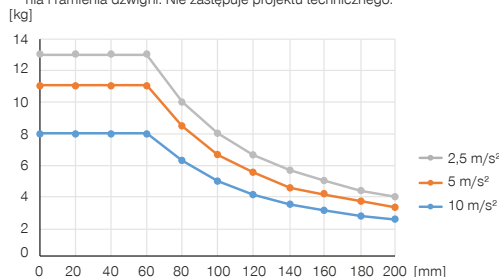
ROZMIAR FWR40

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



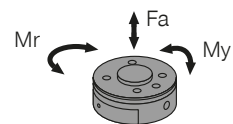
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
O-ring
COR0050100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



TECHNIKA SENSOROWA



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



AFWR1-40-A
Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA

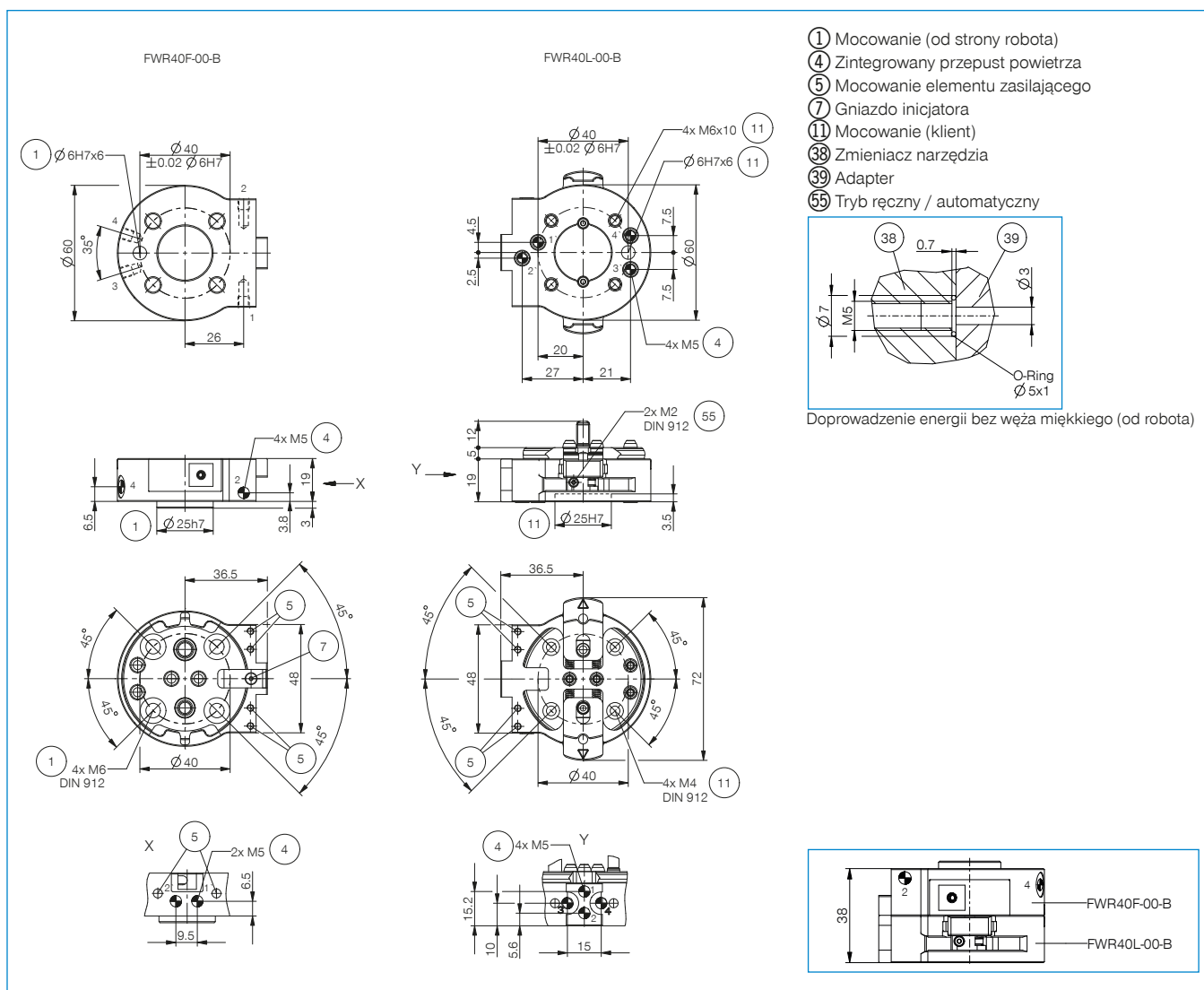


NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	FWR40F-00-B	FWR40L-00-B
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Masa manipulacyjna maks. [kg]	13	13
Waga narzędzia maks. [kg]	5	5
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przepływ na element przenoszący M5 [l/min]	170	170
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Skok blokujący [mm]	0.6	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.02	
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.03	
Siła spajająca [N]	0	0
Siła rozdzielająca [N]	0	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.8	1.8
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [°]	1.3	1.3
Siła dokręcania [N]*	50	
Moment dociągający [Nm]*	3	
Ciśnienie operacyjne dla przesyłu energii [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	0.95	1.19
Typ ochrony wg IEC 60529	IP44**	IP44**
Masa [kg]	0.14	0.21

*Przestrzegać siły dociskania elementów energii!

**tylko w stanie sprzężonym



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

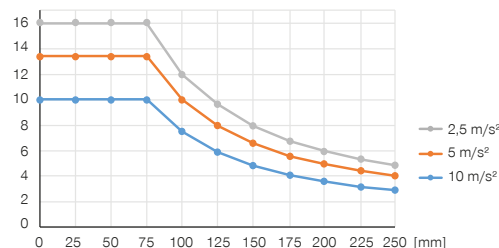
ROZMIAR FWR50

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



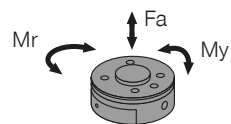
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



2 [kawalek]
O-ring
COR0060100



2 [kawalek]
O-ring
COR0100100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



AFWR1-50-A
Stanowisko odkładania



TECHNIKA SENSOROWA



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA

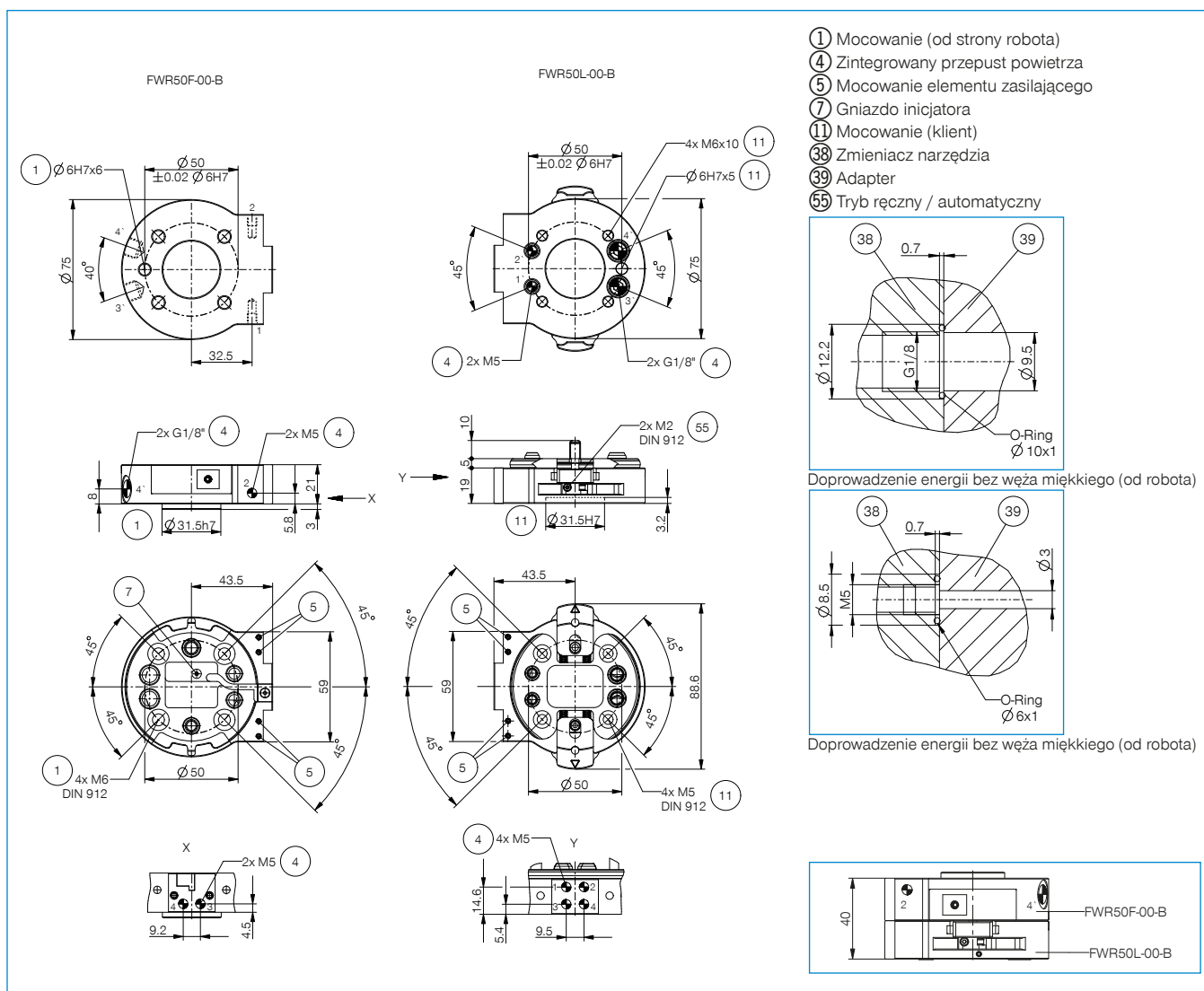


NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	FWR50F-00-B	FWR50L-00-B
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	16	16
Waga narzędzia maks. [kg]	7	7
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przepływ na element przenoszący M5 [l/min]	170	170
Przepływ na element przenoszący G1/8" [l/min]	650	650
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Skok blokujący [mm]	0.6	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.02	
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.03	
Siła spajająca [N]	0	0
Siła rozdzielająca [N]	0	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	2.0	2.0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [°]	1.5	1.5
Siła dokręcania [N]*	70	
Moment dociągający [Nm]*	4	
Ciśnienie operacyjne dla przesyłu energii [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	2.41	2.67
Typ ochrony wg IEC 60529	IP44**	IP44**
Masa [kg]	0.25	0.32

*Przestrzegać siły dociskania elementów energii!

**tylko w stanie sprzężonym



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

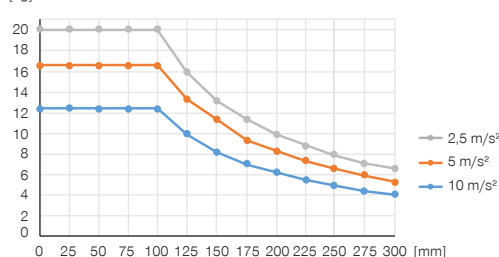
ROZMIAR FWR63

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



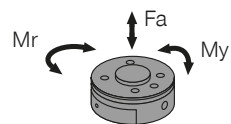
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



2 [kawalek]
O-ring
COR0060100



2 [kawalek]
O-ring
COR0120100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



AFWR1-63-A
Stanowisko odkładania



TECHNIKA SENSOROWA



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA

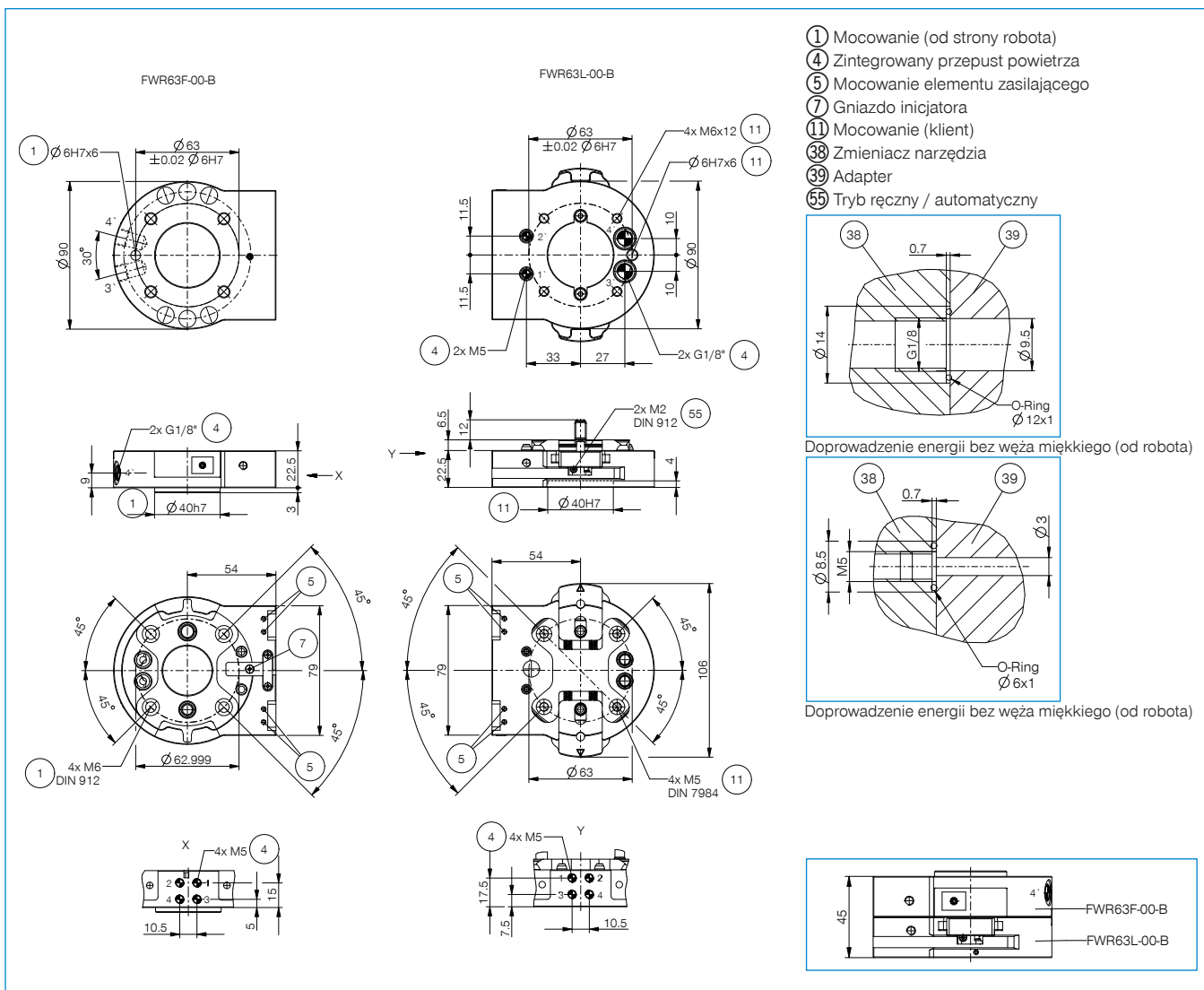


NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	FWR63F-00-B	FWR63L-00-B
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Masa manipulacyjna maks. [kg]	20	20
Waga narzędzia maks. [kg]	10	10
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przepływ na element przenoszący M5 [l/min]	170	170
Przepływ na element przenoszący G1/8" [l/min]	650	650
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Skok blokujący [mm]	1	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.02	
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.03	
Siła spajająca [N]	0	0
Siła rozdzielająca [N]	0	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	2.2	2.2
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [°]	1.5	1.5
Siła dokręcania [N]*	100	
Moment dociągający [Nm]*	5	
Ciśnienie operacyjne dla przesyłu energii [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	5.98	7.25
Typ ochrony wg IEC 60529	IP44**	IP44**
Masa [kg]	0.42	0.56

*Przestrzegać siły dociskania elementów energii!

**tylko w stanie sprzężonym



ZMIENIACZ NARZĘDZIA

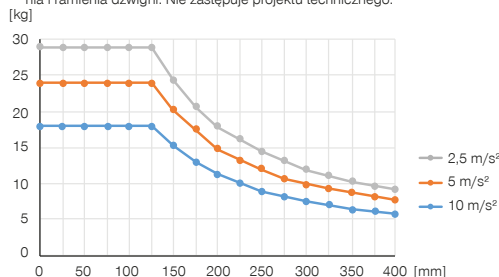
ROZMIAR FWR80

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



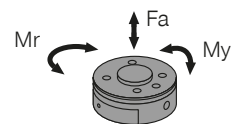
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



2 [kawalek]
O-ring
COR0060100



2 [kawalek]
O-ring
COR0120100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



Elementy zasilania i akcesoria do zmieniacz narzędzi można znaleźć na stronie 70



AFWR1-80-A
Stanowisko odkładania



TECHNIKA SENSOROWA



NJR04-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA

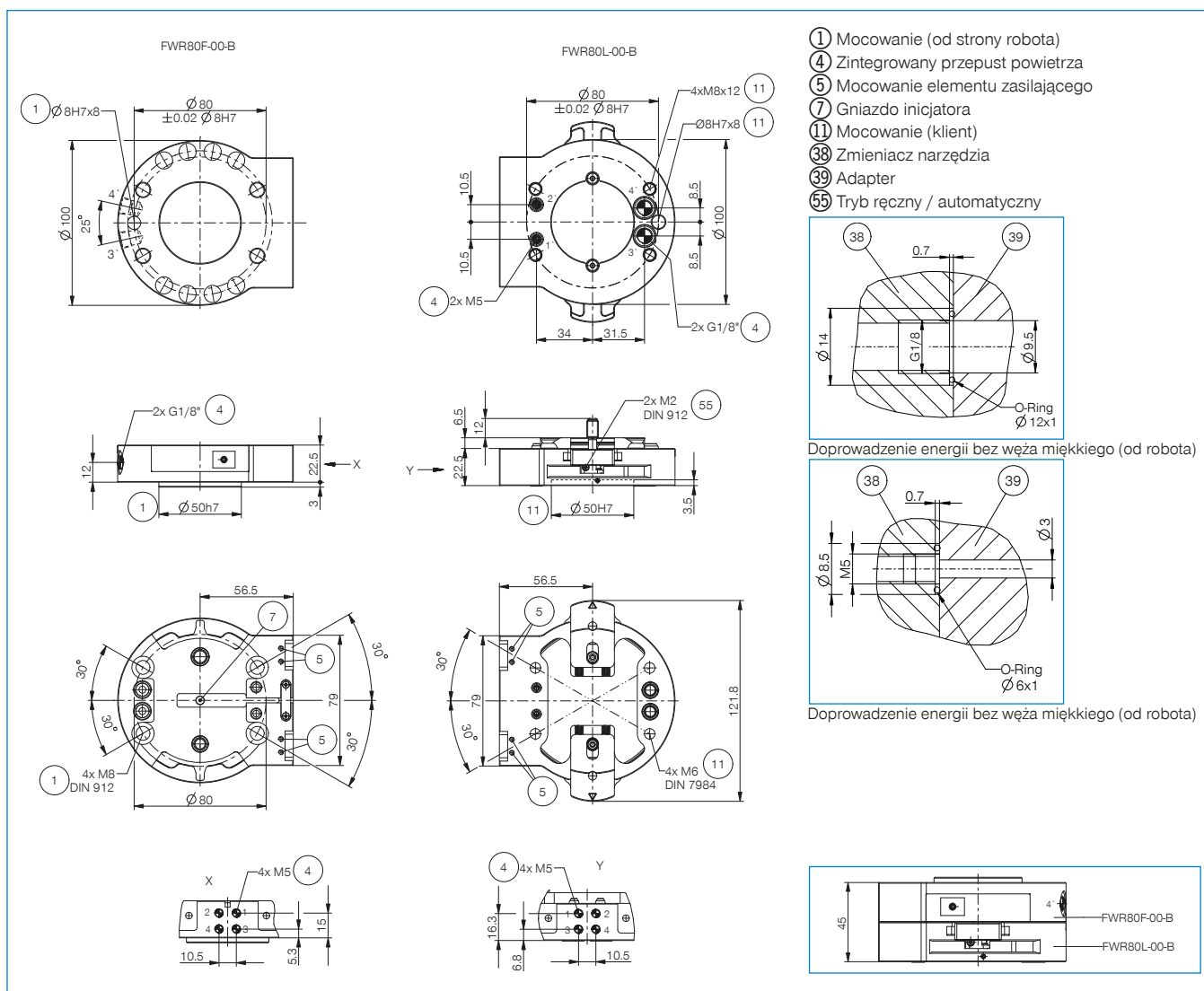


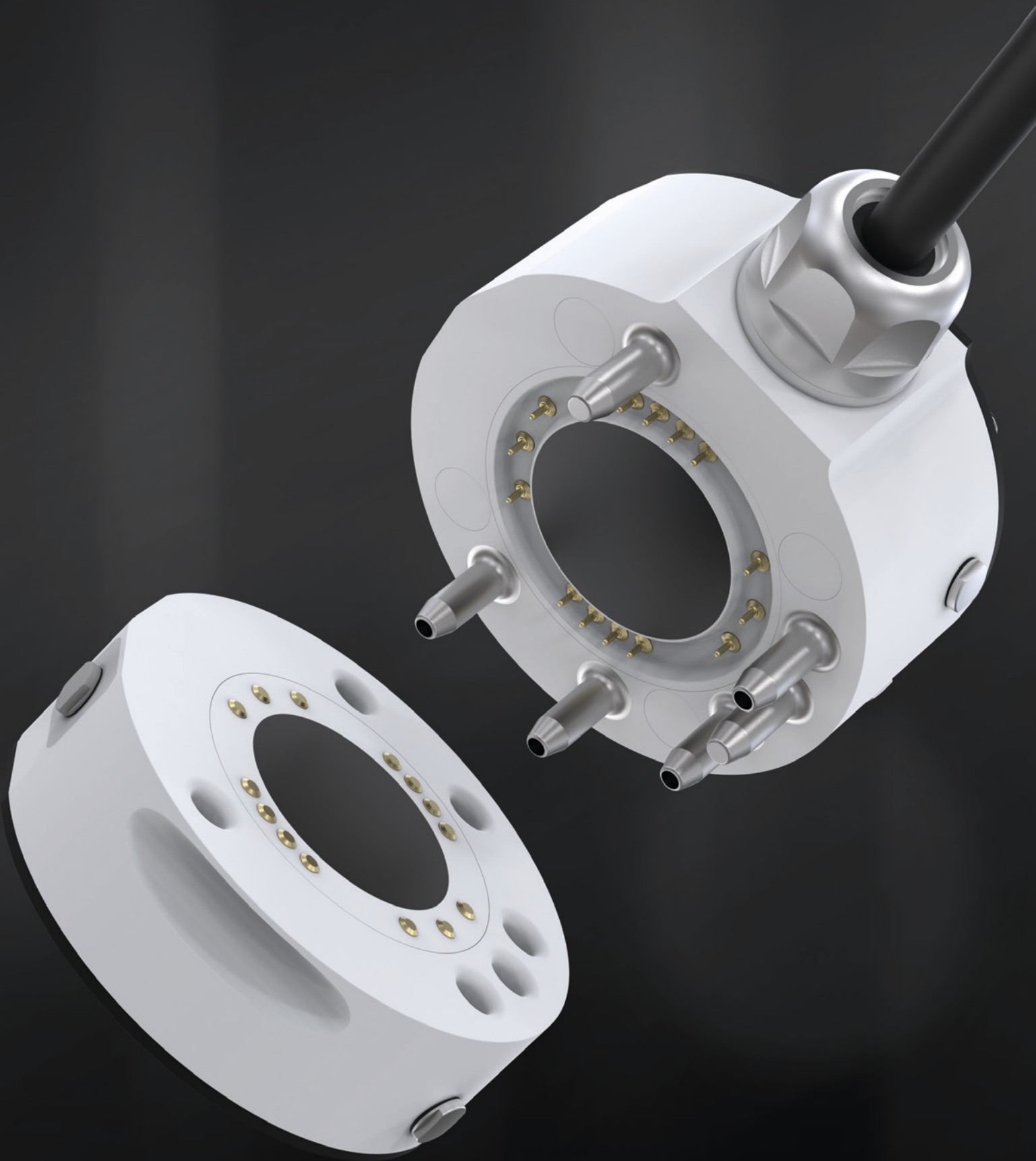
NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	FWR80F-00-B	FWR80L-00-B
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80	TK 80
Masa manipulacyjna maks. [kg]	29	29
Waga narzędzia maks. [kg]	12	12
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przepływ na element przenoszący M5 [l/min]	170	170
Przepływ na element przenoszący G1/8" [l/min]	650	650
Przeniesienie energii elektryczne	opcjonalnie	opcjonalnie
Skok blokujący [mm]	1	
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.02	
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.03	
Siła spajająca [N]	0	0
Siła rozdzielająca [N]	0	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	2.2	2.2
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [°]	1.5	1.5
Siła dokręcania [N]*	120	
Moment dociągający [Nm]*	6	
Ciśnienie operacyjne dla przesyłu energii [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	8.38	9.97
Typ ochrony wg IEC 60529	IP44**	IP44**
Masa [kg]	0.51	0.67

*Przestrzegać siły dociskania elementów energii!

**tylko w stanie sprzężonym





MAGNETYCZNY ZMIENIACZ NARZĘDZI

PRZEGLĄD SERII



4

Przeгляд serii / Magnetyczny zmieniacz narzędzi

4

MAGNETYCZNY ZMIENIACZ NARZĘDZI

60 - 67



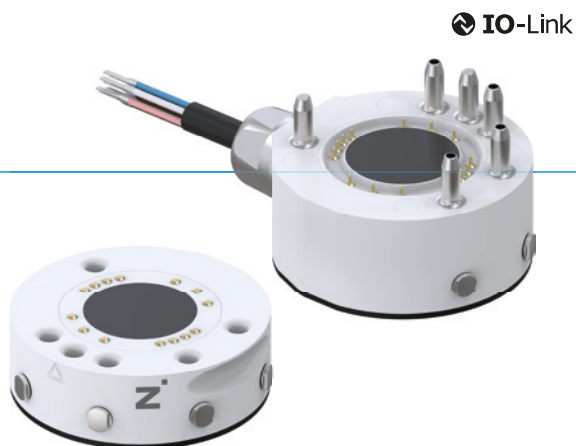
Seria WMR2000

62

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

SERIA WMR2000

► ZALETY PRODUKTU



IO-Link

► Elektromagnes trwały

Elektromagnes trwały w wersji NC gwarantuje bezpieczne przytrzymanie, nawet w przypadku awarii zasilania.

► Zintegrowane zasilanie w media

Możliwość zastosowania do czterech zintegrowanych złączy sprężonego powietrza / próżni. Ponadto niezawodną transmisję sygnałów zapewniają specjalne uszczelnione piny sprężynowe.

► Wytrzymałe materiały

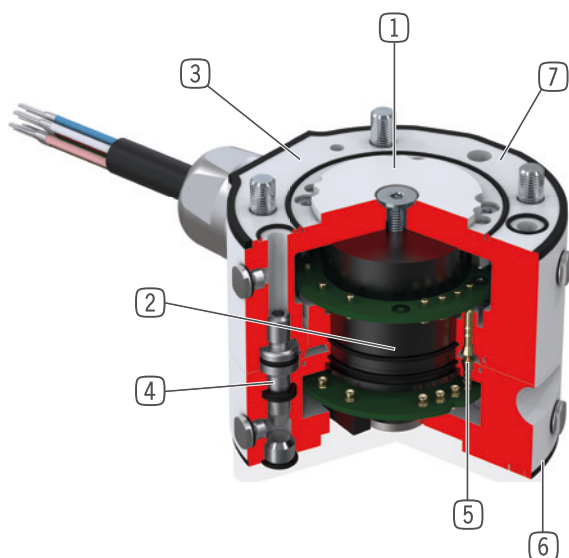
Zmienne narzędzi zostało skonstruowane zgodnie z zasadami GMP (Good Manufacturing Practice) oraz normą ISO 14644. Jest wykonany wyłącznie z materiałów zgodnych z FDA, aby zapewnić zmniejszoną emisję cząstek stałych. Wytrzymałe powierzchnie i materiały gwarantują odporność na agresywne środki czyszczące, takie jak nadtlenek wodoru (H₂O₂) itp.



► CECHY SERII

Rozmiar	Warianty	
WMR20XX	F-00-A	L-00-A
IO-Link	•	•
Wersją I/O	•	•
Materiały zgodne z FDA	•	•
Materiały odporne na H ₂ O ₂	•	•
Zabezpieczone przeciwkorozyjnie	•	•
Certyfikat do pomieszczeń czystych	•	•
IP68	•	•

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Certyfikaty**
 - Skonstruowany zgodnie z klasą A GMP
 - Materiały odporne na H_2O_2
 - Certyfikat TÜV do klasy pomieszczeń czystych
- ② **Napęd**
 - Elektromagnes trwały (wersja NC)
 - Bezpieczne przytrzymanie także przy zaniku zasilania
- ③ **Kołnierz robota**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ④ **Zintegrowany przepust powietrza**
 - Przepust powietrza i próżni
 - Możliweysterowanie bezprzewodowe
- ⑤ **Zintegrowane zasilanie i transmisja sygnałów**
 - Uszczelnione styki sprężynowe zgodne z FDA
 - Zintegrowane kodowanie części ruchomej
- ⑥ **Element luźny**
 - Do montażu od strony narzędzia
 - Uszczelniony kołnierz
- ⑦ **Część stała**
 - Do montażu po stronie robota
 - Uszczelniony kołnierz

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	Przeniesienie energii elektryczne [Liczba]
WMR2063	TK 63	4	10

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.

ZMIENIACZ NARZĘDZIA

ROZMIAR WMR2063

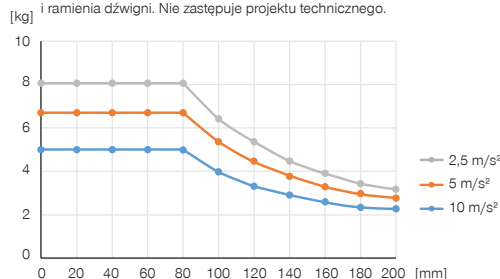
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

IO-Link



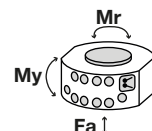
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na zmieniacz narzędzi.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Osłona z tworzywa sztucznego do śrub
173835

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



CPNEU02498
Złącze proste



CPNEU02497
Złącze kątowe



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



AWMR2063-00-A
Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



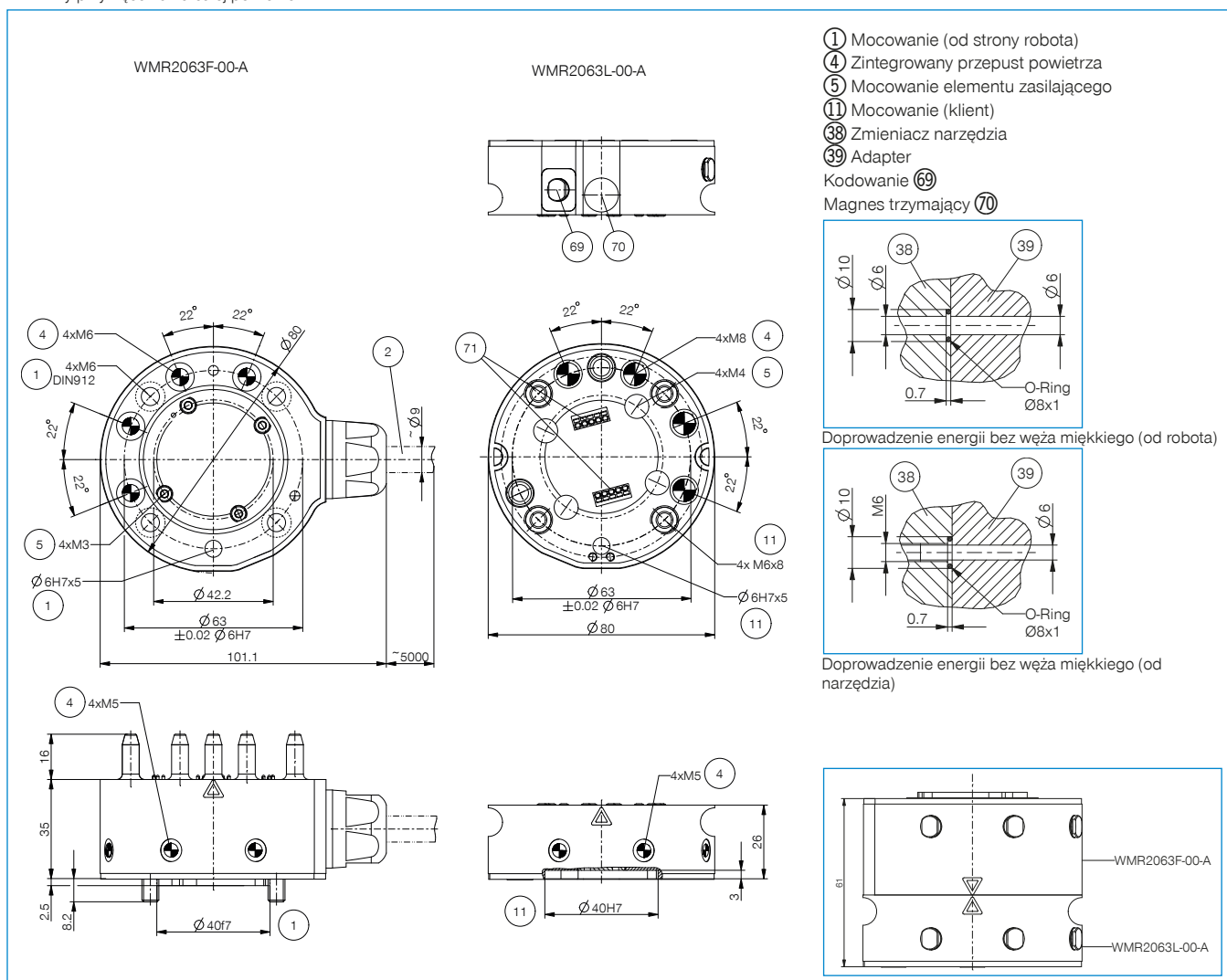
NJ5-E2SK
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	WMR2063F-00-A	WMR2063L-00-A
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63	TK 63
Rodzaj napędu	magnes	magnes
Napięcie robocze [V]*	24	
Prąd znamionowy [A]*	1.5	
Czas włączenia **	Współczynnik pracy 10% S3 5min	
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	4	4
Przeniesienie energii elektryczne [Liczba]	10	10
Przepływ na element przenoszący [l/min]	360	360
Napięcie robocze elementu zasilającego [V]	24	24
Prąd znamionowy elementu zasilającego [A]	5	5
Transmisja danych	Digital I/O, IO-Link	Digital I/O, IO-Link
Siła utrzymująca [N]	265	
Siła spajająca [N]	60	60
Siła rozdzielająca [N]	120	120
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.1	0.1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.1	0.1
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60	5 ... +60
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	4.3	1.6
Klasa pomieszczenia czystego zgodnie z DIN EN ISO 14644-1	2	2
Typ ochrony wg IEC 60529	IP68***	IP68***
Masa [kg]	0.5	0.21

*Potrzebne tylko do zwalniania.

**Odnosi się do elektromagnesu trwałego (do zwalniania).

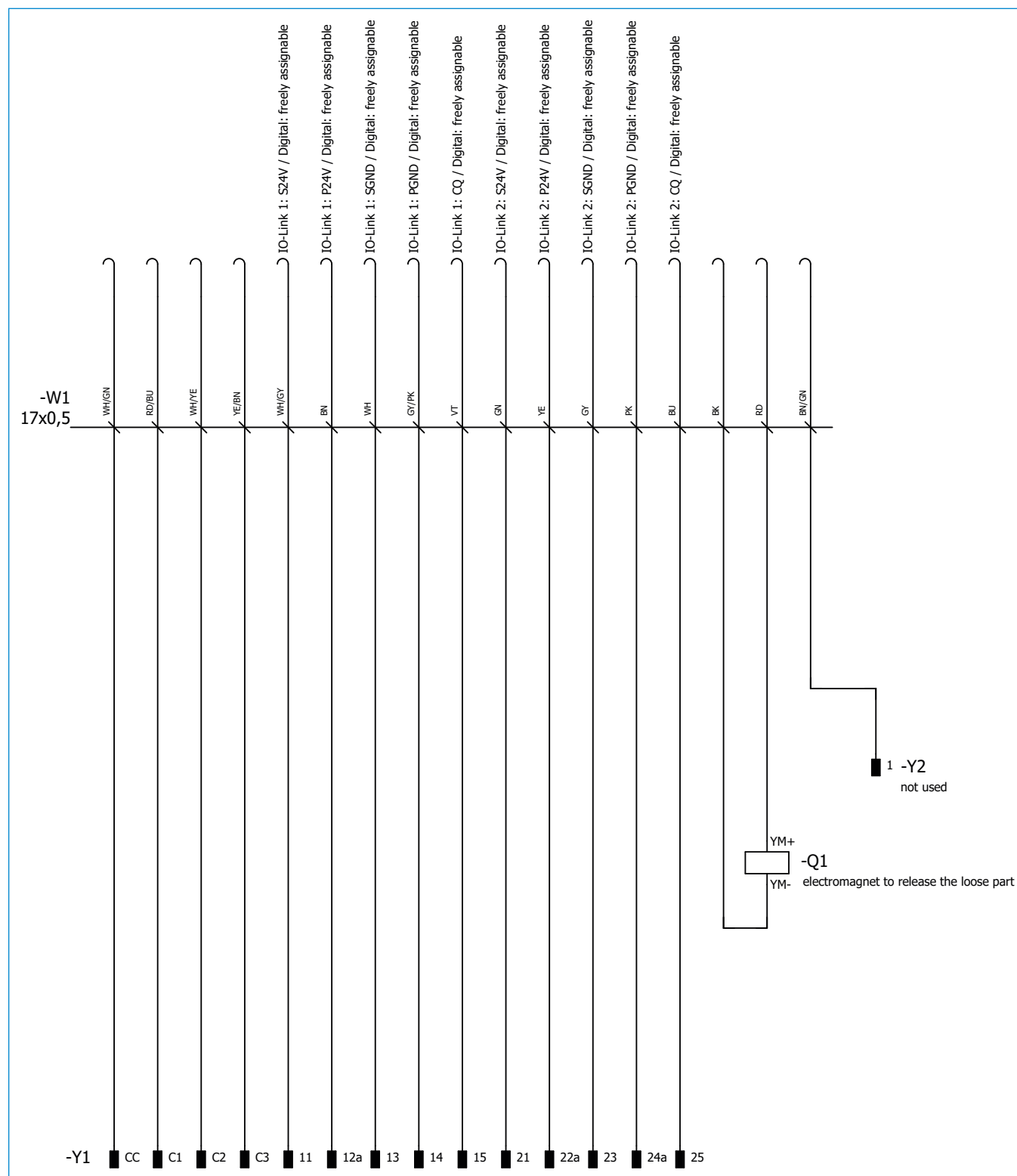
***Przy przykręceniu na całej powierzchni.



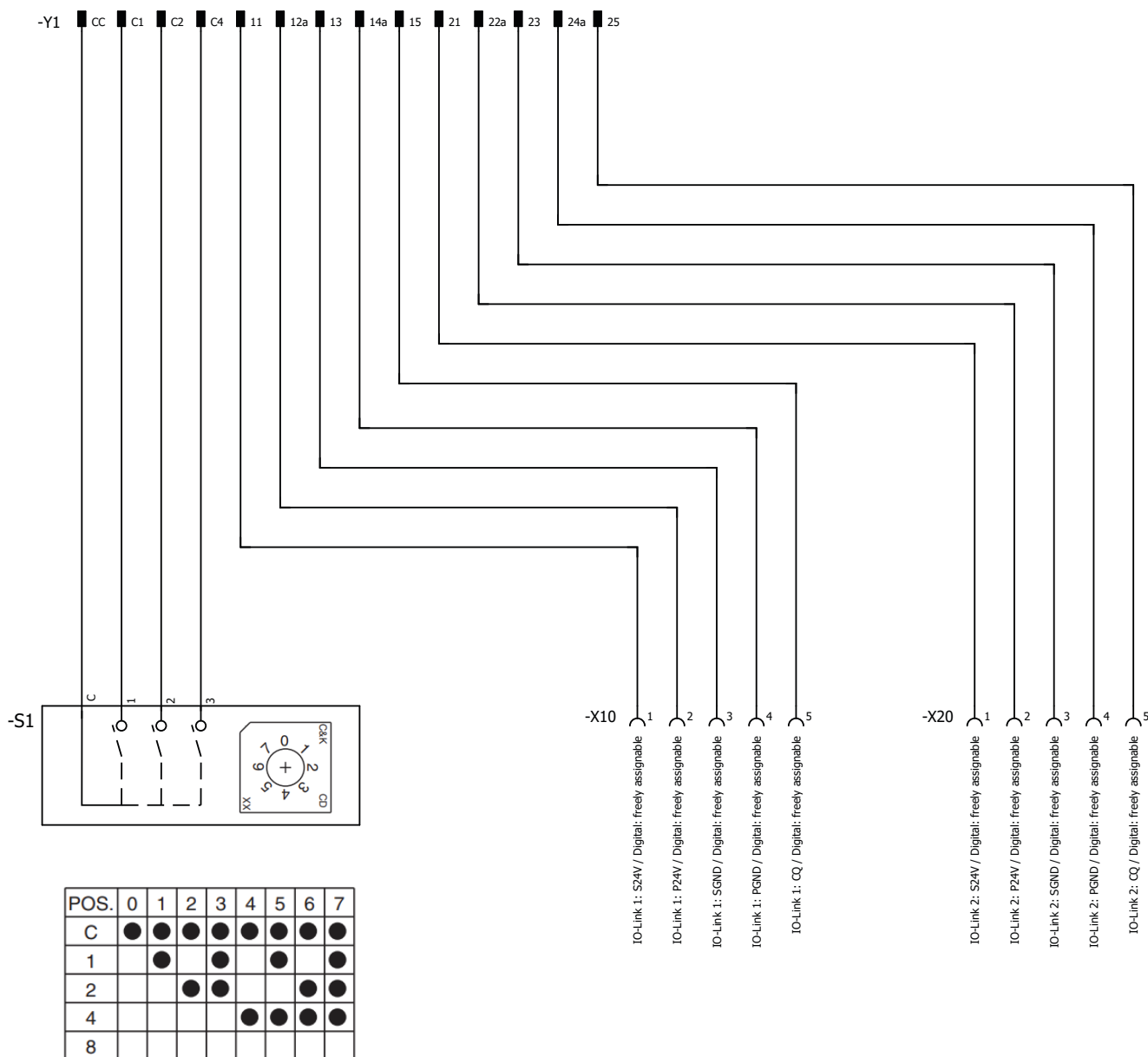
SCHEMATY OBWODÓW

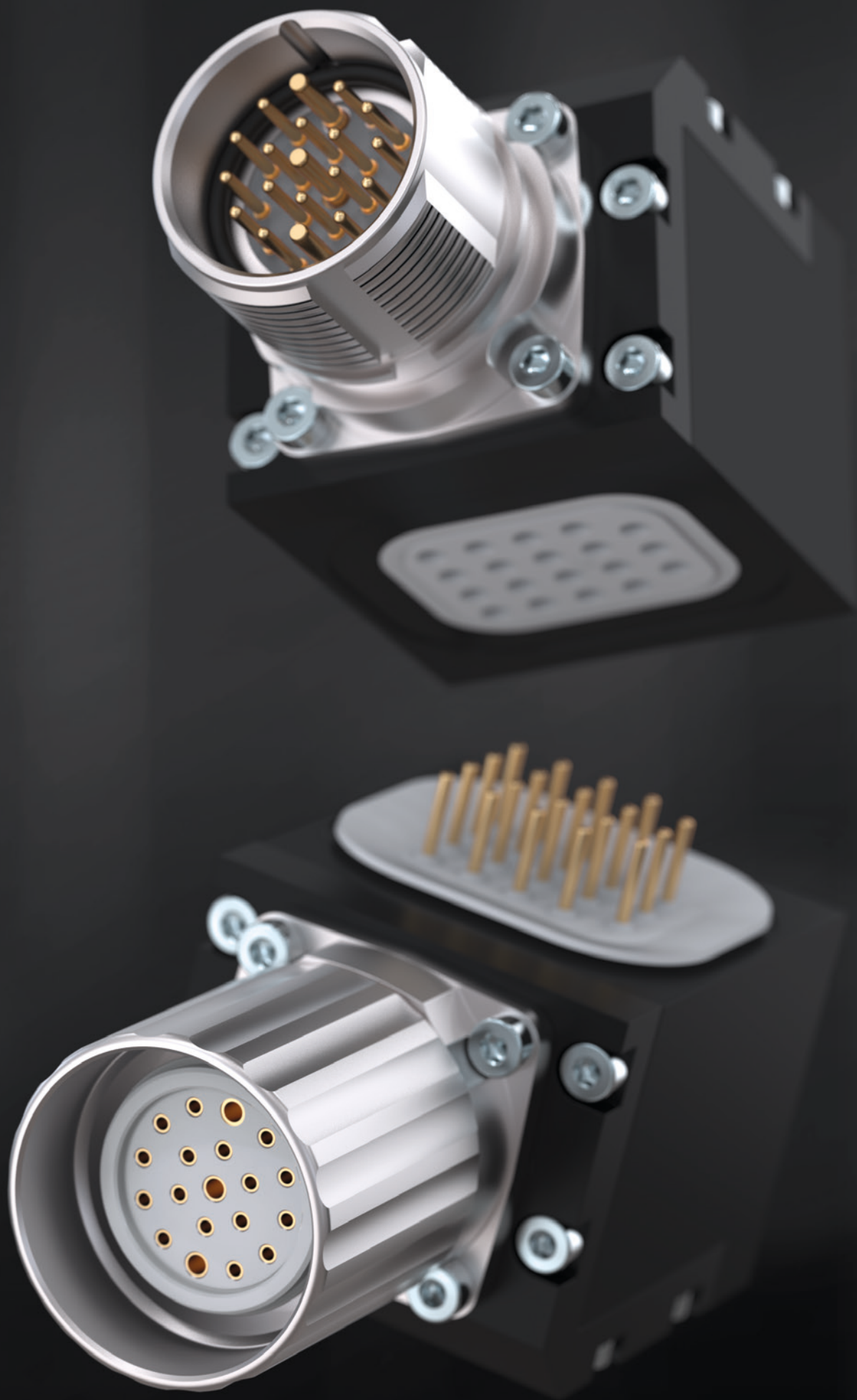
WMR2063

► WMR2063F-00-A



► WMR2063L-00-A





ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI



5 ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI

68 - 79



Elementy energetyczne i akcesoria do zmiennicy narzędzi

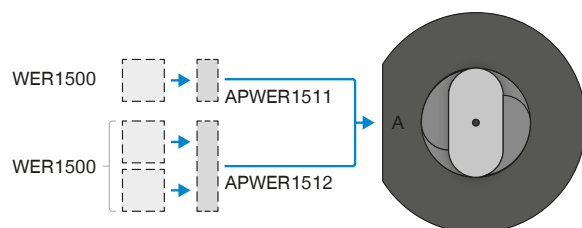
70

5

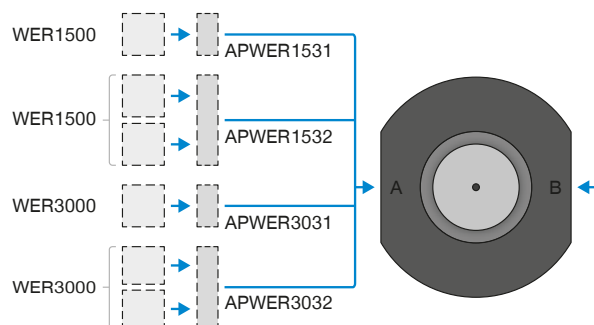
Elementy zasilania i akcesoria do zmiennicy narzędzi

ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI

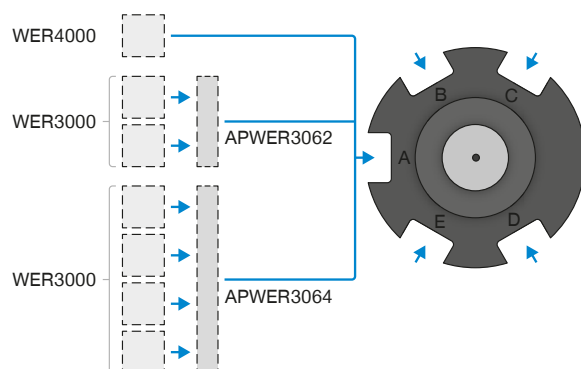
► SCHEMAT POŁĄCZEŃ HWR2031 / HWR2040 / HWR2050



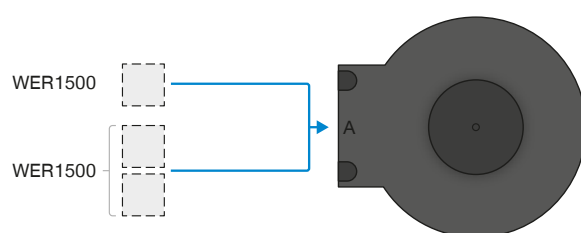
► SCHEMAT POŁĄCZEŃ HWR63 / HWR80



► SCHEMAT POŁĄCZEŃ WWR1160 / WWR1200



► SCHEMAT POŁĄCZEŃ FWR



Wyjątek: nie wolno stosować WER1500FSI36-05-A lub WER1500LSI36-05-A!

ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI

► WER1500 – ELEMENTY ZASILANIA

Nr katalogowy	► Dane techniczne – Pneumatyczna					
	WER1500FPL01-03-A	WER1500LPL01-03-A	WER1500FPL01-06-A	WER1500LPL01-06-A	WER1500FPL02-12-A	WER1500LPL02-12-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba sprzęgieł hydrokinetycznych	1	1	2	2	2	2
Gwint przyłączeniowy	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Ciśnienie robocze [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Przepływ na element przenoszący [l/min]	500	500	500	500	150	150
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Nr katalogowy	► Dane techniczne – Prąd sygnału					
	WER1500FSI04-00-A	WER1500LSI04-00-A	WER1500FSI08-00-A	WER1500LSI08-00-A	WER1500FSI12-00-A	WER1500LSI12-00-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba styków	4	4	8	8	12	12
Rodzaj połączenia	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	3	3	2	2	1.5	1.5
Napięcie robocze [V]	60	60	30	30	30	30
Gwint przyłączeniowy	M8	M8	M12	M12	M12	M12
Typ przyłącza	Kolek	Gniazdo	Kolek	Gniazdo	Kolek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Nr katalogowy	► Dane techniczne – Prąd sygnału przy podłączeniu czujnika po stronie narzędzia			
	WER1500FSI24-05-A	WER1500LSI24-05-A	WER1500FSI36-05-A	WER1500LSI36-05-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba styków	24	24	36	36
Rodzaj połączenia	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	3	3	3	3
Napięcie robocze [V]	60	60	60	60
Gwint przyłączeniowy				
Typ przyłącza	Konfekcjonowane	Konfekcjonowane	Konfekcjonowane	Konfekcjonowane
Rodzaj przyłączenia	Koniec wolnej nici	Koniec wolnej nici	Koniec wolnej nici	Koniec wolnej nici
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40

Nr katalogowy	► Dane techniczne – Prąd sygnałowy przy bezpośrednim podłączeniu do UR	
	WER1500FSI08-10-A	WER1500LSI08-10-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny
Liczba styków	8	8
Rodzaj połączenia	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	1.5	1.5
Napięcie robocze [V]	30	30
Gwint przyłączeniowy	M8	M8
Typ przyłącza	Gniazdo	Kolek
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54

Nr katalogowy	► Dane techniczne – Prąd sygnałowy przy podłączeniu czujnika po stronie narzędzia	
	WER1500LSI04-15-A	
Pasuje do	Element luźny	
Liczba styków	2x4	
Rodzaj połączenia	Styki sprężynowe	
Prąd znamionowy [A]	3	
Napięcie robocze [V]	60	
Gwint przyłączeniowy	M8	
Typ przyłącza	Gniazdo	
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	

► Dane techniczne — Hot-Plug

Nr katalogowy	WER1500FSI04-19-A	WER1500LSI04-19-A	WER1500FSI08-19-A	WER1500LSI08-19-A
Pasuje do	Część stała	Część stała	Część stała	Element luźny
Liczba styków	4	4	8	8
Rodzaj połączenia	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	2	2	2	2
Napięcie robocze [V]	30	30	30	30
Gwint przyłączeniowy	M8	M8	M8	M8
Typ przyłącza	Kolek	Gniazdo	Gniazdo	Kolek
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► Dane techniczne — Komunikacja

Nr katalogowy	WER1500FIL01-00-A	WER1500LIL01-00-A	WER1500FIL01-19-A	WER1500LIL01-19-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Transmisja danych	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Rodzaj połączenia	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Gwint przyłączeniowy	M12	M12	M12	M12
Typ przyłącza	Kolek	Gniazdo	Kolek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

► Dane techniczne — Ochrona części stałej

Nr katalogowy	WER1500LLN00-00-A	WER1500LLN00-19-A
Pasuje do	Element luźny	Element luźny
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54

► WER1500 – PŁYTY POŚREDNICZĄCE

► Dane techniczne

Nr katalogowy	APWER1511F	APWER1511L	APWER1512F	APWER1512L
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Strony zacisków 1	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050
Strony zacisków 2	WER1500	WER1500	WER1500	WER1500
Liczba elementy zasilające	1	1	2	2
Masa [kg]	0.006	0.006	0.013	0.012

Nr katalogowy	APWER1531	APWER1532
Pasuje do	Część stała / element luźny	Część stała / element luźny
Strony zacisków 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Strony zacisków 2	WER1500	WER1500
Liczba elementy zasilające	1	2
Masa [kg]	0.01	0.035

ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI

► WER1500 – PRZEWÓD PASUJE DO CZĘŚCI STAŁEJ

Nr katalogowy	Dane techniczne				
	KAG500B4	CSTE01757	KAW500B4	CSTE01758	
Liczba styków	4	8	4	8	
Gwint przyłączeniowy	M8	M8	M8	M8	
Typ przyłącza	Gniazdo	Kolek / koniec przewodu	Gniazdo	Kolek / koniec przewodu	
Wersja	Proste	Proste	Kątowe	Kątowe	
Długość przewodu [m]	5	5	5	5	
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	

Nr katalogowy	KAG500IL	CSTE01751	CSTE01752	CSTE01753	CSTE01754
Liczba styków	5	8	12	8	12
Gwint przyłączeniowy	M12-M12	M12	M12	M12	M12
Typ przyłącza	Męskie/żeńskie	Gniazdo / koniec przewodu	Gniazdo / koniec przewodu	Gniazdo / koniec przewodu	Gniazdo / koniec przewodu
Wersja	Proste/proste	Proste	Proste	Kątowe	Kątowe
Długość przewodu [m]	5	5	5	5	5
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – PRZEWÓD PASUJE DO ELEMENT ŁUŻNY

Nr katalogowy	Dane techniczne			
	CSTE01745	CSTE01755	CSTE01748	CSTE01756
Liczba styków	4	8	4	8
Gwint przyłączeniowy	M8	M8	M8	M8
Typ przyłącza	Kolek / koniec przewodu	Gniazdo / koniec przewodu	Kolek / koniec przewodu	Gniazdo / koniec przewodu
Wersja	Proste	Proste	Kątowe	Kątowe
Długość przewodu [m]	2	2	2	2
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Nr katalogowy	CSTE01746	CSTE01747	KAG500IL	CSTE01749	CSTE01750
Liczba styków	8	12	5	8	12
Gwint przyłączeniowy	M12	M12	M12-M12	M12	M12
Typ przyłącza	Kolek / koniec przewodu	Kolek / koniec przewodu	Męskie/żeńskie	Kolek / koniec przewodu	Kolek / koniec przewodu
Wersja	Proste	Proste	Proste/proste	Kątowe	Kątowe
Długość przewodu [m]	2	2	5	2	2
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – ZŁĄCZE OKRĄGŁE PASUJE DO CZĘŚCI STAŁEJ

Nr katalogowy	Dane techniczne			
	B8-G-4	CSTE01048	B8-W-4	CSTE01765
Liczba styków	4	8	4	8
Gwint przyłączeniowy	M8	M12	M8	M12
Typ przyłącza	Gniazdo	Gniazdo	Przylącze lutowane	Gniazdo
Wersja	Proste	Proste	Kątowe	Kątowe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER1500 – ZŁĄCZE OKRĄGŁE PASUJE DO ELEMENT ŁUŻNY

Nr katalogowy	Dane techniczne			
	S8-G-4	S12-G-8	S8-W-4	S12-W-8
Liczba styków	4	8	4	8
Gwint przyłączeniowy	M8	M12	M8	M12
Typ przyłącza	Przylącze za pomocą zacisku nożowego	Przylącze za pomocą zacisku nożowego	Przylącze lutowane	Przylącze śrubowo-zaciskowe
Wersja	Proste	Proste	Kątowe	Kątowe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – ELEMENTY ZASILANIA

► Dane techniczne – Pneumatyczna

Nr katalogowy	WER3000FPL01-04	WER3000LPL01-04	WER3000FPL02-03	WER3000LPL02-03	WER3000FPL04-06-A	WER3000LPL04-06-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba sprzęgieł hydrokinetycznych	1	1	2	2	4	4
Gwint przyłączeniowy	G3/8"	G3/8"	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"
Ciśnienie robocze [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Przepływ na element przenoszący [l/min]	1100	1100	750	750	270	270
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

► Dane techniczne – Prąd obciążenia

Nr katalogowy	WER3000FLA01-00-A	WER3000LLA01-00-A	WER3000FLA06-00	WER3000LLA06-00	WER3000FLA08-00	WER3000LLA08-00
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba styków	1	1	5+PE	5+PE	(3+PE) / 4	(3+PE) / 4
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Złącze wtykane
Prąd znamionowy [A]	140	140	15	15	15/6	15/6
Napięcie robocze [V]	58	58	630	630	630/125	630/125
Gwint przyłączeniowy	M8	M8	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Kołek	Kołek	Kołek	Gniazdo	Kołek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Końcówka kabla	Końcówka kabla	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529			IP54	IP54	IP54	IP54

► Dane techniczne – Prąd sygnału

Nr katalogowy	WER3000FSI08-18-A	WER3000LSI08-18-A	WER3000FSI12-00	WER3000LSI12-00	WER3000FSI12-09-A	WER3000LSI12-09-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba styków	8+2	8+2	12	12	12	12
Rodzaj połączenia	bezdotykowa	bezdotykowa	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	0.2	0.2	6	6	3	3
Napięcie robocze [V]	24	24	150	150	60	60
Gwint przyłączeniowy	M12	M12	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Kołek	Gniazdo	Kołek	Gniazdo	Kołek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54

Nr katalogowy	WER3000FSI19-00	WER3000LSI19-00	WER3000FSI19-09-A	WER3000LSI19-09-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba styków	19	19	19	19
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	6	6	3	3
Napięcie robocze [V]	63	63	60	60
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Kołek	Gniazdo	Kołek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI

5

Zmieniając narzędzia / Ręczne / Wyposażenie do robotów

Nr katalogowy	► Dane techniczne — Prąd sygnałowy z ekranowaniem			
	WER3000FSI11-20-A	WER3000LSI11-20-A	WER3000FSI11-21-A	WER3000LSI11-21-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba styków	11+1	11+1	11+1	11+1
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	6	6	3	3
Napięcie robocze [V]	150	150	60	60
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Kolek	Gniazdo	Kolek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Nr katalogowy	► Dane techniczne — Prąd sygnałowy z ekranowaniem			
	WER3000FSI18-20-A	WER3000LSI18-20-A	WER3000FSI18-21-A	WER3000LSI18-21-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba styków	18+1	18+1	18+1	18+1
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	6	6	3	3
Napięcie robocze [V]	63	63	60	60
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Kolek	Gniazdo	Kolek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Nr katalogowy	► Dane techniczne — Prąd sygnału i opcje połączeń dla czujników WWR / Kodowanie narzędzi					
	WER3000LSI13-11-A	WER3000LSI13-26-A	WER3000FSI14-01-A	WER3000FSI14-02-A	WER3000FSI14-16-A	WER3000FSI14-17-A
Pasuje do	Element luźny	Element luźny	Część stała	Część stała	Część stała	Część stała
Liczba styków	13+6	13+6	14+5 czujniki	14+5 czujniki	14+5 czujniki	14+5 czujniki
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	6	3	6	6	3	3
Napięcie robocze [V]	63	60	63	63	60	60
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Gniazdo	Gniazdo	Kolek	Kolek	Kolek	Kolek
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Podłączenie techniki sensorowej			Z lewej	Z prawej	Z lewej	Z prawej
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

Nr katalogowy	► Dane techniczne — Prąd sygnału przy podłączeniu czujnika po stronie narzędzia			
	WER3000LSI04-14-A	WER3000LSI04-15-A	WER3000LSI08-14-A	WER3000LSI08-15-A
Pasuje do	Element luźny	Element luźny	Element luźny	Element luźny
Liczba styków	4x3	4x3	4x4	4x4
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Złącze wtykane	Styki sprężynowe
Prąd znamionowy [A]	3	3	3	3
Napięcie robocze [V]	60	60	60	60
Gwint przyłączeniowy	M8	M8	M8	M8
Typ przyłącza	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

Nr katalogowy	► Dane techniczne — Spawanie ultradźwiękowe	
	WER3000FLA01-27-A	WER3000LLA01-27-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny
Liczba styków	1	1
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane
Prąd znamionowy [A]	6	6
Napięcie robocze [V]	2000	2000
Gwint przyłączeniowy		
Typ przyłącza	Kolek	Kolek
Rodzaj przyłączenia	BNC High Voltage	BNC High Voltage
Typ ochrony wg IEC 60529		

► Dane techniczne — Komunikacja

Nr katalogowy	WER3000FIL01-00	WER3000LIL01-00	WER3000FIL01-09-A	WER3000LIL01-09-A	WER3000FIL01-18-A	WER3000LIL01-18-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Transmisja danych	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe	bezdotykowa	bezdotykowa
Gwint przyłączeniowy	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Typ przyłącza	Kolek	Gniazdo	Kolek	Gniazdo	Kolek	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67

► Dane techniczne — Komunikacja

Nr katalogowy	WER3000FPB01-00	WER3000LPB01-00	WER3000FPN01-00	WER3000LPN01-00	WER3000FPN01-09-A	WER3000LPN01-09-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Prędkość przesyłu danych [Mbit/s]	12	12	100	100	100	100
Transmisja danych	Profibus	Profibus	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Złącze wtykane	Styki sprężynowe	Styki sprężynowe
Gwint przyłączeniowy	M12	M12	M12	M12	M12	M12
Typ przyłącza	Kolek	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo
Rodzaj przyłączenia	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe	Złącze okrągłe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

► Dane techniczne — Hydrokinetyczne

Nr katalogowy	WER3000FFL01-03-A	WER3000LFL01-03-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny
Liczba sprzęgieł hydrokinetycznych	1	1
Gwint przyłączeniowy	G1/4"	G1/4"
Ciśnienie robocze maks. [bar]	150	150
Przepływ na element przenoszący maks. [l/min]	12	12
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54

► Dane techniczne — Ochrona części stałej

Nr katalogowy	WER3000LLN00-00-A
Pasuje do	Element luźny
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54

► WER3000 – PŁYTY POŚREDNICZĄCE

► Dane techniczne

Nr katalogowy	APWER3031F	APWER3031L	APWER3032F	APWER3032L
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Strony zacisków 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
Strony zacisków 2	WER3000	WER3000	WER3000	WER3000
Liczba elementy zasilające	1	1	2	2
Masa [kg]	0.054	0.055	0.09	0.091

► Dane techniczne

Nr katalogowy	APWER3062	APWER3064
Pasuje do	Część stała / element luźny	Część stała / element luźny
Strony zacisków 1	WWR1160 / WWR1200	WWR1160 / WWR1200
Strony zacisków 2	WER3000	WER3000
Liczba elementy zasilające	2	4
Masa [kg]	0.15	0.42

ELEMENTY ZASILANIA I AKCESORIA DO ZMIENIACZ NARZĘDZI

► WER3000 – PRZEWÓD PASUJE DO CZĘŚCI STAŁEJ

Nr katalogowy	Dane techniczne
Liczba styków	KAG500IL 5
Gwint przyłączeniowy	M12-M12
Typ przyłącza	Męskie/żeńskie
Wersja	Proste/proste
Długość przewodu [m]	5
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67

► WER3000 – PRZEWÓD PASUJE DO ELEMENT LUŻNY

Nr katalogowy	Dane techniczne		
	CSTE01745	KAG500IL	CSTE01748
Liczba styków	4	5	4
Gwint przyłączeniowy	M8	M12-M12	M8
Typ przyłącza	Kolek / koniec przewodu	Męskie/żeńskie	Kolek / koniec przewodu
Wersja	Proste	Proste/proste	Kątowe
Długość przewodu [m]	2	5	2
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – ZŁĄCZE OKRĄGŁE PASUJE DO CZĘŚCI STAŁEJ

Nr katalogowy	Dane techniczne			
	RSTVLM23G06B-B	RSTVLM23W06B-B	RSTVLM23G08B-B	RSTVLM23W08B-B
Liczba styków	6	6	8	8
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo
Wersja	Proste	Kątowe	Proste	Kątowe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Nr katalogowy	RSTVSM23G12B-B	RSTVSM23W12B-B	RSTVSM23G19B-B	RSTVSM23W19B-B	CSTE01156	CSTE01157
Liczba styków	12	12	19	19	4	4
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Typ przyłącza	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo	Gniazdo	Kolek	Kolek
Wersja	Proste	Kątowe	Proste	Kątowe	Proste	Kątowe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER3000 – ZŁĄCZE OKRĄGŁE PASUJE DO ELEMENT LUŻNY

Nr katalogowy	Dane techniczne			
	RSTVLM23G06S-B	RSTVLM23W06S-B	RSTVLM23G08S-B	RSTVLM23W08S-B
Liczba styków	6	6	8	8
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23
Typ przyłącza	Kolek	Kolek	Kolek	Kolek
Wersja	Proste	Kątowe	Proste	Kątowe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67

Nr katalogowy	RSTVSM23G12S-B	RSTVSM23W12S-B	RSTVSM23G19S-B	RSTVSM23W19S-B	CSTE01156	CSTE01157
Liczba styków	12	12	19	19	4	4
Gwint przyłączeniowy	M23	M23	M23	M23	M12	M12
Typ przyłącza	Kolek	Kolek	Kolek	Kolek	Kolek	Kolek
Wersja	Proste	Kątowe	Proste	Kątowe	Proste	Kątowe
Typ ochrony wg IEC 60529	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

► WER4000 – ELEMENTY ZASILANIA

Nr katalogowy	► Dane techniczne – Pneumatyczna			
	WER4000FPL06-06-A	WER4000LPL06-06-A	WER4000FPL15-12-A	WER4000LPL15-12-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba sprzęgieł hydrokinetycznych	6	6	15	15
Gwint przyłączeniowy	G1/8"	G1/8"	M5	M5
Ciśnienie robocze [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
Przepływ na element przenoszący [l/min]	500	500	150	150
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54

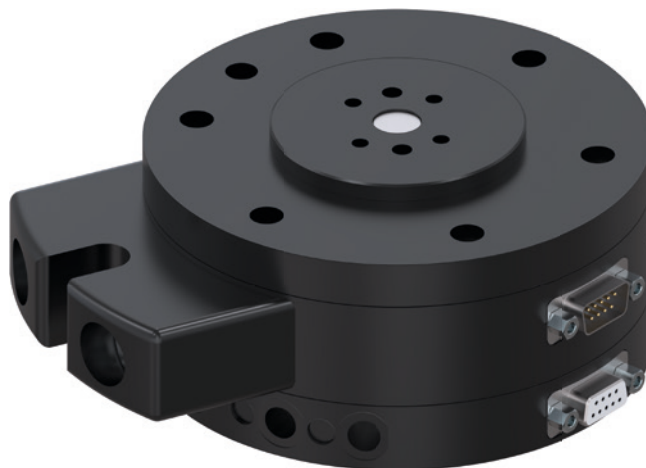
Nr katalogowy	► Dane techniczne – Prąd obciążenia	
	WER4000FLA03-05-A	WER4000LLA03-05-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny
Liczba styków	3	3
Rodzaj połączenia	Złącze wtykane	Złącze wtykane
Prąd znamionowy [A]	150	150
Napięcie robocze [V]	630	630
Gwint przyłączeniowy		
Typ przyłącza	Konfekcjonowane	Konfekcjonowane
Rodzaj przyłączenia	Koniec wolnej nici	Koniec wolnej nici
Typ ochrony wg IEC 60529	IP65	IP65

Nr katalogowy	► Dane techniczne – Hydrokinetyczne					
	WER4000FFL01-13-A	WER4000LFL01-13-A	WER4000FFL02-13-A	WER4000LFL02-13-A	WER4000FFL04-13-A	WER4000LFL04-13-A
Pasuje do	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny	Część stała	Element luźny
Liczba sprzęgieł hydrokinetycznych	1	1	2	2	4	4
Gwint przyłączeniowy	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"
Ciśnienie robocze maks. [bar]	250	250	250	250	250	250
Przepływ na element przenoszący maks. [l/min]	25	25	25	25	25	25
Typ ochrony wg IEC 60529	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



ROZDZIELACZE OBROTOWE

PRZEGLĄD SERII



6 ROZDZIELACZE OBROTOWE

80 - 101



Seria DVR

82



Seria DVR1000

100

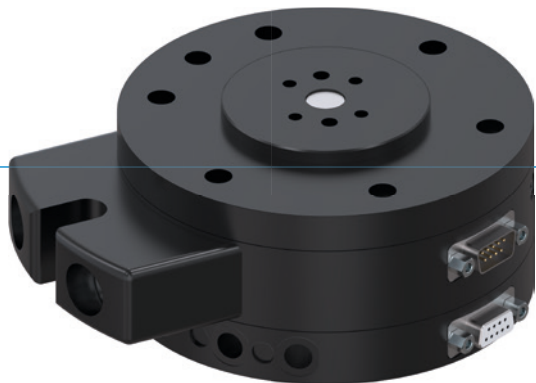
6

Przegląd serii / Rozdzielacze obrotowe

ROZDZIELACZE OBROTOWE

SERIA DVR

► ZALETY PRODUKTU



► **Kompaktowy układ przenoszenia mediów**

Ten zespół prowadzenia mediów eliminuje ryzyko pęknięcia przewodu i nieokreślonych niekorzystnych konturów spowodowanych przez przewody zasilające.

► **Płaska konstrukcja**

Konstrukcja ta minimalizuje obciążenie robota momentem i umożliwia stosowanie mniejszych, ekonomiczniejszych elementów.

► **Złote styki**

Umożliwiają elastyczność przenoszenia przy zapewnieniu bezpieczeństwa procesu: od prądu o niskim napięciu i małym natężeniu po napięcie do 250 woltów i natężenie do 6 amperów.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNEGO ZASTOSOWANIA



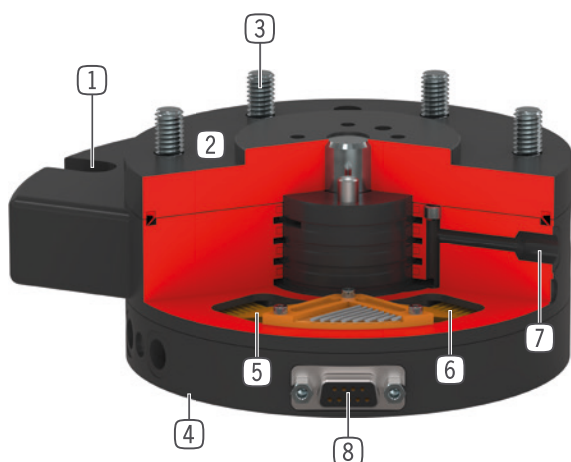
► **Nasze produkty lubią wyzwania!**

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- 1 **Ogranicznik momentu obrotowego**
 - Podparcie wirnika przy ruchu obrotowym
- 2 **Wytrzymała, lekka obudowa**
 - Stop aluminium pokryty twardą powłoką
 - Stal azotowana
- 3 **Kołnierz robota**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- 4 **Bezpośrednie połączenie dopływu powietrza**
 - Do typoszeregu WWR
- 5 **System sprężyn**
 - Od DVR63 podwójnie przylegające
- 6 **Pierścień ślizgowy**
 - Powłoka z twardego złota
 - Możliwość transmisji prądu o niskim napięciu i małym natężeniu
- 7 **Do 8 zintegrowanych przepustów powietrza**
 - Do bezprzewodowego przeprowadzania sprężonego powietrza
 - Nie trzeba obracać pakietu przewodów
- 8 **maks. 12-biegunowe przenoszenie energii**
 - Do bezprzewodowej transmisji sygnałów
 - Przewody nie są obciążane przez skręcanie

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	Przeniesienie energii elektryczne
DVR40	TK 40	4	4-biegunowe
DVR50	TK 50	4	4-biegunowe
DVR63	TK 63	6	6-biegunowe
DVR80	TK 80	6	6-biegunowe
DVR100	TK 100	4 / 8	8-biegunowe
DVR125	TK 125	4 / 8	12-biegunowe
DVR160	TK 160	4 / 8	12-biegunowe

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

ROZDZIELACZE OBROTOWE

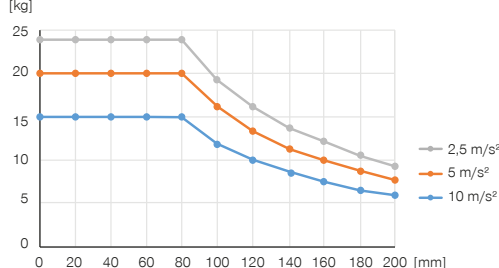
ROZMIAR DVR40

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



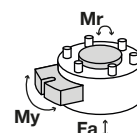
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060129



4 [kawalek]
O-ring
COR0025100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500S4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m – wtyk M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m – gniazdo M8



KAG500S4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m – wtyk M8



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

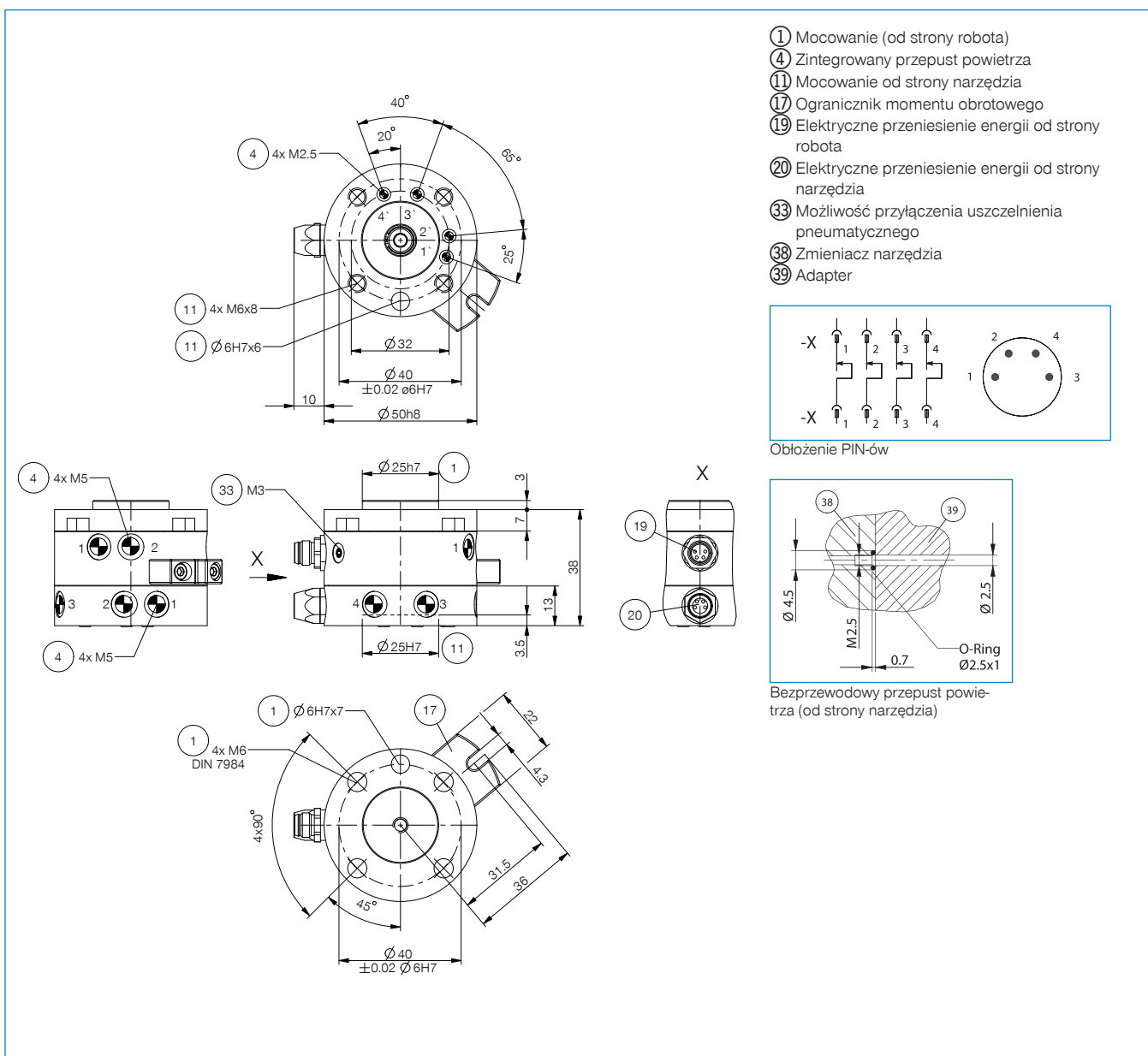


KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m – gniazdo M8



Nr katalogowy	Dane techniczne
	DVR40I4
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]*	4
Przeniesienie energii elektryczne	4-biegunowe
Prąd maks. [A]	3
Napięcie maks. [V]	24
Przyspieszenie maks. [m/s ²]	22
Maksymalne obroty	120
Maksymalne obroty [°/s]	720
Bicie promieniowe +/- [mm]	0.02
Bicie osiowe +/- [mm]	0.02
Stały moment obrotowy [Nm]	1
Moment obrotowy odkręcania [Nm]	1.5
Ciśnienie robocze maks. [bar]	10
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	0.7
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.39

*Możliwa próżnia



ROZDZIELACZE OBROTOWE

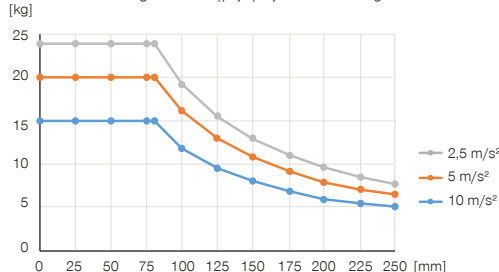
ROZMIAR DVR50

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



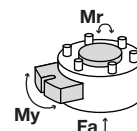
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060129



4 [kawalek]
O-ring
COR0025100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500S4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m – wtyk M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m – gniazdo M8



KAG500S4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m – wtyk M8



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

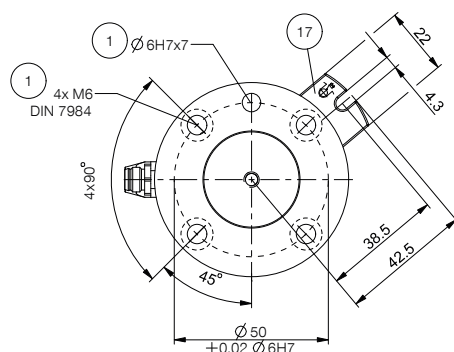
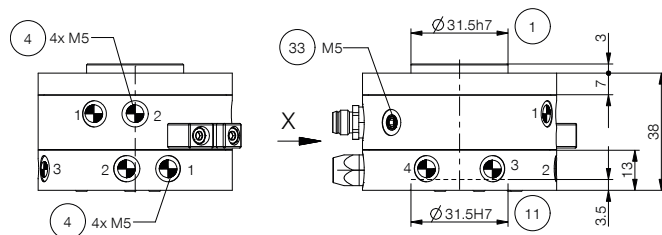
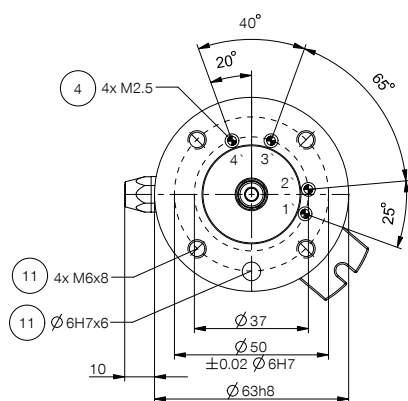


KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m – gniazdo M8

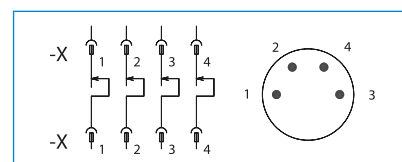


Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]*	4
Przeniesienie energii elektryczne	4-biegunowe
Prąd maks. [A]	3
Napięcie maks. [V]	24
Przyspieszenie maks. [m/s ²]	22
Maksymalne obroty	120
Maksymalne obroty [°/s]	720
Bicie promieniowe +/- [mm]	0.02
Bicie osiowe +/- [mm]	0.02
Stały moment obrotowy [Nm]	1
Moment obrotowy odkręcania [Nm]	1.5
Ciśnienie robocze maks. [bar]	10
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	8.1
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.62

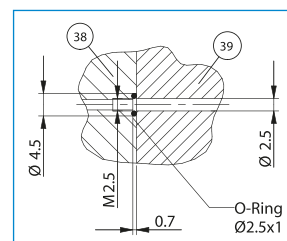
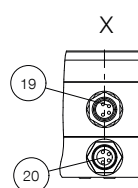
*Możliwa próżnia



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ④ Zintegrowany przepust powietrza
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia
- ⑰ Ogranicznik momentu obrotowego
- ⑲ Elektryczne przeniesienie energii od strony robota
- ⑳ Elektryczne przeniesienie energii od strony narzędzia
- ③③ Możliwość przyłączenia uszczelnienia pneumatycznego
- ③⑧ Zmieniaacz narzędzia
- ③⑨ Adapter



Obłożenie PIN-ów



Bezprzewodowy przepust powietrza (od strony narzędzia)



ROZDZIELACZE OBROTOWE

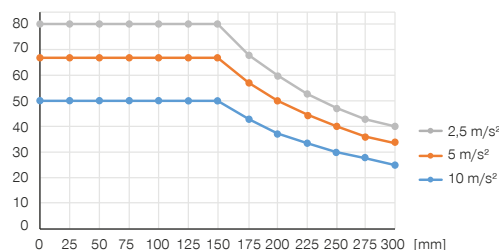
ROZMIAR DVR63

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



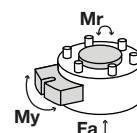
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060129



6 [kawalek]
O-ring
COR0030100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



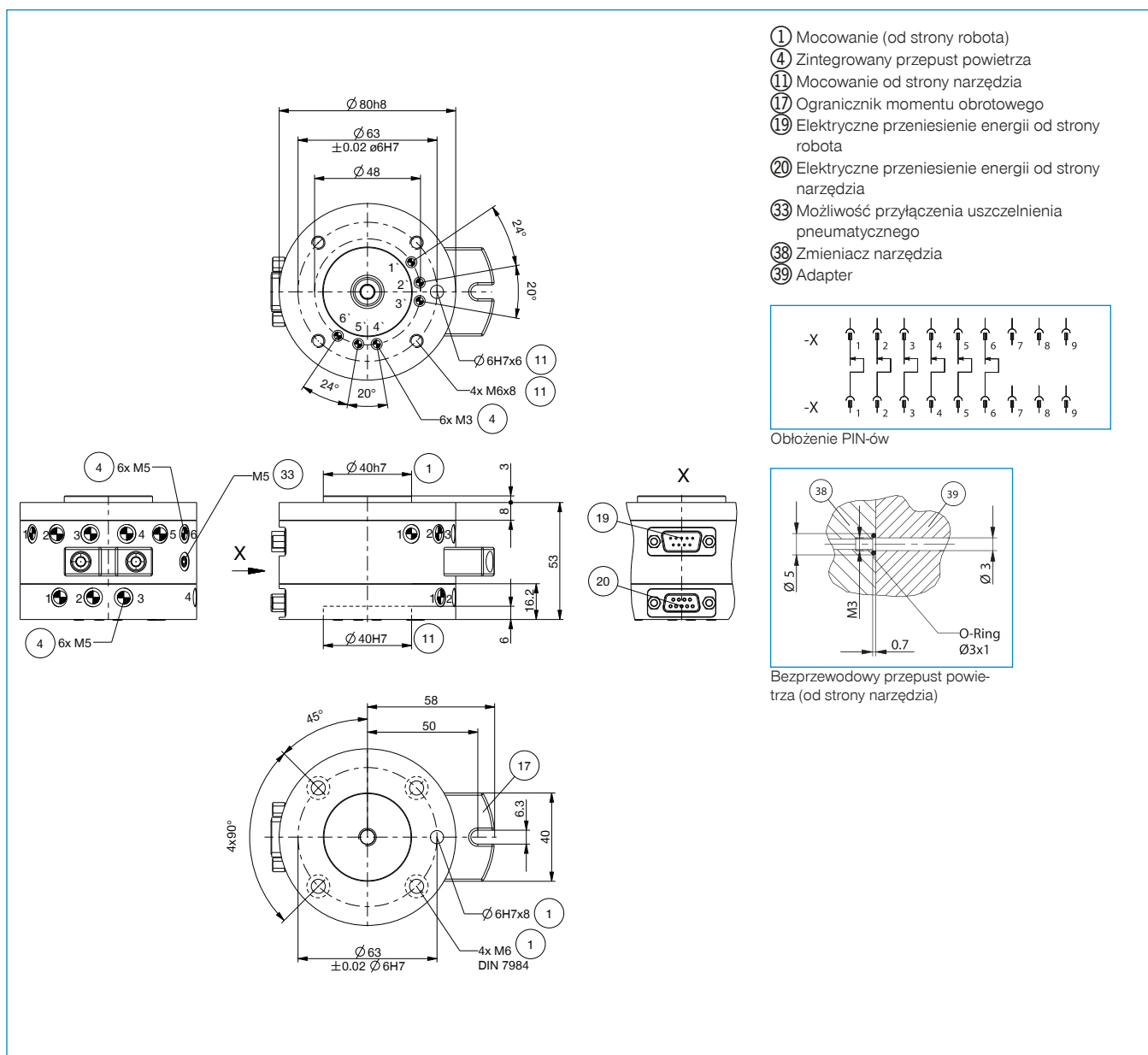
ZASILANIE W ENERGIĘ



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]*	6
Przeniesienie energii elektryczne	6-biegunowe
Prąd maks. [A]	6
Napięcie maks. [V]	250
Przyspieszenie maks. [m/s ²]	22
Maksymalne obroty	120
Maksymalne obroty [°/s]	720
Bicie promieniowe +/- [mm]	0.03
Bicie osiowe +/- [mm]	0.03
Stały moment obrotowy [Nm]	2
Moment obrotowy odkręcania [Nm]	3
Ciśnienie robocze maks. [bar]	10
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	10.5
Typ ochrony wg IEC 60529	IP64
Masa [kg]	1.3

*Możliwa próżnia



ROZDZIELACZE OBROTOWE

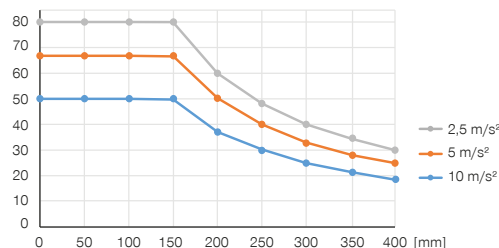
ROZMIAR DVR80

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



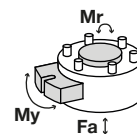
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984080169



6 [kawalek]
O-ring
COR0030100

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



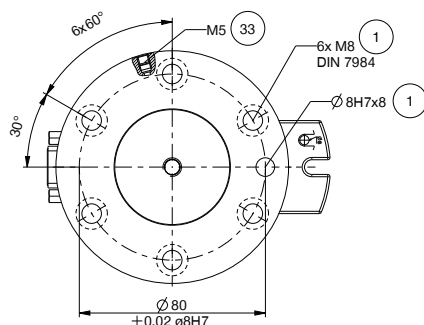
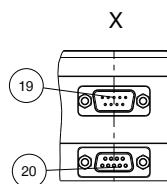
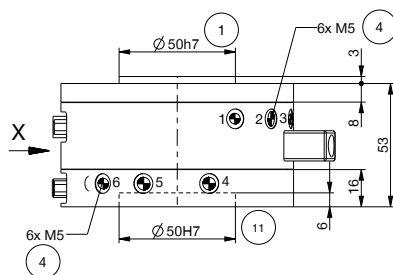
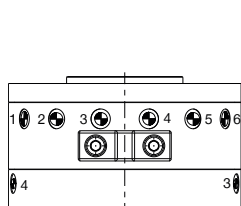
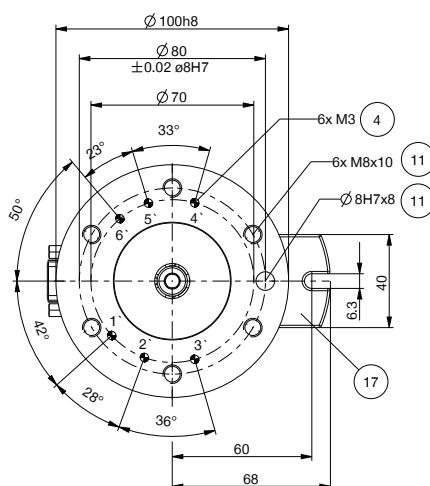
ZASILANIE W ENERGIĘ



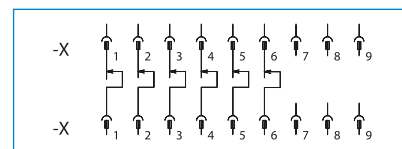
WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne
	DVR80i6
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]*	6
Przeniesienie energii elektryczne	6-biegunowe
Prąd maks. [A]	6
Napięcie maks. [V]	250
Przyspieszenie maks. [m/s ²]	22
Maksymalne obroty	120
Maksymalne obroty [°/s]	720
Bicie promieniowe +/- [mm]	0.03
Bicie osiowe +/- [mm]	0.03
Stały moment obrotowy [Nm]	2
Moment obrotowy odkręcania [Nm]	3
Ciśnienie robocze maks. [bar]	10
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	27
Typ ochrony wg IEC 60529	IP64
Masa [kg]	2

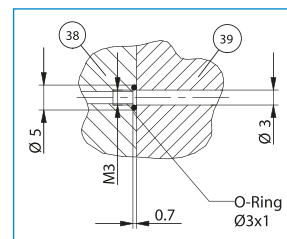
*Możliwa próżnia



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ④ Zintegrowany przepust powietrza
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia
- ⑰ Ogranicznik momentu obrotowego
- ⑲ Elektryczne przeniesienie energii od strony robota
- ⑳ Elektryczne przeniesienie energii od strony narzędzia
- ③③ Możliwość przyłączenia uszczelnienia pneumatycznego
- ③⑧ Zmieniacz narzędzia
- ③⑨ Adapter



Obłożenie PIN-ów



Bezprzewodowy przepust powietrza (od strony narzędzia)

ROZDZIELACZE OBROTOWE

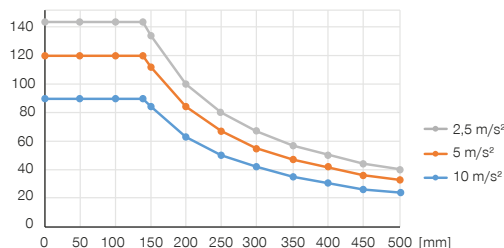
ROZMIAR DVR100

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



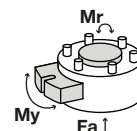
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912080169



4 [kawalek]
O-ring
COR0070150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



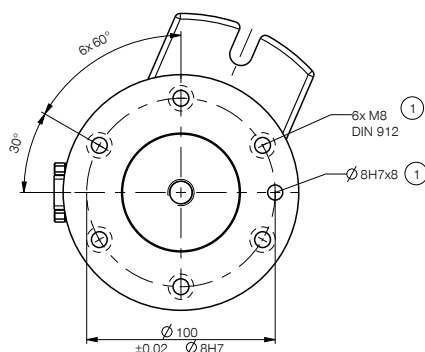
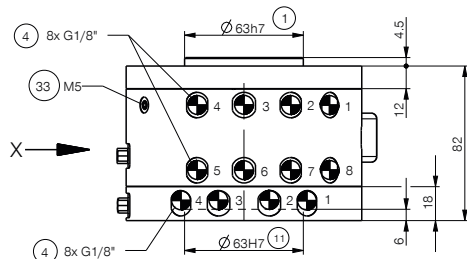
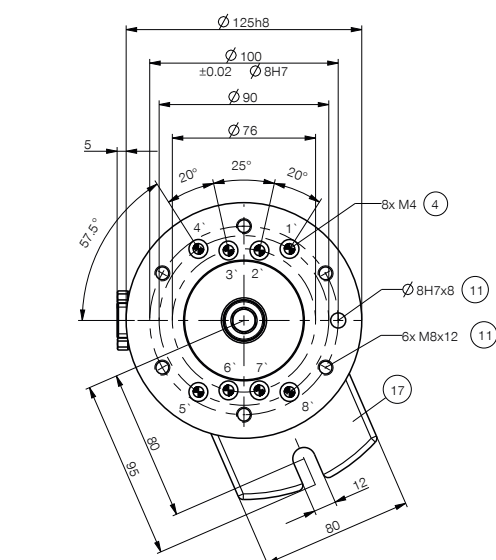
ZASILANIE W ENERGIĘ



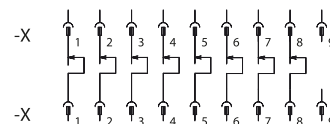
WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	DVR100I4	DVR100I8
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 100	TK 100
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]*	4	8
Przeniesienie energii elektryczne	8-biegunowe	8-biegunowe
Prąd maks. [A]	6	6
Napięcie maks. [V]	250	250
Przyspieszenie maks. [m/s ²]	20	20
Maksymalne obroty	100	100
Maksymalne obroty [°/s]	600	600
Bicie promieniowe +/- [mm]	0.04	0.04
Bicie osiowe +/- [mm]	0.04	0.04
Stały moment obrotowy [Nm]	2	4
Moment obrotowy odkręcania [Nm]	4	6
Ciśnienie robocze maks. [bar]	10	10
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	86	100
Typ ochrony wg IEC 60529	IP64	IP64
Masa [kg]	3.8	4.5

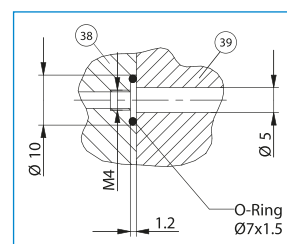
*Możliwa próżnia



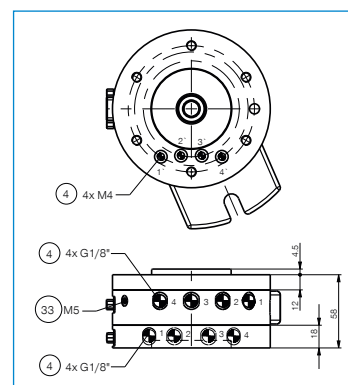
- ① Mocowanie (od strony robota)
- ④ Zintegrowany przepust powietrza
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia
- ⑰ Ogranicznik momentu obrotowego
- ⑲ Elektryczne przeniesienie energii od strony robota
- ⑳ Elektryczne przeniesienie energii od strony narzędzia
- ③③ Możliwość przyłączenia uszczelnienia pneumatycznego
- ③⑧ Zmieniacz narzędzia
- ③⑨ Adapter



Obłożenie PIN-ów



Bezprzewodowy przepust powietrza (od strony narzędzia)



ROZDZIELACZE OBROTOWE

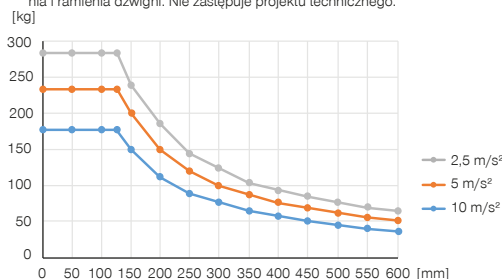
ROZMIAR DVR125

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



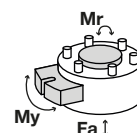
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984100209



4 [kawalek]
O-ring
COR0070150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



ZASILANIE W ENERGIĘ

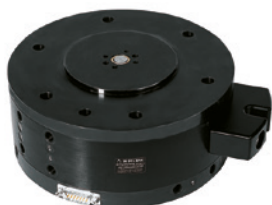


WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne

ROZDZIELACZE OBROTOWE

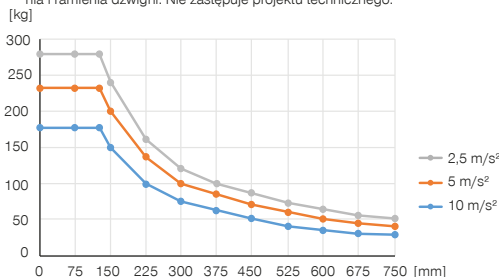
ROZMIAR DVR160

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



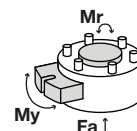
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984100209



4 [kawalek]
O-ring
COR0070150

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



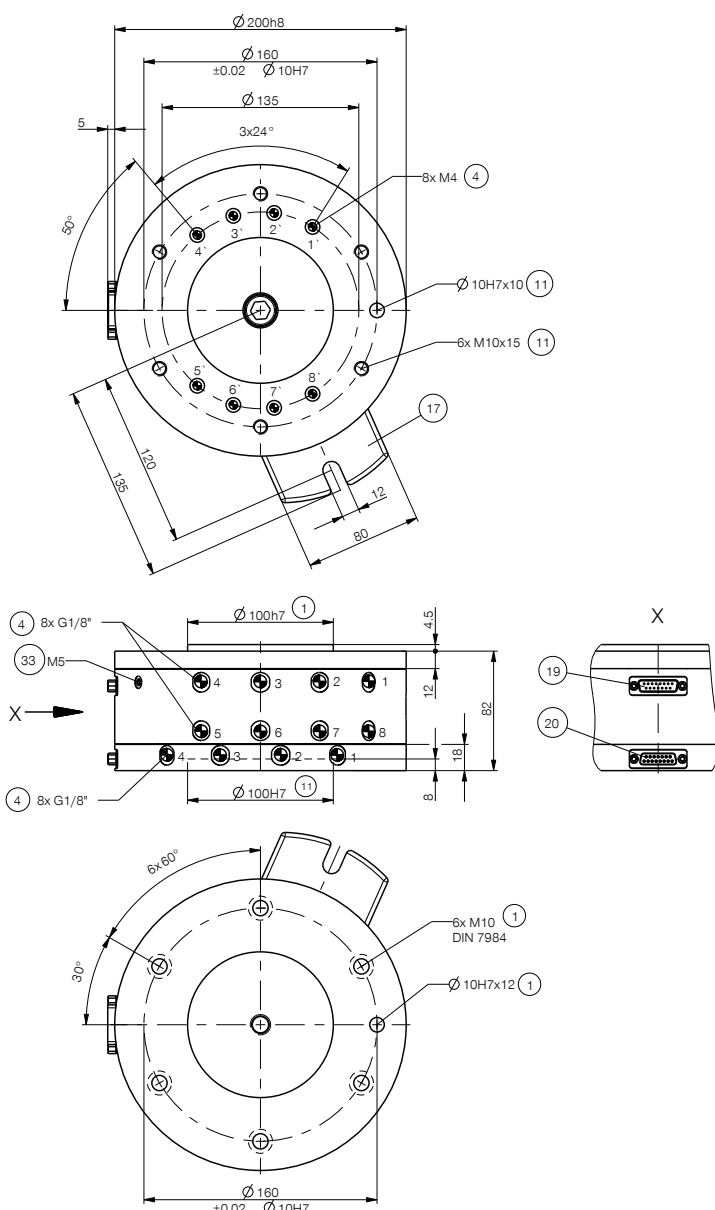
ZASILANIE W ENERGIĘ



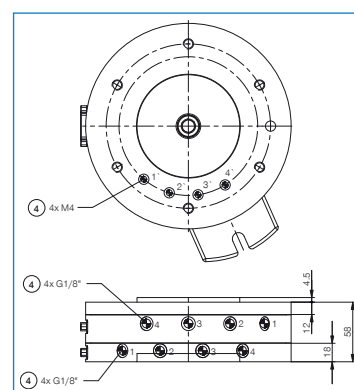
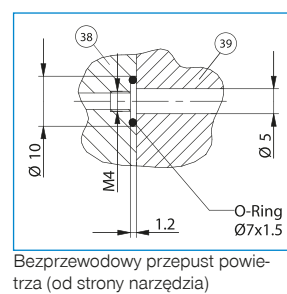
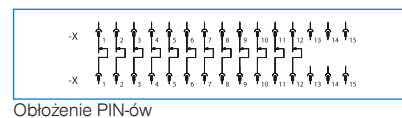
WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne	
	DVR160I4	DVR160I8
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 160	TK 160
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]*	4	8
Przeniesienie energii elektryczne	12-biegunowe	12-biegunowe
Prąd maks. [A]	6	6
Napięcie maks. [V]	250	250
Przyspieszenie maks. [m/s ²]	20	20
Maksymalne obroty	100	100
Maksymalne obroty [°/s]	600	600
Bicie promieniowe +/- [mm]	0.05	0.05
Bicie osiowe +/- [mm]	0.05	0.05
Stały moment obrotowy [Nm]	4	5
Moment obrotowy odkręcania [Nm]	5	6
Ciśnienie robocze maks. [bar]	10	10
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	480	580
Typ ochrony wg IEC 60529	IP64	IP64
Masa [kg]	9.1	11

*Możliwa próżnia



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ④ Zintegrowany przepust powietrza
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia
- ⑰ Ogranicznik momentu obrotowego
- ⑲ Elektryczne przeniesienie energii od strony robota
- ⑳ Elektryczne przeniesienie energii od strony narzędzia
- ③③ Możliwość przyłączenia uszczelnienia pneumatycznego
- ③⑧ Zmieniacz narzędzia
- ③⑨ Adapter



ROZDZIELACZE OBROTOWE

SERIA DVR1000

► ZALETY PRODUKTU



► Rozdzielacz obrotowy z przemysłową siecią Ethernet

Zintegrowany pierścień ślizgowy umożliwia bezpieczne dla procesu zastosowanie przyszłościowej przemysłowej sieci Ethernet w maszynie.

► 8 zintegrowanych przepustów powietrza

Redukcja zużycia do minimum i eliminacja niezdefiniowanych niekorzystnych konturów pakietu przewodów miękkich w celu efektywniejszego wykorzystania przestrzeni konstrukcyjnej maszyny.

► Podwójne łożyskowanie

Zintegrowane łożyska wałkowe zapewniają dużą sztywność i umożliwiają pracę robota z większą dynamiką, zwiększającą czasy taktowania.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



► Nasze produkty lubią wyzwania!

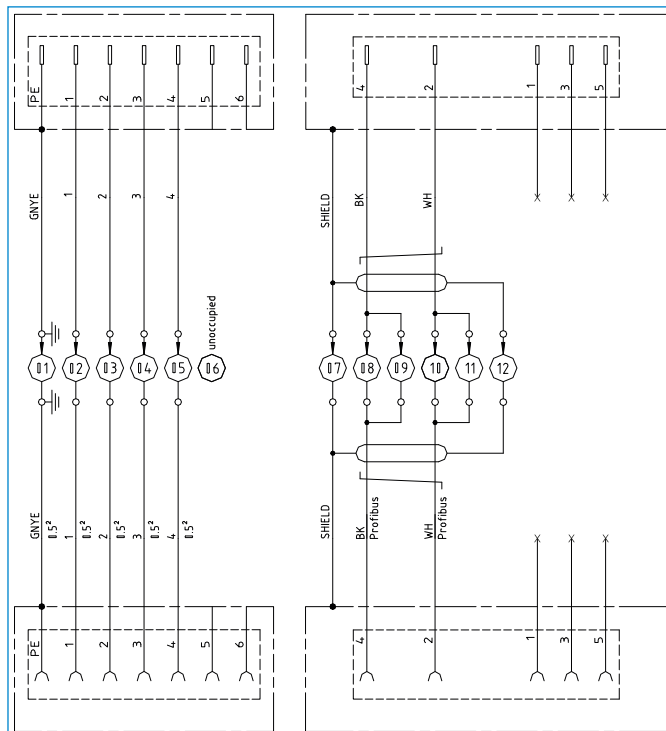
Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

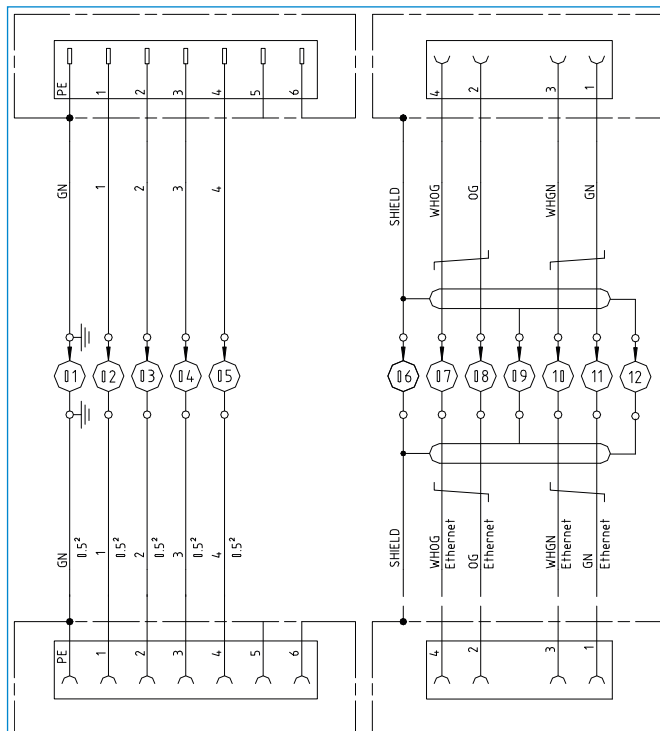
www.zimmer-group.com

SCHEMAT PRZYŁĄCZENIOWY

DVR1125PB



DVR1125PN



DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Przeniesienie energii pneumatycznej [Liczba]	Przeniesienie energii elektrycznej
DVR1125	TK 125	8	4-biegunowe + PE

WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

ROZDZIELACZE OBROTOWE

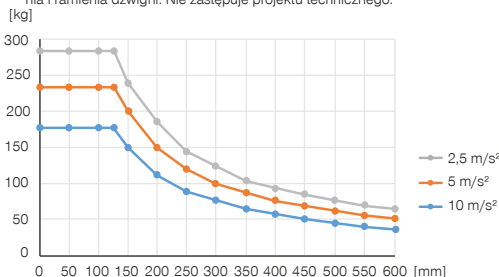
ROZMIAR DVR1125

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



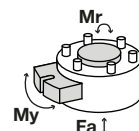
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na rozdzielacz obrotowy.



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

► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984100209



8 [kawałek]
O-ring
COR0070150



1 [kawałek]
O-ring 145 x 2,5
COR1450250

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



ZASILANIE W ENERGIĘ



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychyline

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DO DVR1125PB



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



RSTVLM17G07B-B
Złącze okrągłe proste - gniazdo M17



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



RSTVLM17G07S-B
Złącze okrągłe proste - wtyk M17



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DO DVR1125PN



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01156
Złącze proste - wtyk M12



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



RSTVLM17G07B-B
Złącze okrągłe proste - gniazdo M17



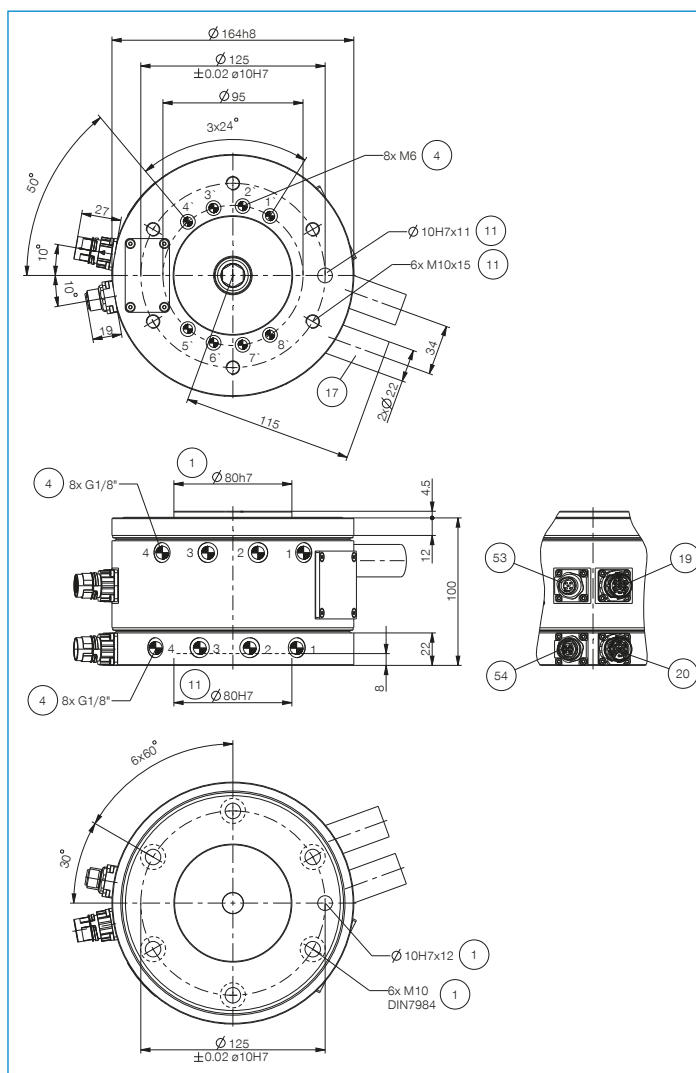
CSTE01157
Złącze kątowe - wtyk M12



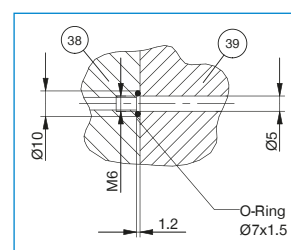
RSTVLM17G07S-B
Złącze okrągłe proste - wtyk M17



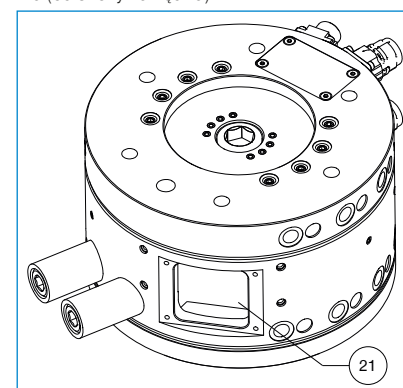
Nr katalogowy	Dane techniczne	
	DVR1125PB	DVR1125PN
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 125	TK 125
Przeniesienie energii pneumatyczne [Liczba]	8	8
Przepływ na element przenoszący [l/min]	290	290
Protokół magistrali	Profibus	Przemysłowa sieć Ethernet
Prędkość przesyłu danych	12	100
Przylącze fieldbus 53	Wtyk, M12, 5-pinowy, kod B	Gniazdo, M12, 4-pinowe, kod D
Przylącze fieldbus 54	Gniazdo, M12, 5-pinowe, kod B	Gniazdo, M12, 4-pinowe, kod D
Przeniesienie energii elektryczne	4-biegunowe + PE	4-biegunowe + PE
Przylącze zasilania 19	Sworzeń, M17, 7-pinowy	Sworzeń, M17, 7-pinowy
Podłączenie zasilania 20	Gniazdo, M17, 7-pinowe	Gniazdo, M17, 7-pinowe
Prąd maks. [A]	9	9
Napięcie maks. [V]	250	250
Przyspieszenie maks. [m/s ²]	20	20
Maksymalne obroty	100	100
Maksymalne obroty [°/s]	600	600
Bicie promieniowe +/- [mm]	0.05	0.05
Bicie osiowe +/- [mm]	0.05	0.05
Stały moment obrotowy [Nm]	4	4
Moment obrotowy odkręcania [Nm]	5	5
Ciśnienie robocze maks. [bar]	10	10
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm ²]	370	370
Typ ochrony wg IEC 60529	IP64	IP64
Masa [kg]	8.5	8.5

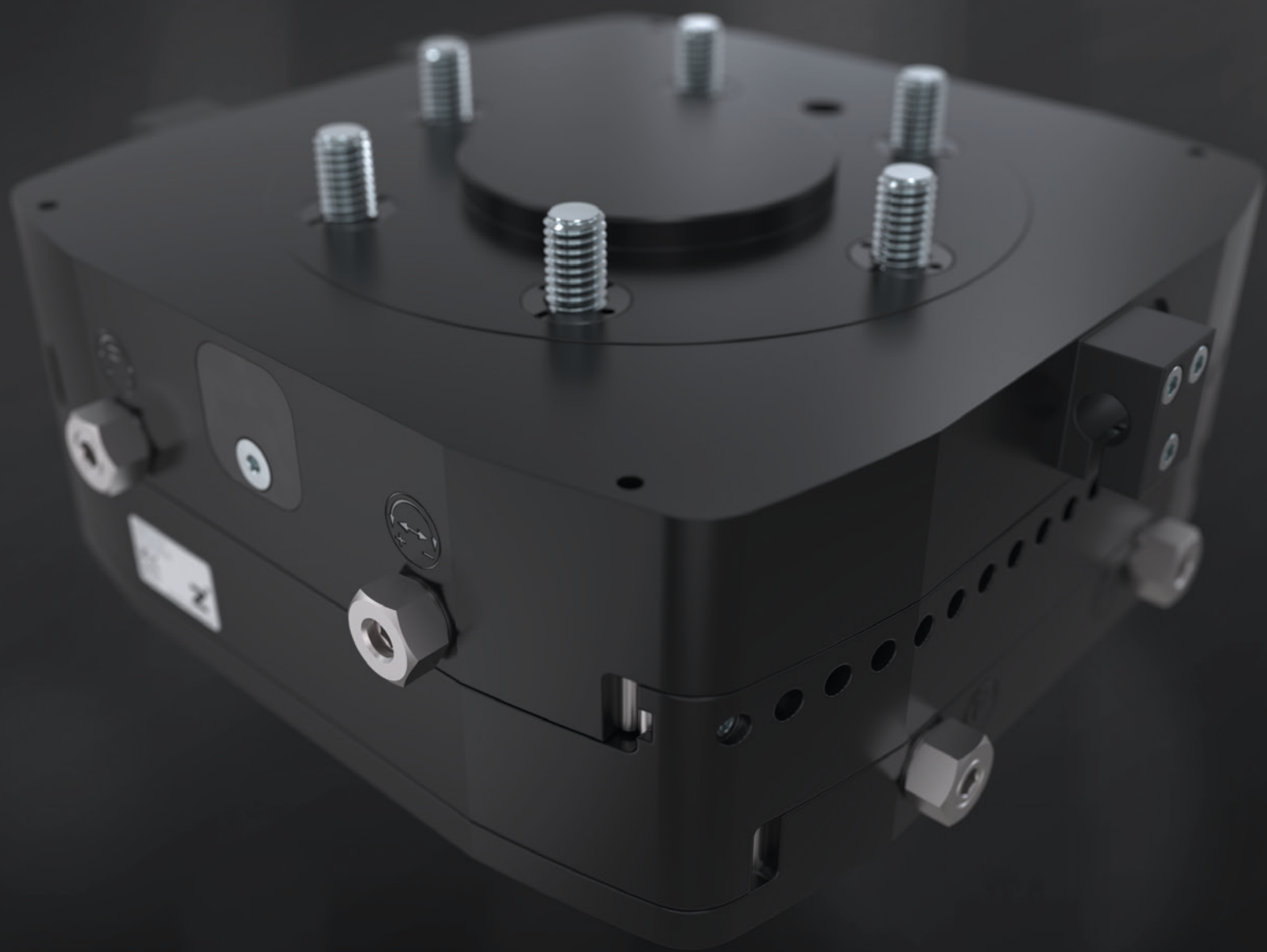


- ① Mocowanie (od strony robota)
- ④ Zintegrowany przepust powietrza
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia
- ⑰ Ogranicznik momentu obrotowego
- ⑲ Elektryczne przeniesienie energii od strony robota
- ⑳ Elektryczne przeniesienie energii od strony narzędzia
- ㉑ Okno montażowe
- ㉢ Zmieniacz narzędzia
- ㉣ Adapter
- ㉥ Magistrala obiektowa od strony robota
- ㉦ Magistrala obiektowa od strony narzędzia



Bezprzewodowy przepust powietrza (od strony narzędzia)





UKŁADY WYRÓWNANIA OSI

PRZEGLĄD SERII



7

UKŁADY WYRÓWNANIA OSI

102 - 161

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

7

Przeгляд серии / Układy wyrównania osi

UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

SERIA FGR

► ZALETY PRODUKTU



► Proces łączenia bez najmniejszych oporów

Lekkość poruszania się umożliwia przeprowadzenie w krótkim czasie nawet najdelikatniejszych procesów łączenia.

► Siłownik pneumatyczny o pojedynczym działaniu

Łatweysterowanie i zmniejszone nakłady na układanie przewodów.

► Możliwość mocowania centrycznego i mimośrodowego

Aby uzyskać optymalny przebieg procesu, można w zależności od wymagań zacisnąć albo centrycznie zablokować pozycję wyrównawczą.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



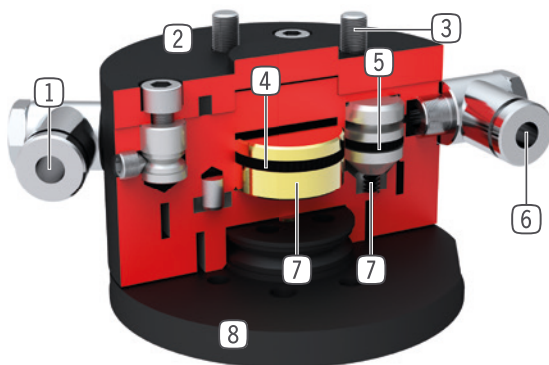
► Nasze produkty lubią wyzwania!

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- 1 **Doprowadzanie energii**
 - Centrowanie
- 2 **Wytrzymała, lekka obudowa**
 - Stop aluminium pokryty twardą powłoką
- 3 **Kołnierz robota**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- 4 **Napęd – zacisk mimośrodowy**
 - Siłownik pneumatyczny o pojedynczym działaniu z tarczą cierną
- 5 **Centrowanie napędu**
 - Trzy siłowniki pneumatyczne o pojedynczym działaniu z tłokiem stożkowym w odstępie 120°
- 6 **Doprowadzanie energii**
 - Zacisk mimośrodowy
- 7 **Przeniesienie siły**
 - Bezpośrednio i z niewielkimi stratami za pomocą stożka/tarczy ciernej
- 8 **Układ wyrównujący**
 - Bezsilowe wyrównywanie niedokładności pozycji
 - Skok wyrównawczy do +/- 4 mm skoku

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Siła utrzymująca wycentrowana [N]	Siła utrzymująca decentrowana [N]
FGR1040	TK 40	120	50
FGR1050	TK 50	250	140

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

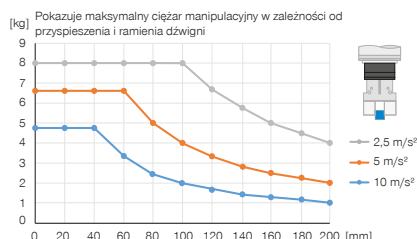
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR FGR1040

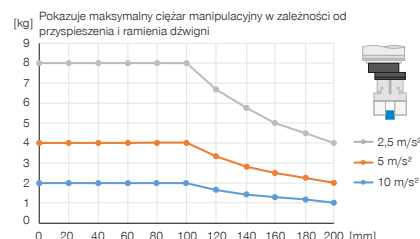
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

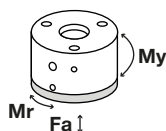


► Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą



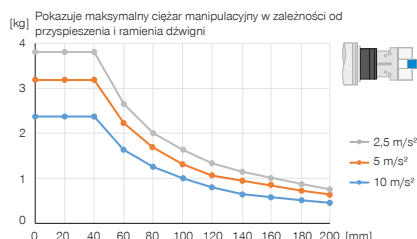
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.

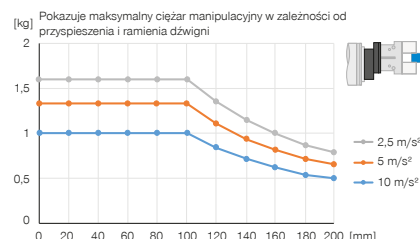


Mr [Nm]	5
My [Nm]	10
Fa [N]	1000

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą



► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060129

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste

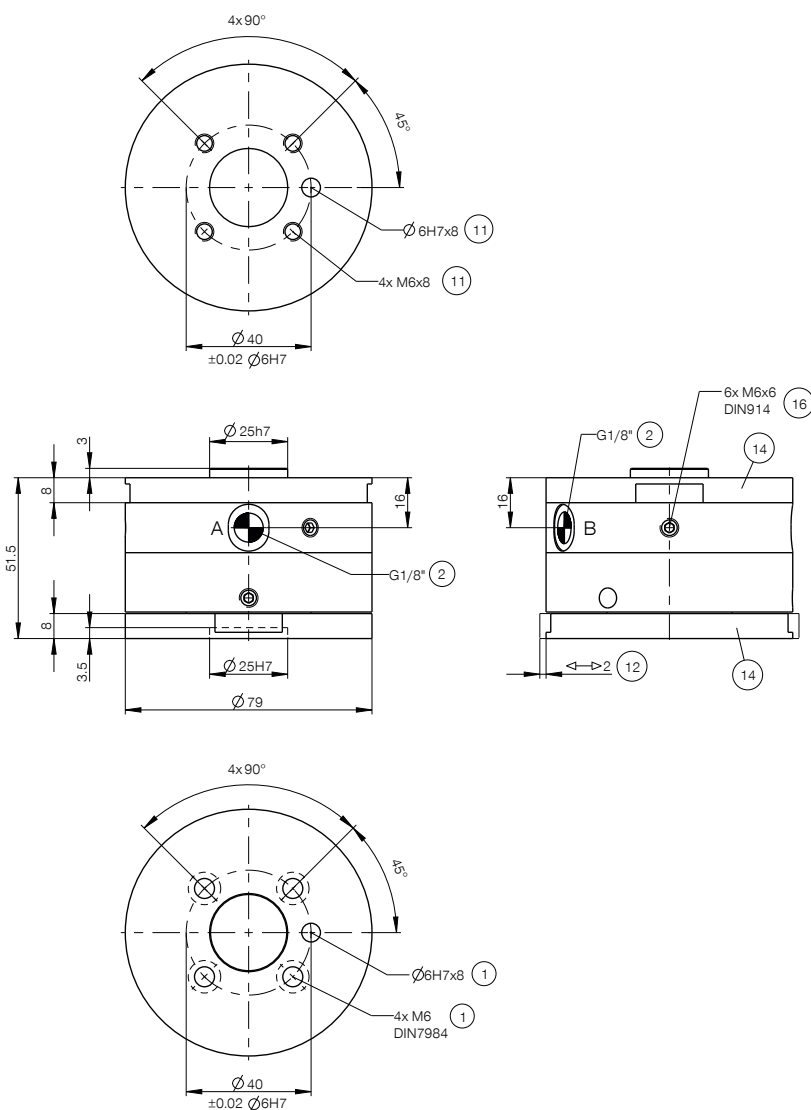


ZASILANIE W ENERGIĘ



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Kąt skręcenia maks. [°]	12
Siła utrzymująca wycentrowana [N]	120
Siła utrzymująca decentrowana [N]	50
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	0.84



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia
- ⑫ Wyrównanie pozycji
- ⑭ Płytki pośredniczące
- ⑯ Mocowanie płytki pośredniej
- A Przyłącze powietrza (zacisk mimośrodowy)
- B Przyłącze powietrza (centrowanie)

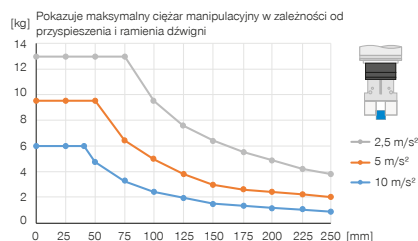
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR FGR1050

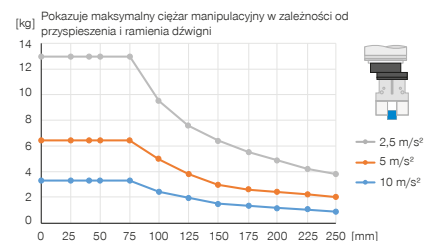
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

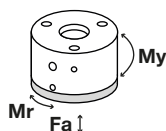


► Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą



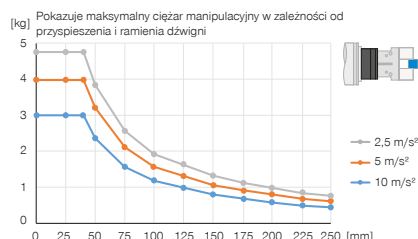
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.

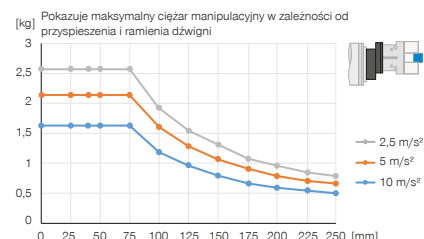


Mr [Nm]	6
My [Nm]	13
Fa [N]	1000

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą



► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912060149

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste

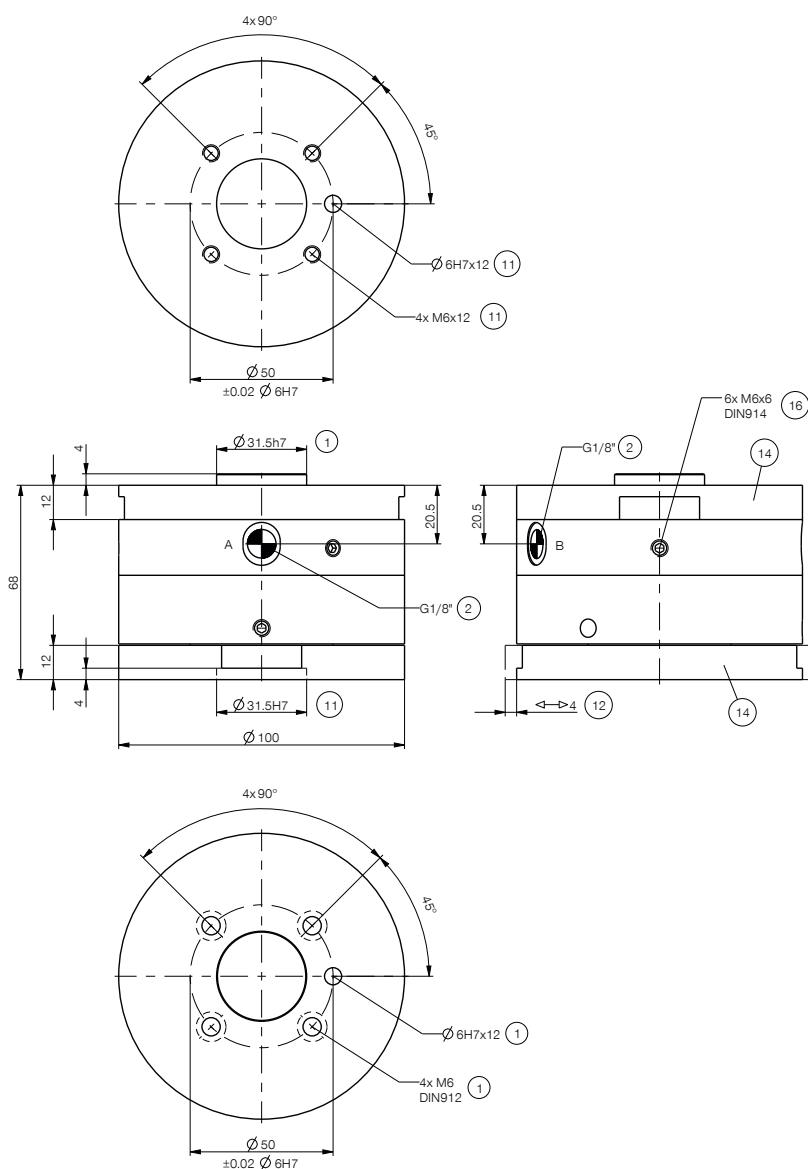


ZASILANIE W ENERGIĘ



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylnie

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	4
Kąt skręcenia maks. [°]	9
Siła utrzymująca wycentrowana [N]	250
Siła utrzymująca decentrowana [N]	140
Ciśnienie robocze [bar]	4 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	1.8

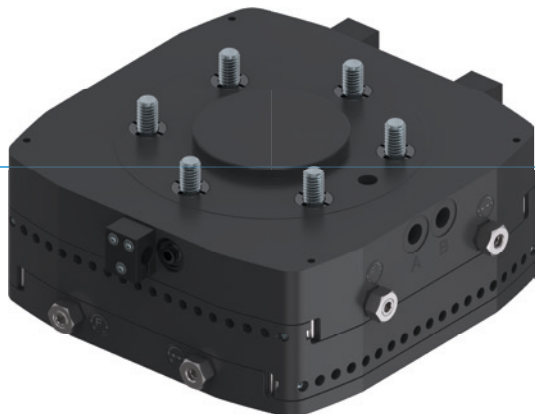


- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia
- ⑫ Wyrównanie pozycji
- ⑭ Płytki pośredniczące
- ⑯ Mocowanie płytki pośredniej
- A Przyłącze powietrza (zacisk mimośrodowy)
- B Przyłącze powietrza (centrowanie)

UKŁADY WYRÓWNANIA OSI

SERIA XYR1000

► ZALETY PRODUKTU



► **Nastawianie siły wyrównującej i skoku**

Za pomocą śrub nastawczych można w najkrótszym czasie optymalnie dostosować właściwości układu wyrównującego.

► **Płaska konstrukcja**

Konstrukcja ta minimalizuje obciążenie robota momentem i umożliwia stosowanie mniejszych, ekonomiczniejszych elementów.

► **Możliwość mocowania centrycznego i mimośrodowego**

W zależności od wymagań można zacisnąć albo centrycznie zablokować pozycję wyrównawczą. Pomoc w optymalizacji procesów

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNEGO ZASTOSOWANIA



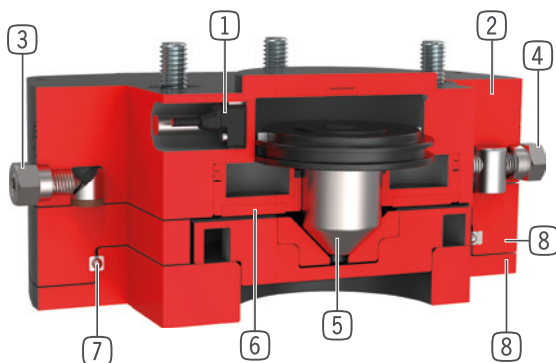
► **Nasze produkty lubią wyzwania!**

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- 1 Kontrola pozycji tłoka**
 - Za pomocą czujników pola magnetycznego
 - Dostępne jako wyposażenie dodatkowe
- 2 Wytrzymała, lekka obudowa**
 - Stop aluminium pokryty twardą powłoką
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
 - Minimalna wysokość konstrukcyjna
- 3 Siła wyrównująca**
 - Regulowana za pomocą śruby nastawczej
- 4 Skok wyrównujący**
 - Płynnie nastawiane (od wielkości konstrukcyjnej 1063)
- 5 Tłok blokujący**
 - Centrycznie za pomocą tłoka stożkowego
- 6 Zacisk mimośrodowo**
 - Za pomocą tłoka pneumatycznego z zamknięciem ciernym
- 7 Prowadnica liniowa**
 - Do pochłaniania największych sił i momentów
- 8 Płyty wyrównawcze**
 - Do wyrównywania błędów pozycji w kierunku XY

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	Siła utrzymująca wycelowana [N]	Siła utrzymująca decentrowana [N]
XYR1040	TK 40	3	150	30
XYR1050	TK 50	3.5	250	50
XYR1063	TK 63	4.5	400	125
XYR1080	TK 80	5.5	600	250
XYR1100	TK 100	6.0	900	450
XYR1125	TK 125	8.0	1500	600
XYR1160	TK 160	10.0	2000	1000
XYR1200	TK 200	12.5	3000	1250

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

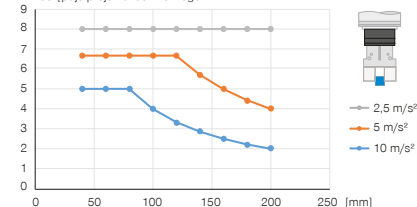
ROZMIAR XYR1040

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



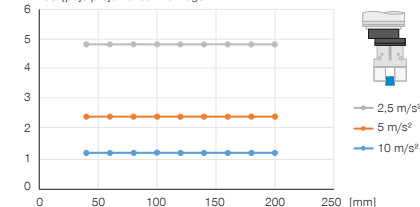
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



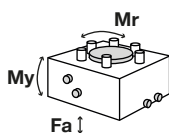
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

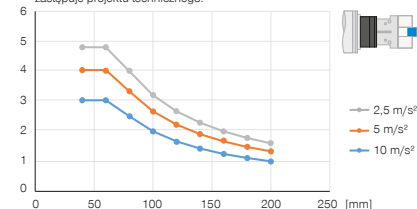
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

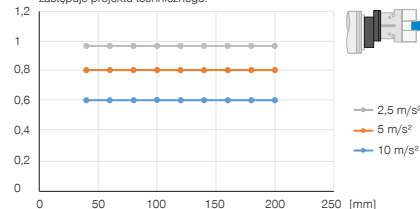
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060149

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne

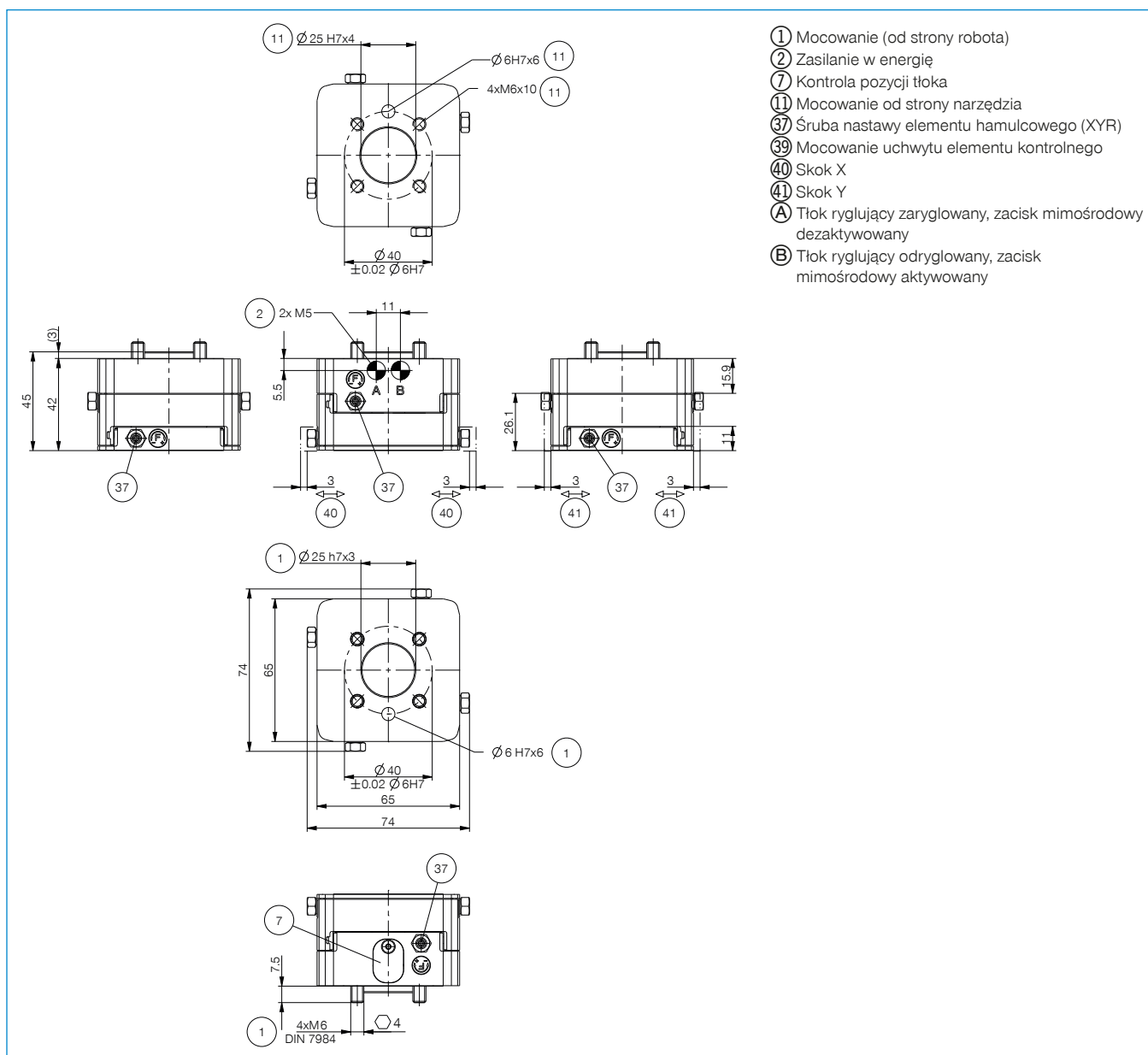


TECHNIKA SENSOROWA



ZUB109817
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	3
Siła utrzymująca wycentrowana [N]	150
Siła utrzymująca decentrowana [N]	30
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycentrowana [cm³]	6
Pojemność cylindra na cykl decentrowana [cm³]	3
Moment bezwładności masy [kgcm²]	3.4
Masa [kg]	0.5



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

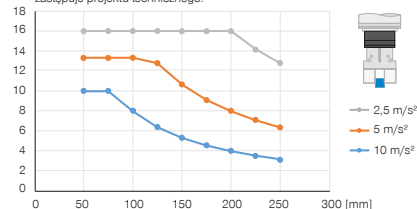
ROZMIAR XYR1050

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



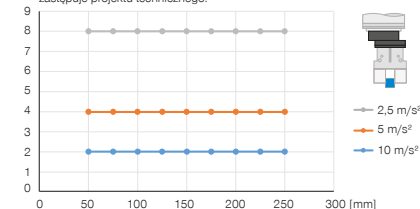
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



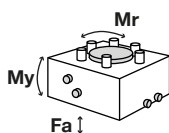
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

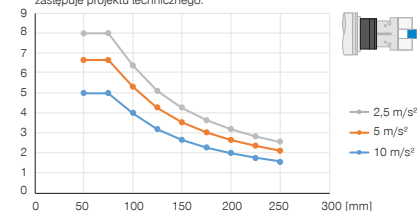
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

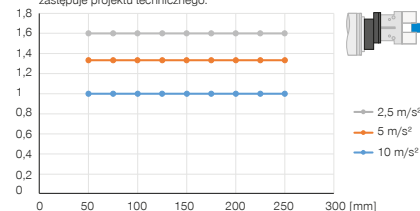
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060149

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne

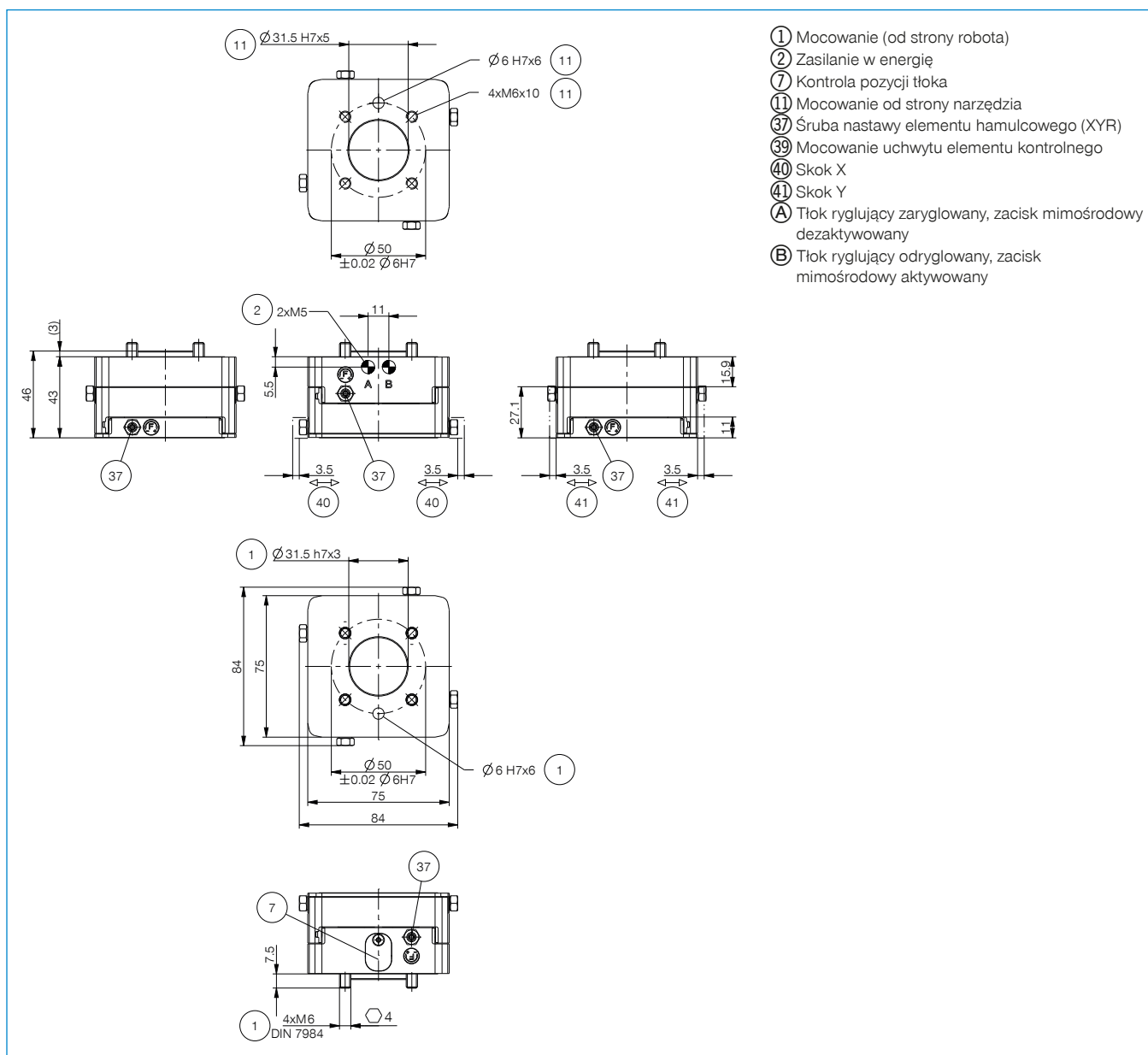


TECHNIKA SENSOROWA



ZUB109835
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	3.5
Siła utrzymująca wycentrowana [N]	250
Siła utrzymująca decentrowana [N]	50
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycentrowana [cm³]	8
Pojemność cylindra na cykl decentrowana [cm³]	4
Moment bezwładności masy [kgcm²]	6.2
Masa [kg]	0.66



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

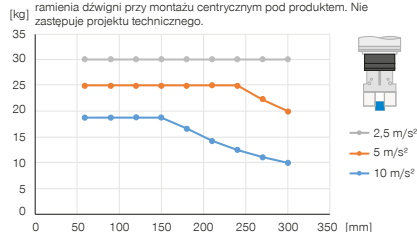
ROZMIAR XYR1063

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



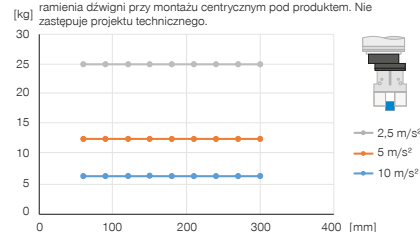
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



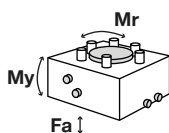
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

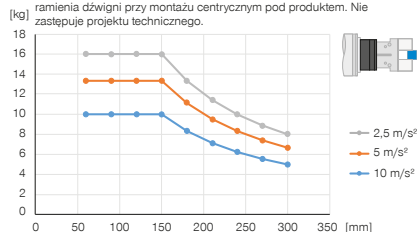
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

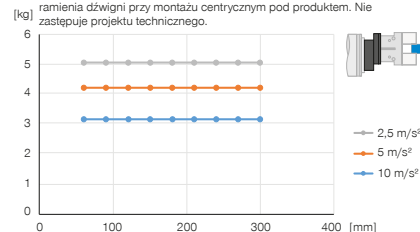
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



3 [kawałek]
Element zaciskowy
KB8K



4 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060149

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — przewód 5 m



NJ8-E2S
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8



TECHNIKA SENSOROWA

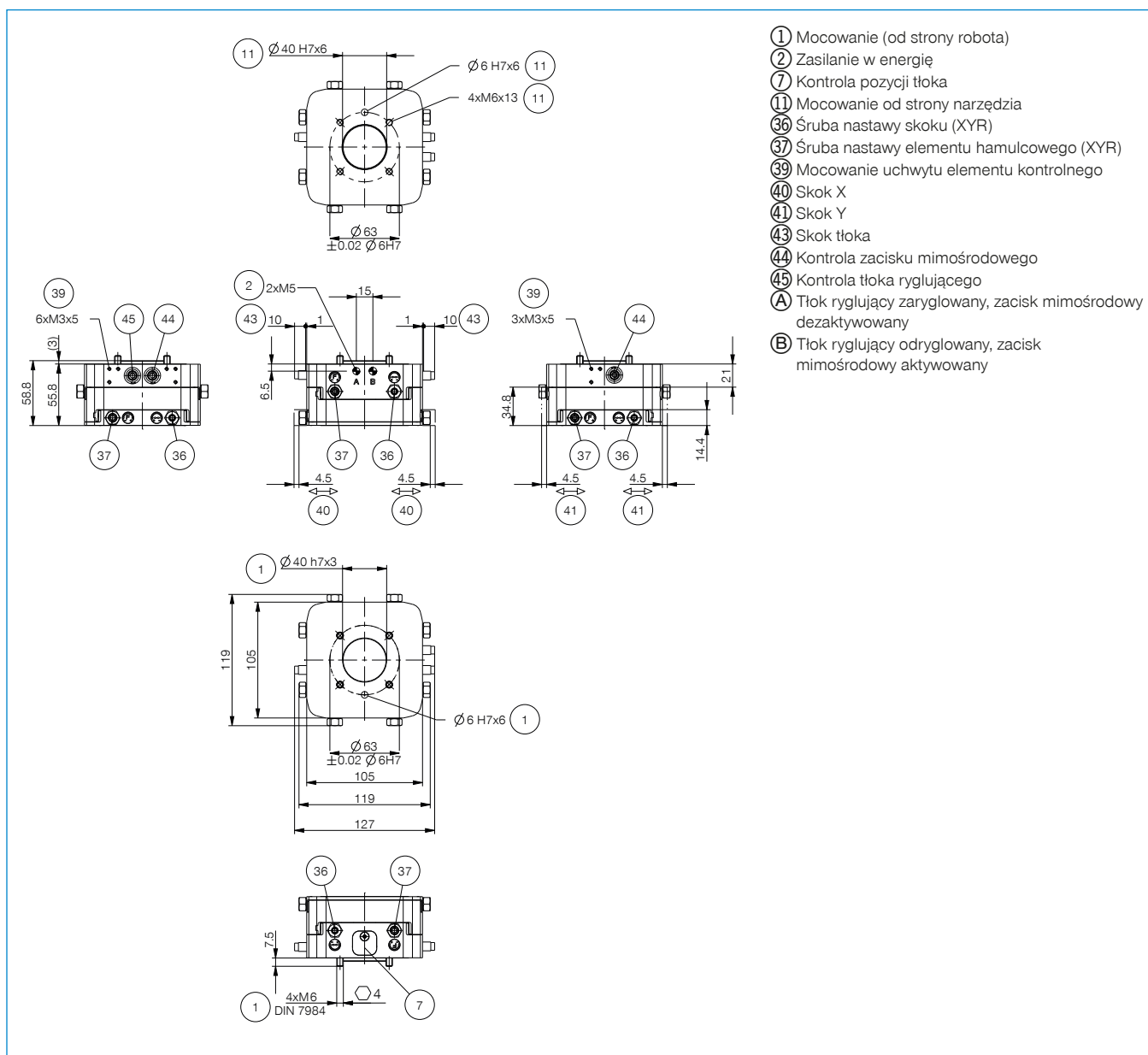


KHA1000-8
Uchwyt zaciskowy



ZUB109833
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	4.5
Siła utrzymująca wycentrowana [N]	400
Siła utrzymująca decentrowana [N]	125
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycentrowana [cm³]	16
Pojemność cylindra na cykl decentrowana [cm³]	9
Moment bezwładności masy [kgcm²]	32.8
Masa [kg]	1.7



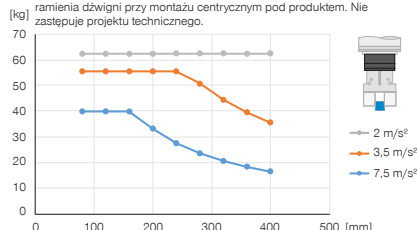
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI ROZMIAR XYR1080

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



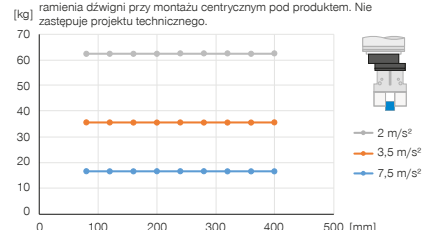
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



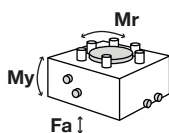
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

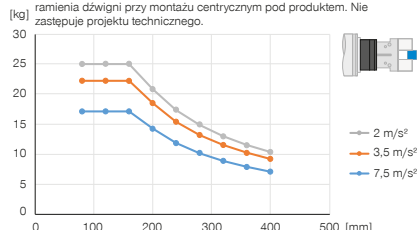
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

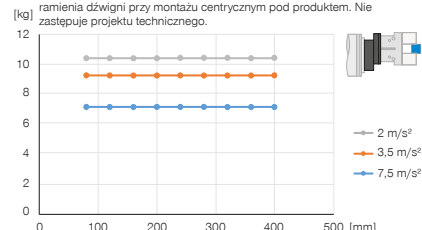
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



3 [kawałek]
Element zaciskowy
KB8K



6 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984080229

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — przewód 5 m



NJ8-E2S
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8



TECHNIKA SENSOROWA

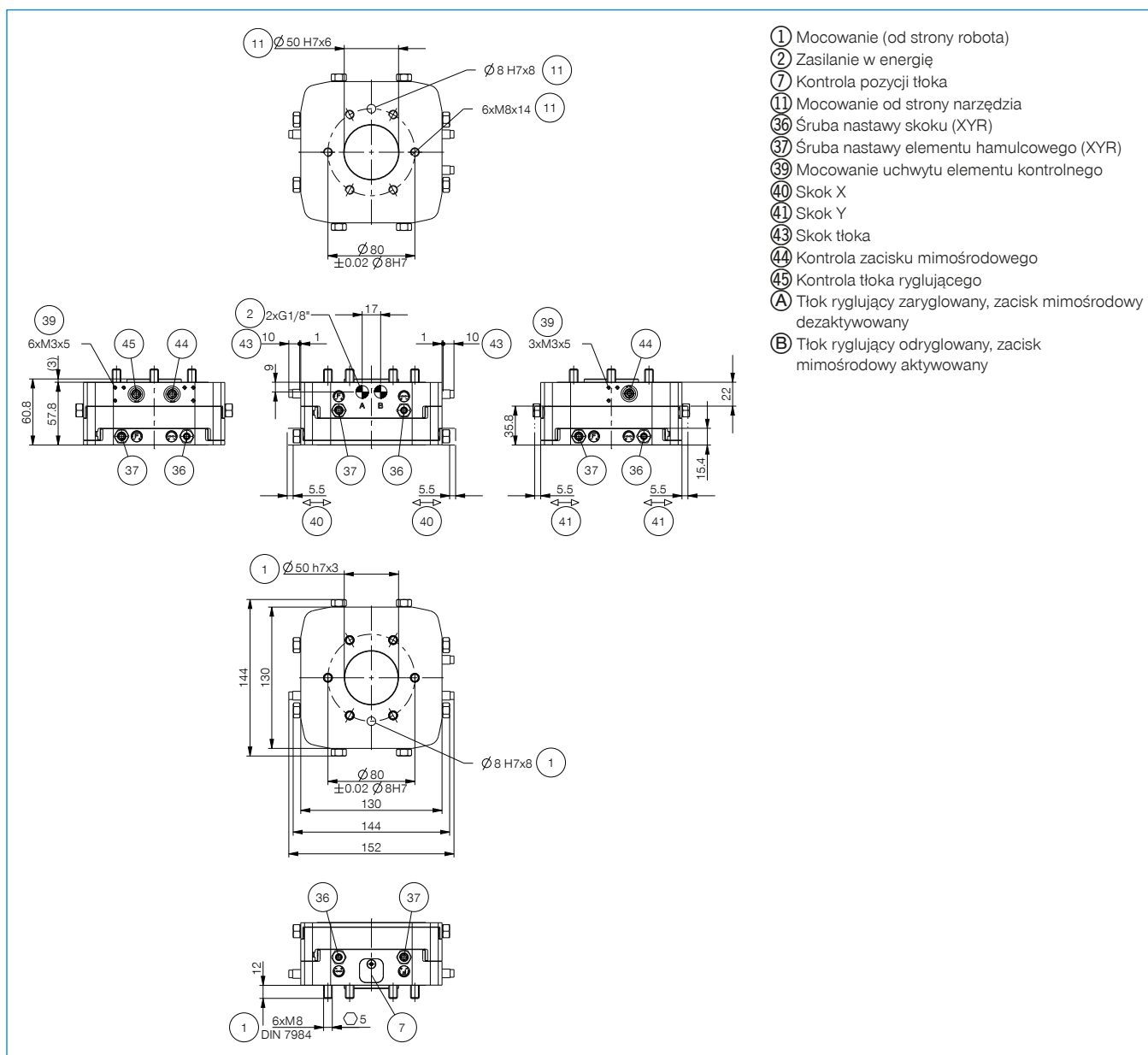


KHA1000-8
Uchwyt zaciskowy



ZUB109831
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	5.5
Siła utrzymująca wycentrywana [N]	600
Siła utrzymująca decentrowana [N]	250
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycentrywana [cm³]	36
Pojemność cylindra na cykl decentrowana [cm³]	21
Moment bezwładności masy [kgcm²]	73.9
Masa [kg]	2.7



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

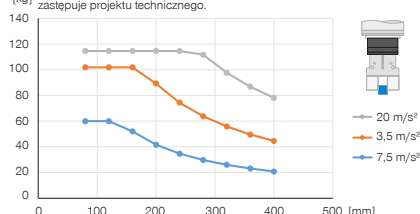
ROZMIAR XYR1100

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



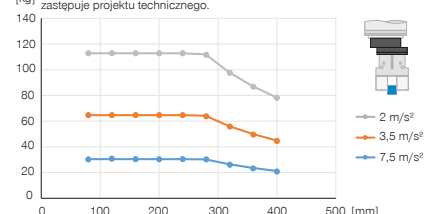
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



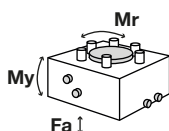
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

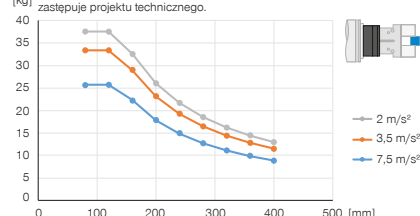
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

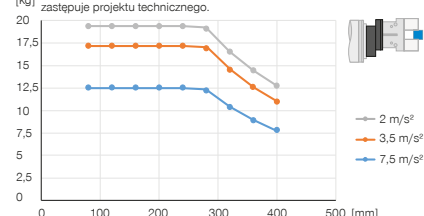
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



3 [kawałek]
Element zaciskowy
KB8K



6 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984080229

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — przewód 5 m



NJ8-E2S
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8



TECHNIKA SENSOROWA

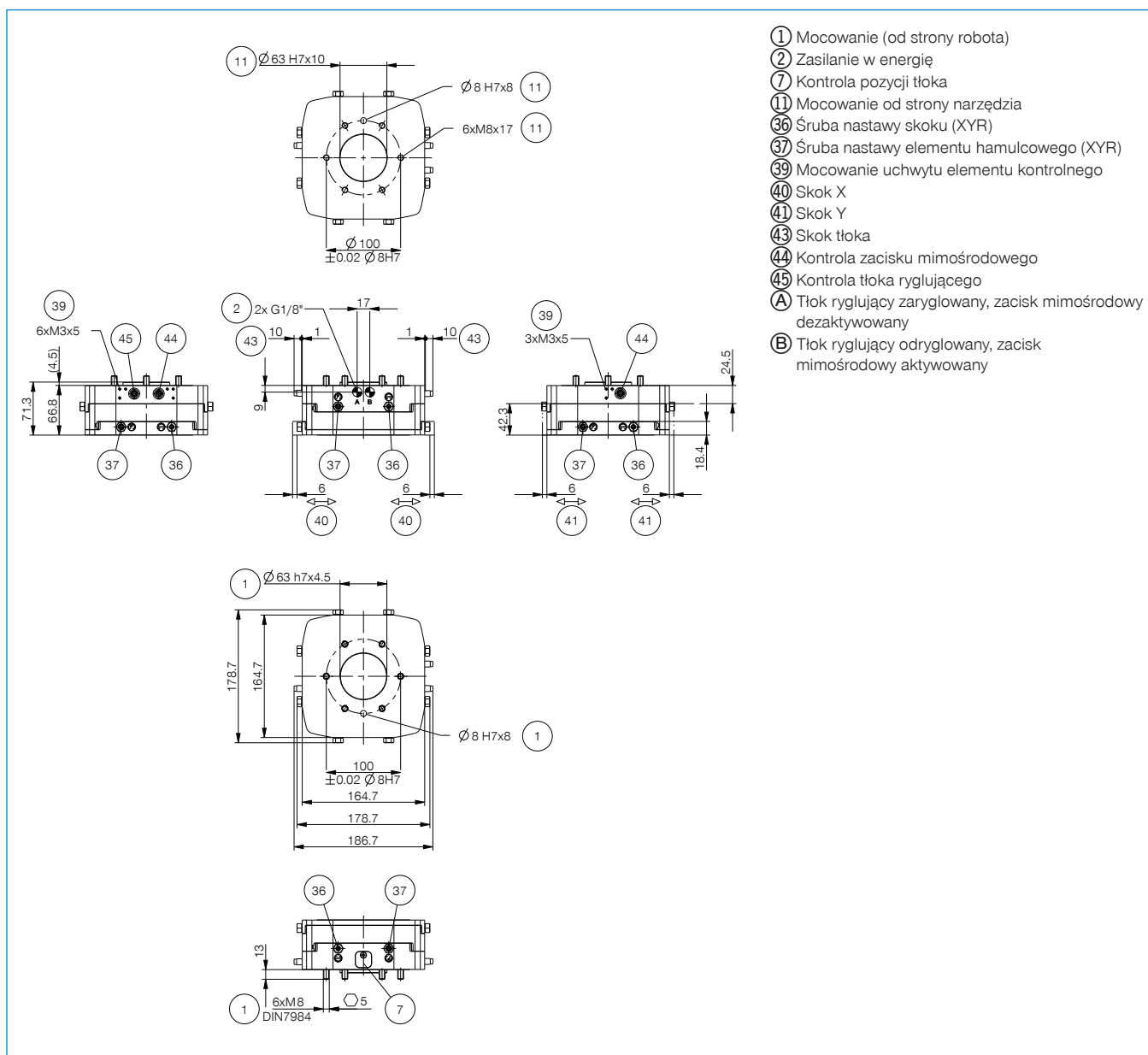


KHA1000-8
Uchwyt zaciskowy



ZUB109829
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 100
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	6.0
Siła utrzymująca wycelowana [N]	900
Siła utrzymująca decentrowana [N]	450
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycelowany [cm³]	65
Pojemność cylindra na cykl decentrowany [cm³]	42
Moment bezwładności masy [kgcm²]	204.0
Masa [kg]	4.6



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

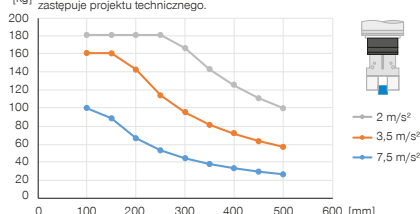
ROZMIAR XYR1125

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



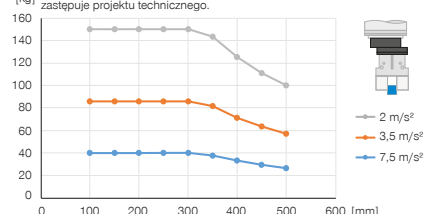
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



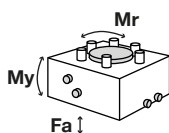
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

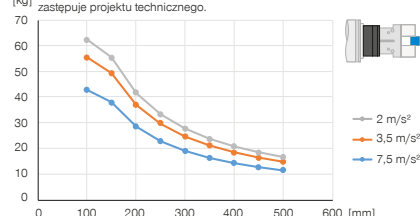
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

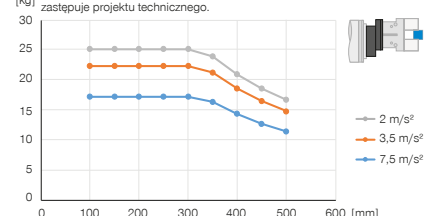
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



3 [kawałek]
Element zaciskowy
KB8K



6 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984100309

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowno-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — przewód 5 m



NJ8-E2S
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8



TECHNIKA SENSOROWA

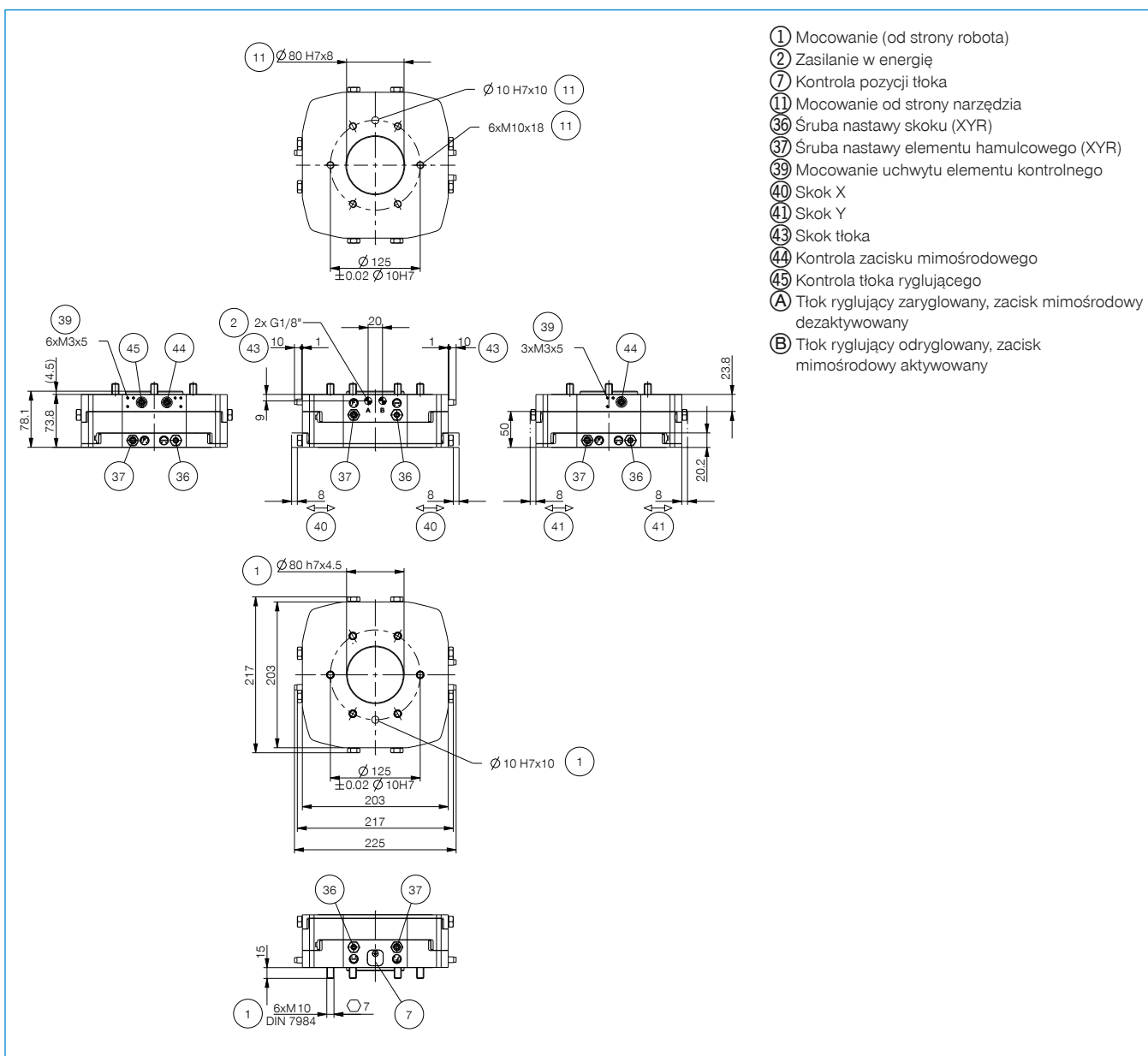


KHA1000-8
Uchwyt zaciskowy



ZUB109826
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 125
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	8.0
Siła utrzymująca wycentrowana [N]	1500
Siła utrzymująca decentrowana [N]	600
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycentrowana [cm³]	113
Pojemność cylindra na cykl decentrowana [cm³]	64
Moment bezwładności masy [kgcm²]	506.0
Masa [kg]	7.9



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

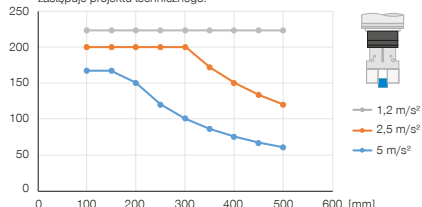
ROZMIAR XYR1160

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



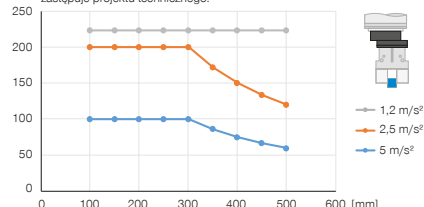
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



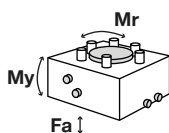
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

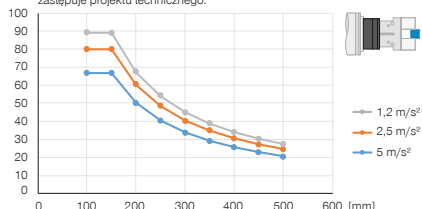
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

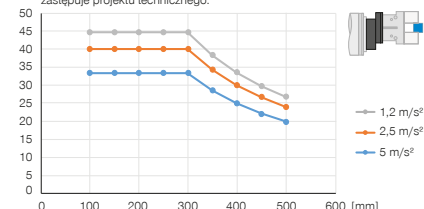
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



3 [kawałek]
Element zaciskowy
KB8K



6 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984100309

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — przewód 5 m



NJ8-E2S
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8



TECHNIKA SENSOROWA

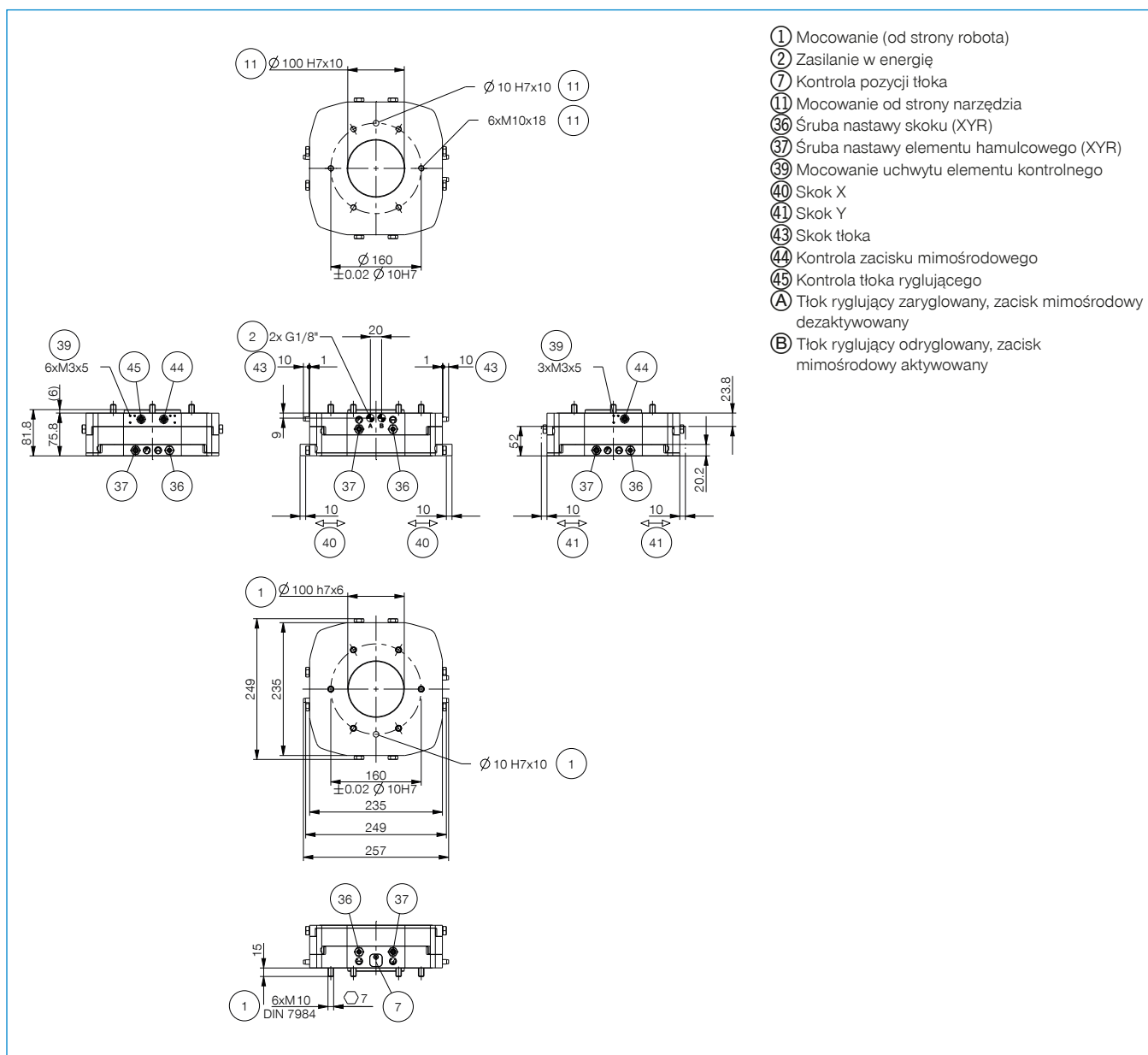


KHA1000-8
Uchwyt zaciskowy



ZUB109824
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 160
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	10.0
Siła utrzymująca wycelowana [N]	2000
Siła utrzymująca decentrowana [N]	1000
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycelowany [cm³]	189
Pojemność cylindra na cykl decentrowany [cm³]	111
Moment bezwładności masy [kgcm²]	891.0
Masa [kg]	10



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

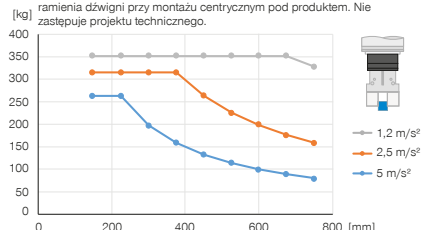
ROZMIAR XYR1200

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



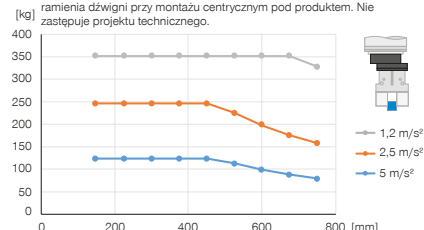
Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



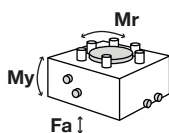
Konstrukcja pionowa z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Siły i momenty

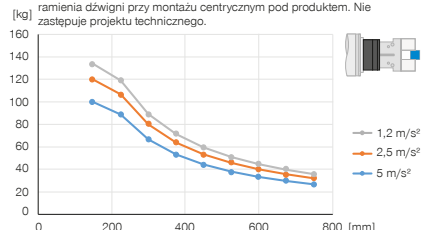
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

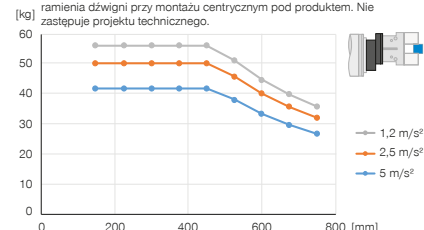
Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



Konstrukcja pozioma z decentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalną masę manipulacyjną w funkcji przyspieszenia i ramienia dźwigni przy montażu centrycznym pod produktem. Nie zastępuje projektu technicznego.



W ZAKRESIE DOSTAWY



3 [kawałek]
Element zaciskowy
KB8K



6 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984120309

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



TECHNIKA SENSOROWA



NJ8-E2
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — przewód 5 m



NJ8-E2S
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8



TECHNIKA SENSOROWA

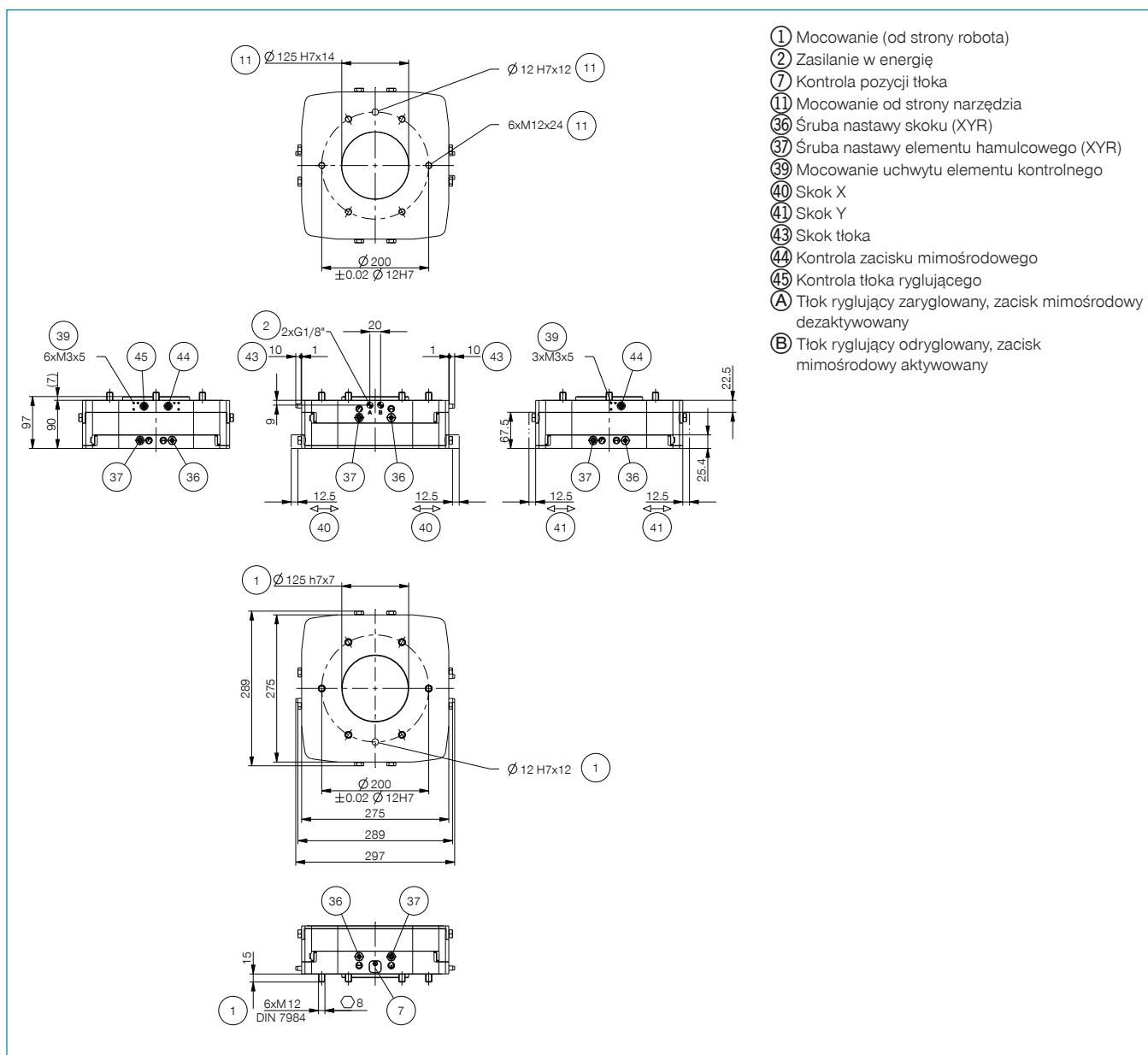


KHA1000-8
Uchwyt zaciskowy



ZUB109821
Kontrola pozycji tłoka

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 200
Skok w płaszczyźnie X/Y +/- [mm]	12.5
Siła utrzymująca wycentrowana [N]	3000
Siła utrzymująca decentrowana [N]	1250
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl wycentrowana [cm³]	323
Pojemność cylindra na cykl decentrowana [cm³]	173
Moment bezwładności masy [kgcm²]	2217.0
Masa [kg]	18



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

SERIA ZR1000

► ZALETY PRODUKTU



► Regulowana czułość spustu

Poprzez kontrolę ciśnienia powietrza można optymalnie dostosować czułość do danego zastosowania.

► Zintegrowana technika sensorowa

Przy odchyleniu w kierunku Z dostępny opcjonalnie czujnik wysyła do jednostki sterującej dwa sygnały uczące.

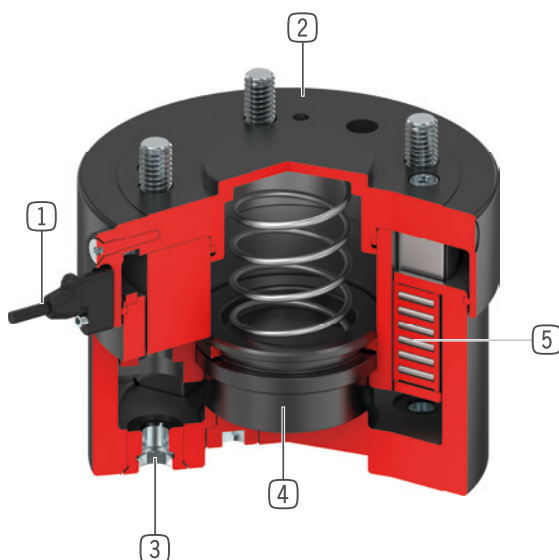
► Blokada pneumatyczna

Po uruchomieniu pneumatycznym kompensacja osi jest zablokowana w określonej pozycji końcowej i może wytrzymać duże obciążenia dynamiczne.

► CECHY SERII

Rozmiar	Wersja
ZR1XXX	-A
 1 mln cykli bez konserwacji (maks.)	•
 Czujnik pola magnetycznego	•
 Zabezpieczone przeciwkorozyjnie	•
 Uszczelnienie pneumatyczne	•
 IP 40	•

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Kontrola pozycji tłoka**
 - Za pomocą czujników pola magnetycznego
 - opcjonalnie dostępne jako wyposażenie dodatkowe
- ② **Wytrzymała, lekka obudowa**
 - Stop aluminium pokryty twardą powłoką
 - Minimalna wysokość konstrukcyjna
 - Standardowo stopień ochrony IP40
- ③ **Kołnierz montażowy**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ④ **Tłok blokujący**
 - Siłownik pneumatyczny o pojedynczym działaniu
 - Z wbudowaną sprężyną
 - blokuje oś Z
- ⑤ **Prowadnica liniowa**
 - Do pochłaniania największych sił i momentów
 - Stalowe/stalowe stojaki prowadzące dla trwałej precyzji

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Skok w osi Z [mm]	Siła utrzymująca [N]	Masa [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

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

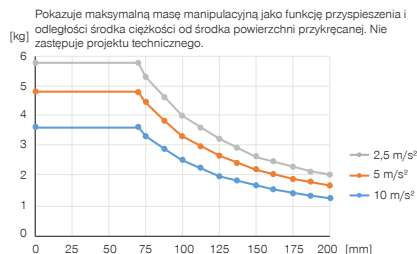
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1040

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



► Zmienna pozycja montażowa



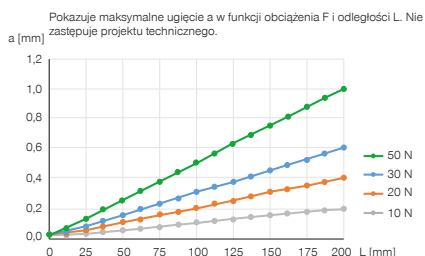
► Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

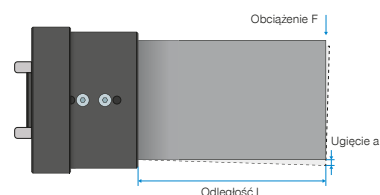


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	20	20
My [Nm]	10	5
Fa [N]	250	250

► Zmienna pozycja montażowa



► Ugięcie



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000035

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

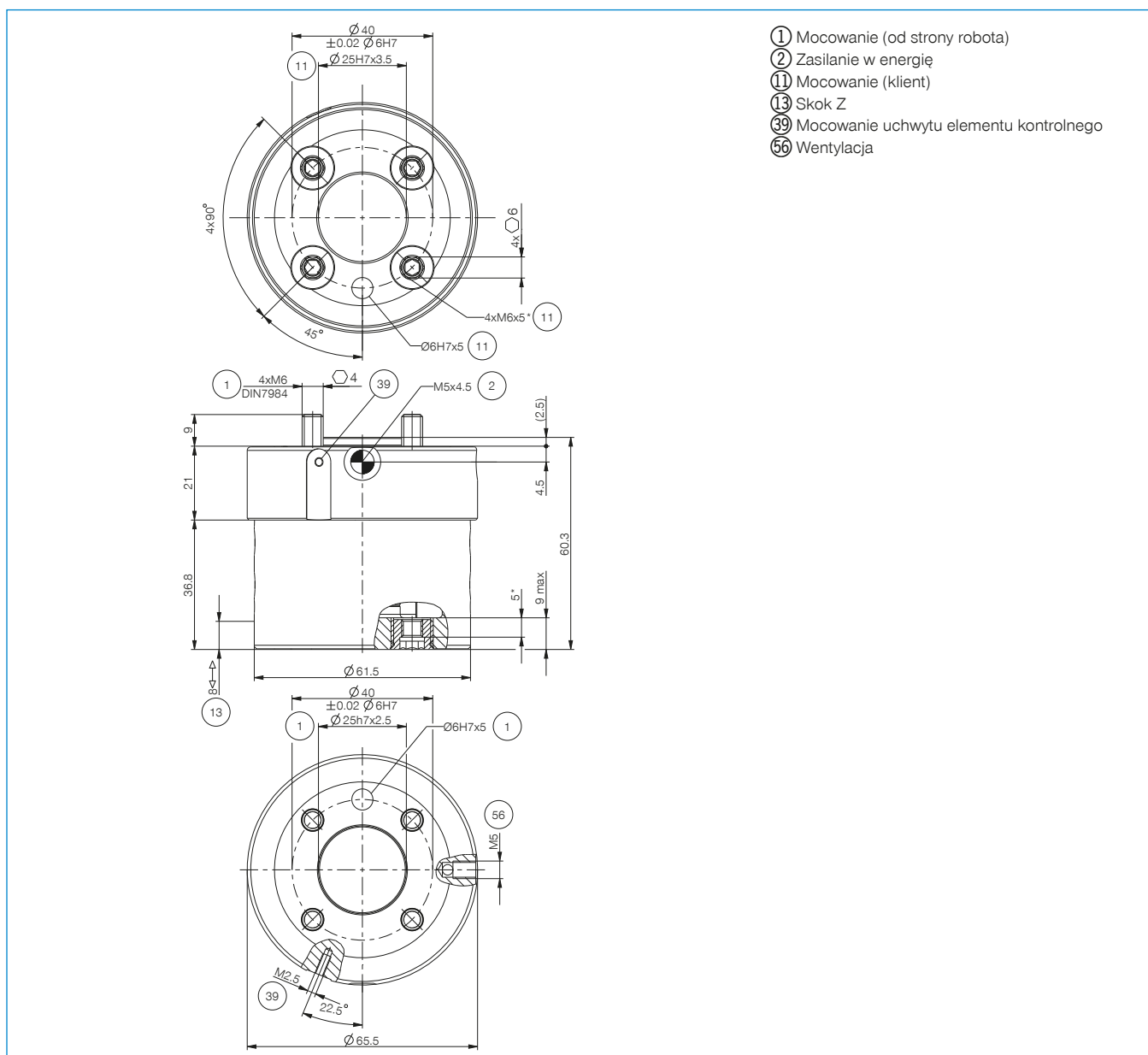


TECHNIKA SENSOROWA



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Skok w osi Z [mm]	8
Siła utrzymująca [N]	250
Siła sprężyny [N]	22 ... 29
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	11
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	4
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.52



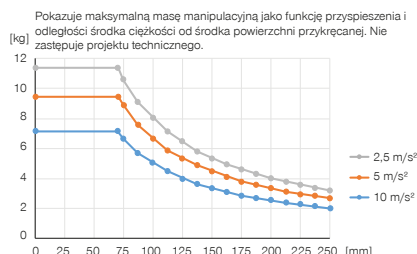
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1050

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

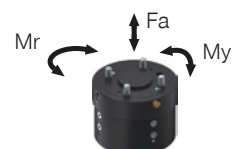


► Zmienna pozycja montażowa



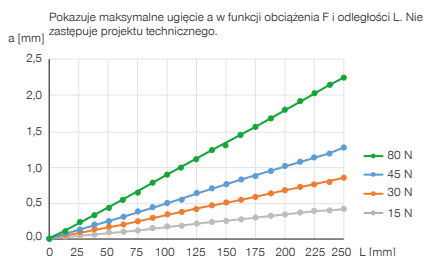
► Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

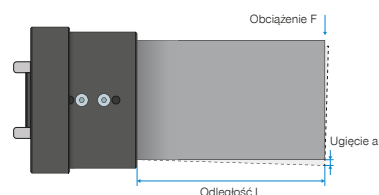


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	40	40
My [Nm]	20	10
Fa [N]	500	500

► Zmienna pozycja montażowa



► Ugięcie



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000035

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

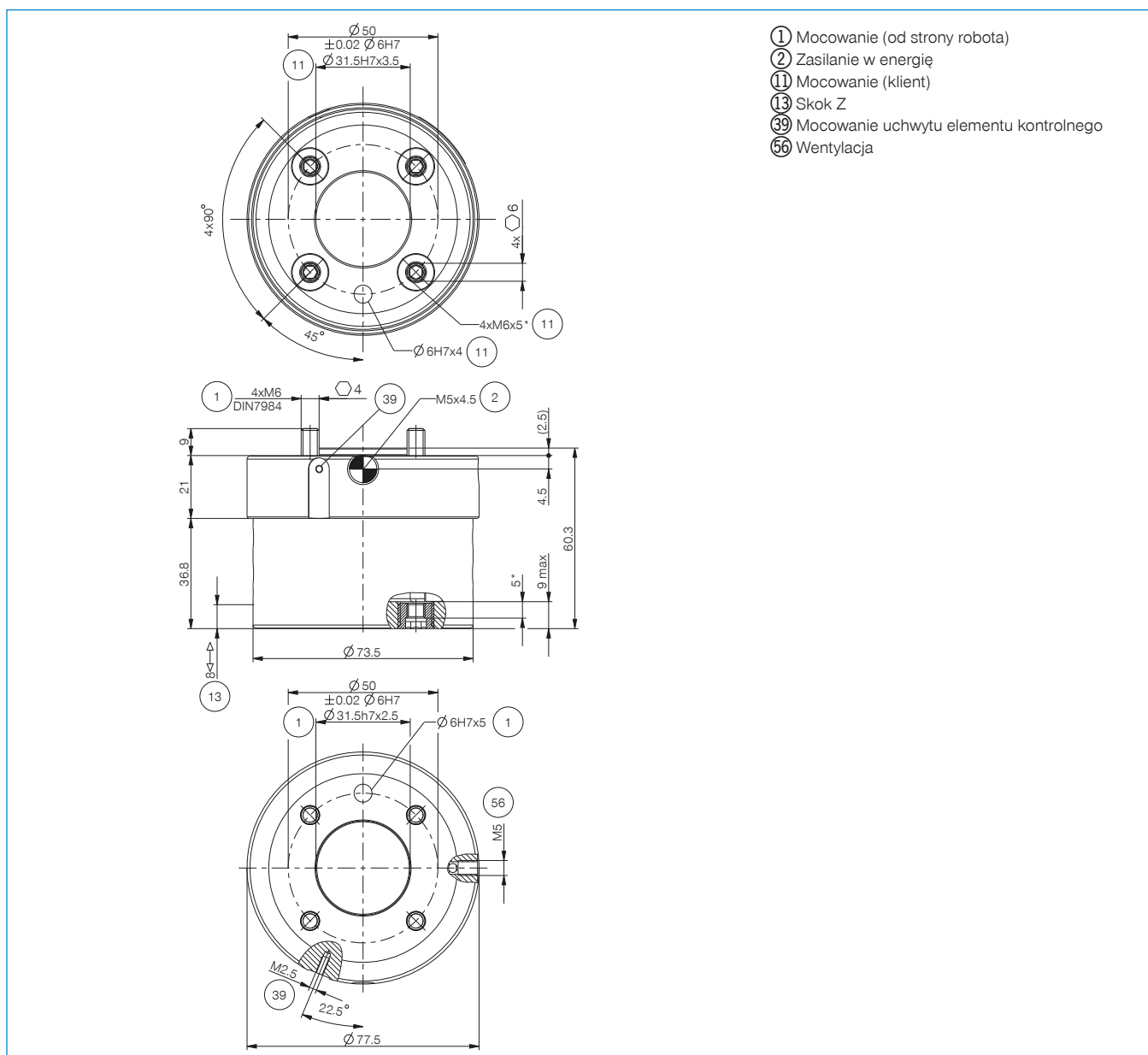


TECHNIKA SENSOROWA



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Skok w osi Z [mm]	8
Siła utrzymująca [N]	500
Siła sprężyny [N]	25 ... 37
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	25
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	7
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.67



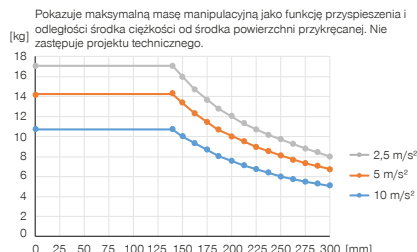
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1063

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

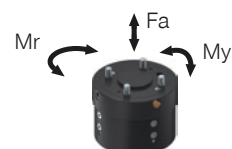


► Zmienna pozycja montażowa



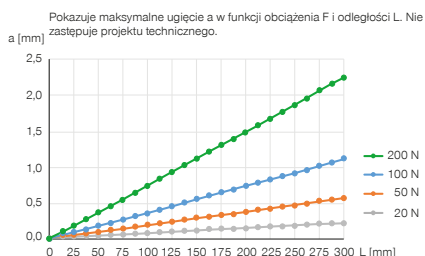
► Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

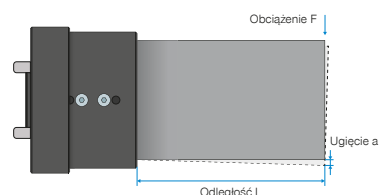


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	120	120
My [Nm]	60	30
Fa [N]	750	750

► Zmienna pozycja montażowa



► Ugięcie



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000035

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

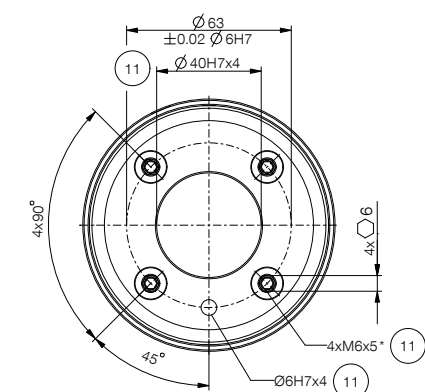


TECHNIKA SENSOROWA

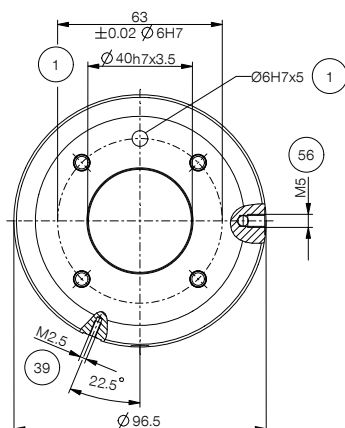
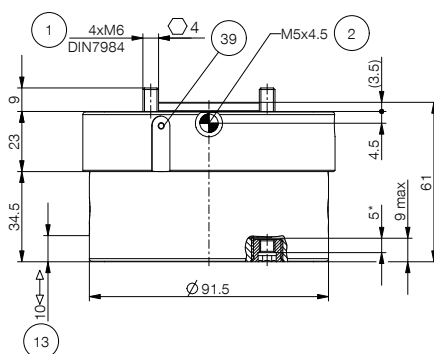


MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63
Skok w osi Z [mm]	10
Siła utrzymująca [N]	1000
Siła sprężyny [N]	50 ... 62
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	45
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	17
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.1



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ⑪ Mocowanie (klient)
- ⑬ Skok Z
- ③⑨ Mocowanie uchwytu elementu kontrolnego
- ⑤⑥ Wentylacja



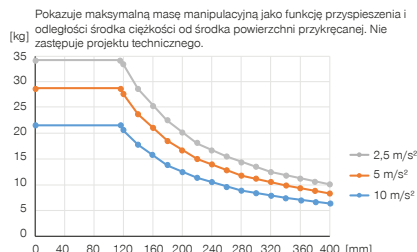
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1080

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

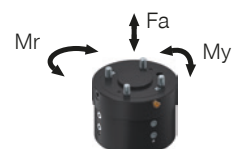


► Zmienna pozycja montażowa



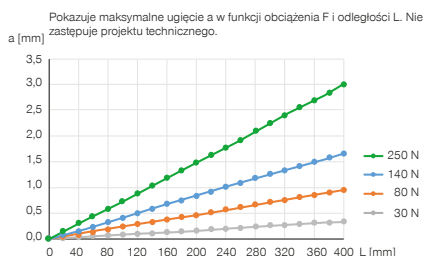
► Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

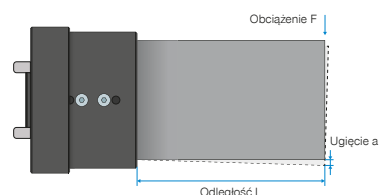


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	200	200
My [Nm]	100	50
Fa [N]	1500	1500

► Zmienna pozycja montażowa



► Ugięcie



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000035

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

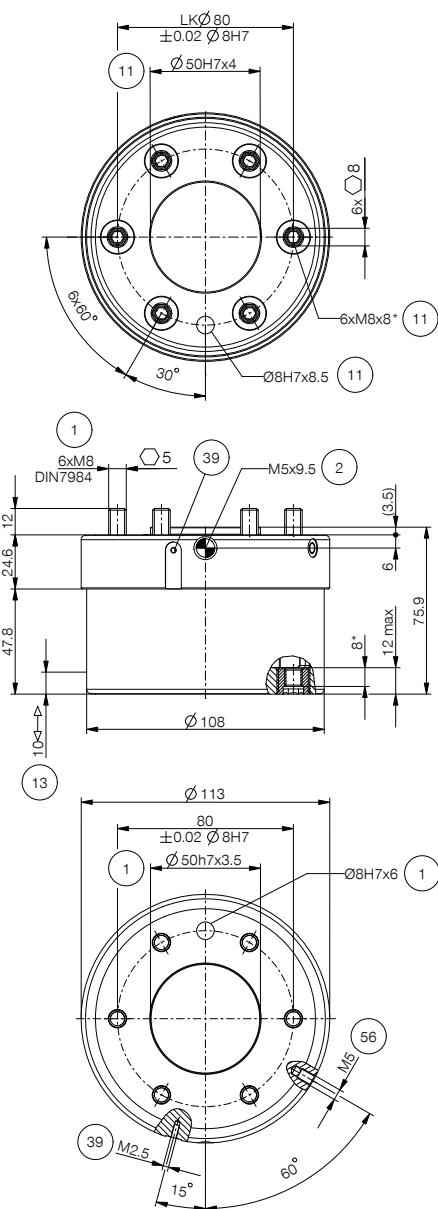


TECHNIKA SENSOROWA



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80
Skok w osi Z [mm]	10
Siła utrzymująca [N]	1500
Siła sprężyny [N]	60 ... 70
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	85
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	35
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.8



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ⑪ Mocowanie (klient)
- ⑬ Skok Z
- ③⑨ Mocowanie uchwyty elementu kontrolnego
- ⑤⑥ Wentylacja

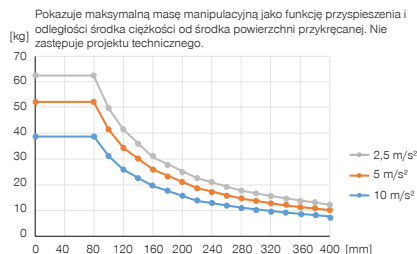
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1100

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



► Zmienna pozycja montażowa



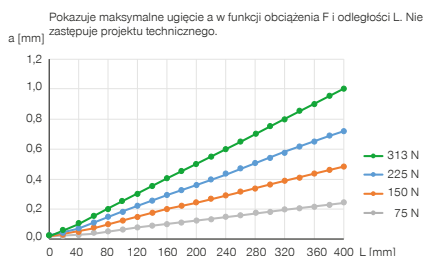
► Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

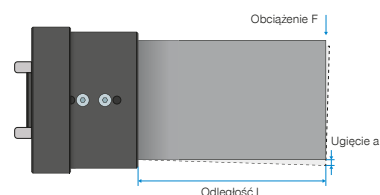


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	250	250
My [Nm]	125	63
Fa [N]	2750	2750

► Zmienna pozycja montażowa



► Ugięcie



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000036

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

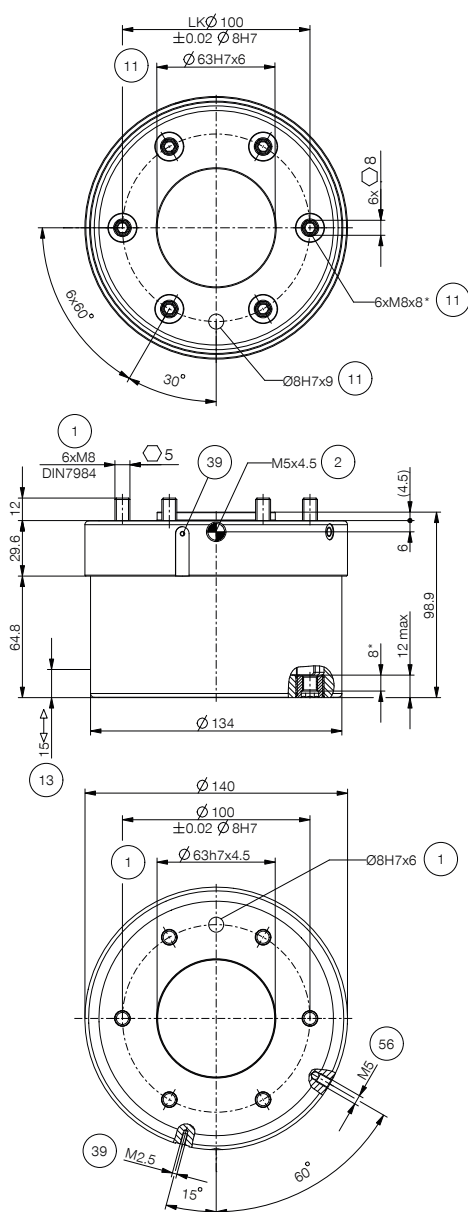


TECHNIKA SENSOROWA



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 100
Skok w osi Z [mm]	15
Siła utrzymująca [N]	3000
Siła sprężyny [N]	75 ... 97
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	230
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	90
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	3.1



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ⑪ Mocowanie (klient)
- ⑬ Skok Z
- ③⑨ Mocowanie uchwyty elementu kontrolnego
- ⑤⑥ Wentylacja

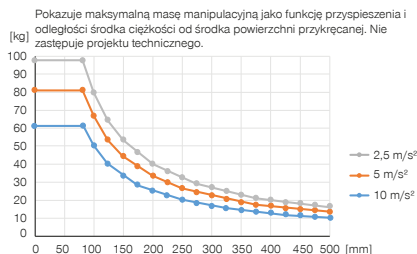
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1125

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



► Zmienna pozycja montażowa



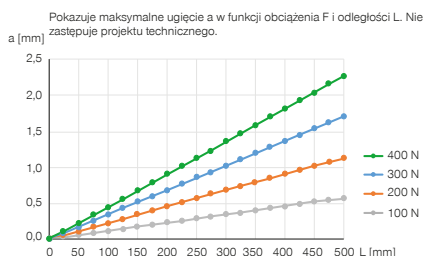
► Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

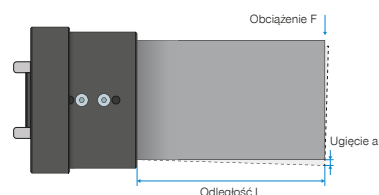


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	400	400
My [Nm]	200	100
Fa [N]	4350	4350

► Zmienna pozycja montażowa



► Ugięcie



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000036

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

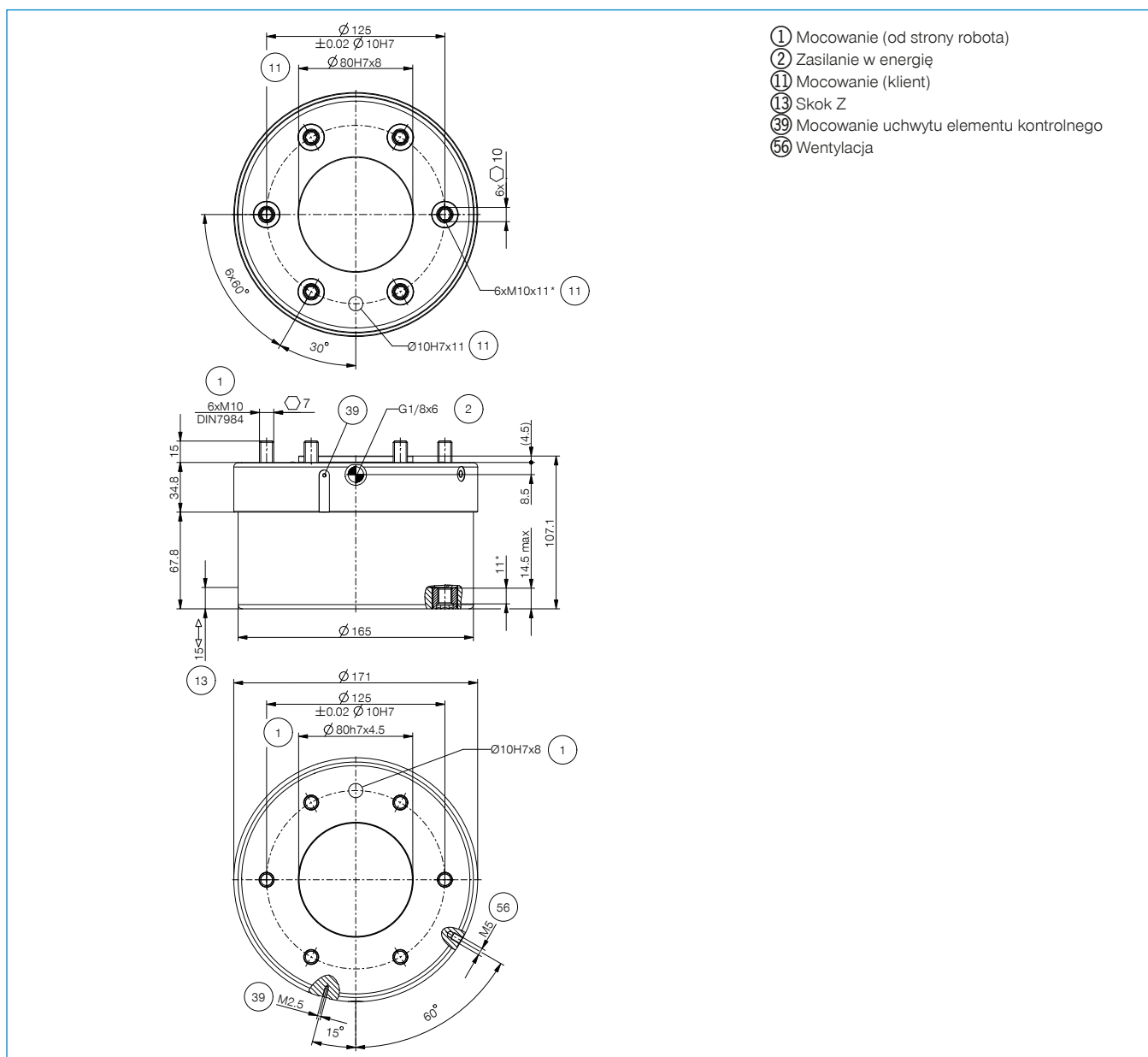


TECHNIKA SENSOROWA



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 125
Skok w osi Z [mm]	15
Siła utrzymująca [N]	4500
Siła sprężyny [N]	125 ... 160
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	265
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	205
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	5.1



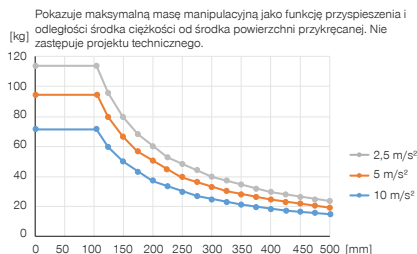
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1160

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



Zmienna pozycja montażowa



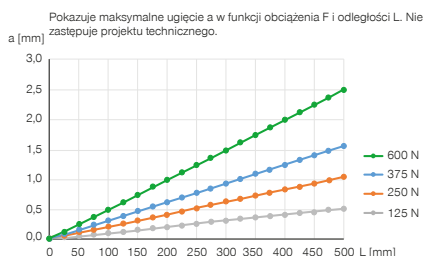
Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

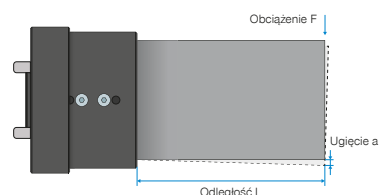


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	600	600
My [Nm]	300	100
Fa [N]	5000	5000

Zmienna pozycja montażowa



Ugięcie



W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000036

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

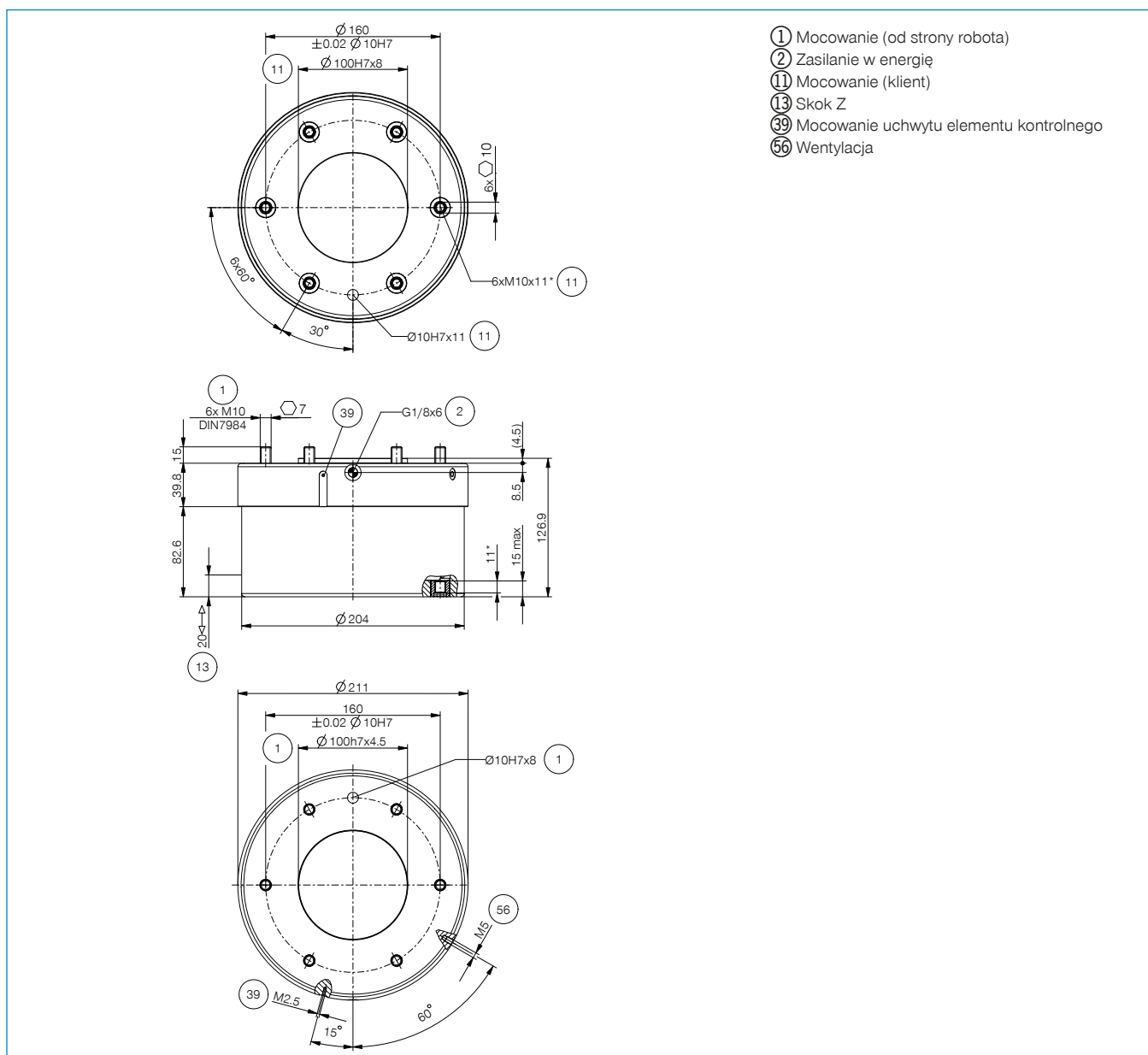


TECHNIKA SENSOROWA



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 160
Skok w osi Z [mm]	20
Siła utrzymująca [N]	6500
Siła sprężyny [N]	150 ... 220
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	620
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	550
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	8.9



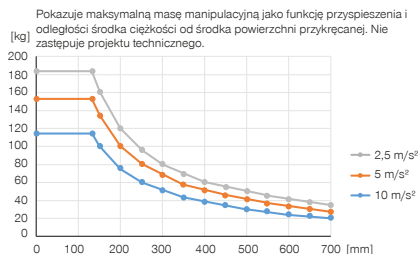
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR ZR1200

SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



Zmienna pozycja montażowa



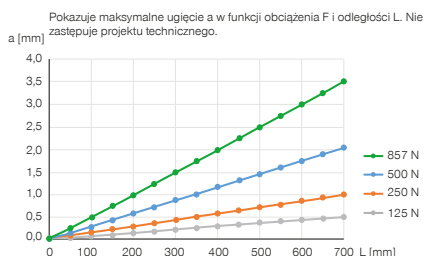
Siły i momenty

Przedstawia siły maksymalne i momenty

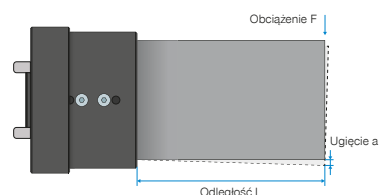


	doprowadzone ciśnienie	stan bezciśnieniowy
Mr [Nm]	1200	1200
My [Nm]	600	200
Fa [N]	8000	8000

Zmienna pozycja montażowa



Ugięcie



W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Uchwyt czujnika
ZUB000036

ZAŁECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500B4
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500B4
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

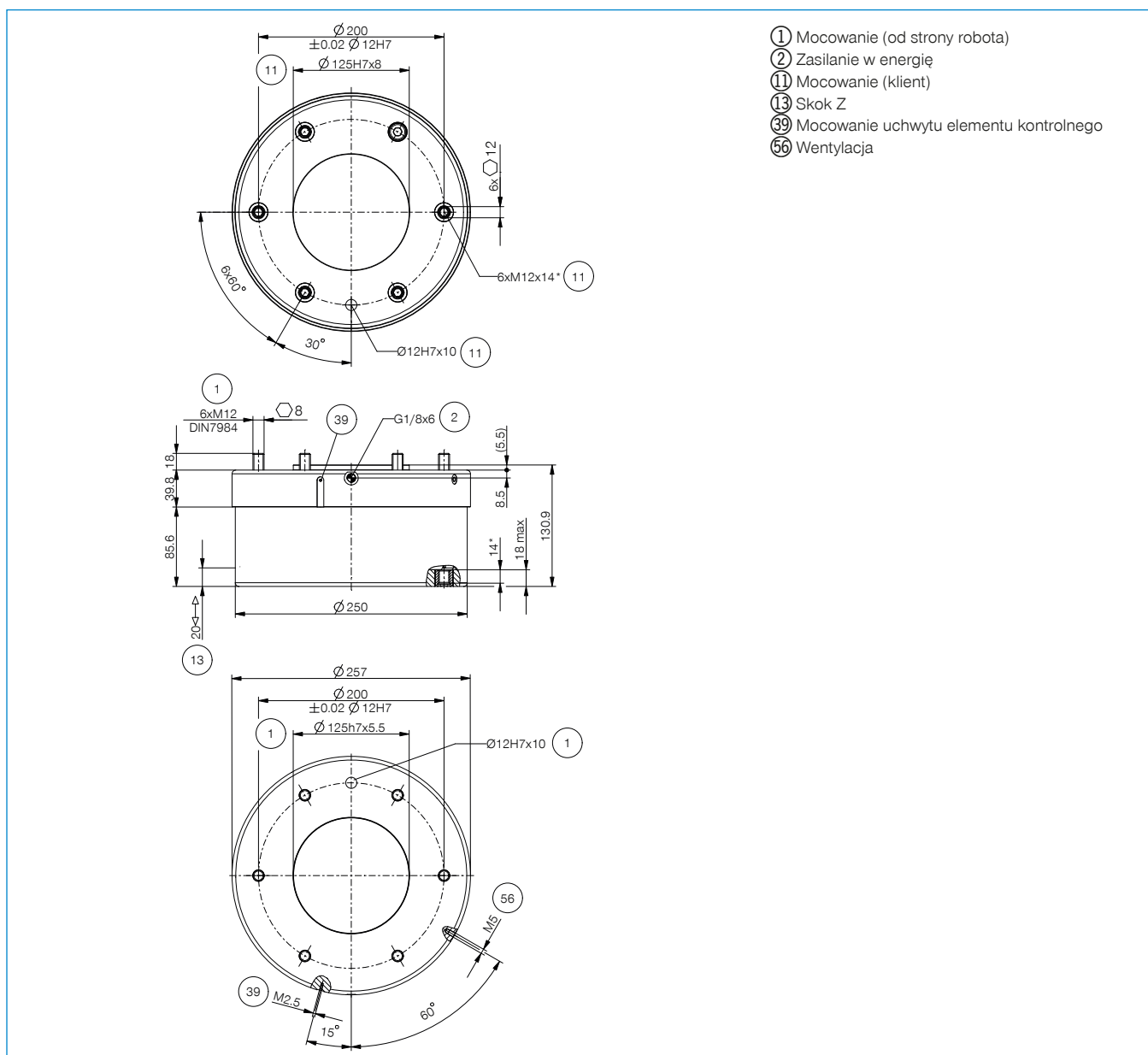


TECHNIKA SENSOROWA



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Czujnik 2-punktowy kątem, kabel 0,3 m - Wtyczka M8

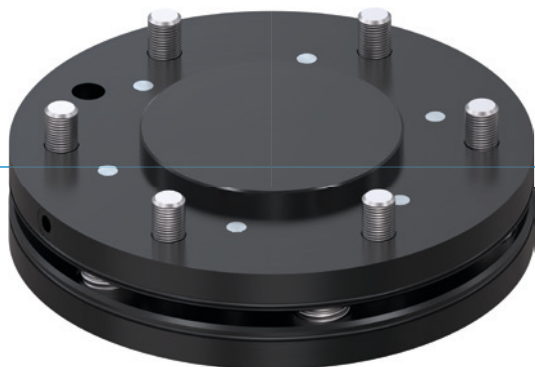
Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 200
Skok w osi Z [mm]	20
Siła utrzymująca [N]	11500
Siła sprężyny [N]	250 ... 320
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	1200
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	1240
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	13



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

SERIA ARP

► ZALETY PRODUKTU



► **Możliwość zaryglowania pozycji centralnej**

Przy przejeździe robota można zamocować na stałe układ wyrównania, dzięki czemu nie dochodzi do niekontrolowanych ruchów elementu obrabianego.

► **Ekstremalnie niska konstrukcja**

Konstrukcja ta minimalizuje obciążenie robota momentem i umożliwia stosowanie mniejszych, ekonomiczniejszych elementów.

► **Zmienne siły wyrównujące i momenty**

Dopasowanie układu wyrównania do manipulowanego ciężaru za pomocą montażu — w zależności od pożądanej sztywności — odpowiedniego pakietu sprężyn.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



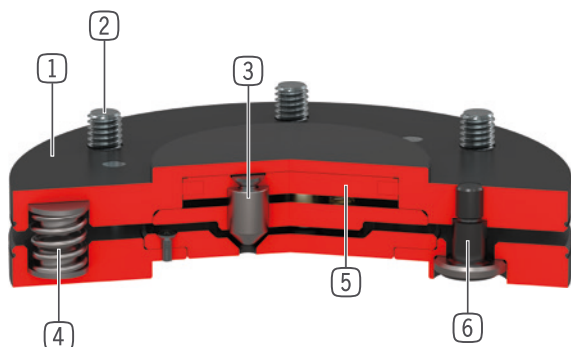
► **Nasze produkty lubią wyzwania!**

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Wytrzymała, lekka obudowa**
- Stop aluminium pokryty twardą powłoką
- ② **Kołnierz robota**
- Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ③ **Blokada**
- 3 tłoki ryglujące
- Stal azotowana
- ④ **Pakiet sprężyn**
- Od rozmiaru 63 dodany jest drugi, mocniejszy.
- Od rozmiaru 100 można usunąć 3 sprężyny.
- ⑤ **Napęd ryglujący**
- Siłownik pneumatyczny o pojedynczym działaniu
- ⑥ **Bolec prowadzący z kulową panewką**

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Wchylenie w poziomie +/- [mm/°]	Wchylenie w pionie +/- [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

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

UKŁADY WYRÓWNANIA OSI

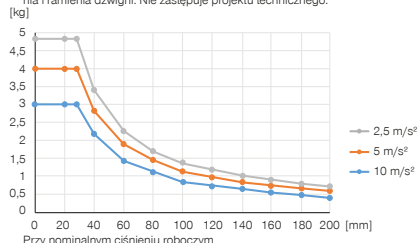
ROZMIAR AR40P

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



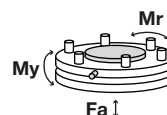
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

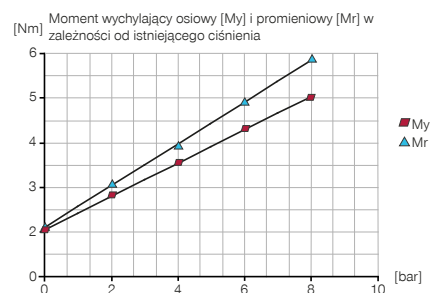
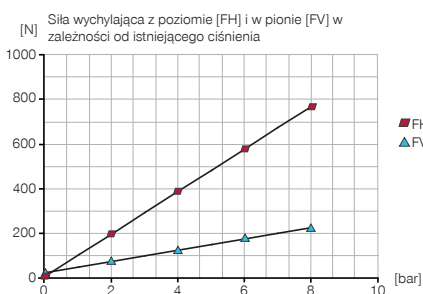
Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na układ wyrównania osi.



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

► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

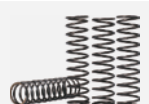
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)



► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060129



4 [kawalek]
Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)
CFED11180

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



WVM3
Tulejka wkręcana kątowa

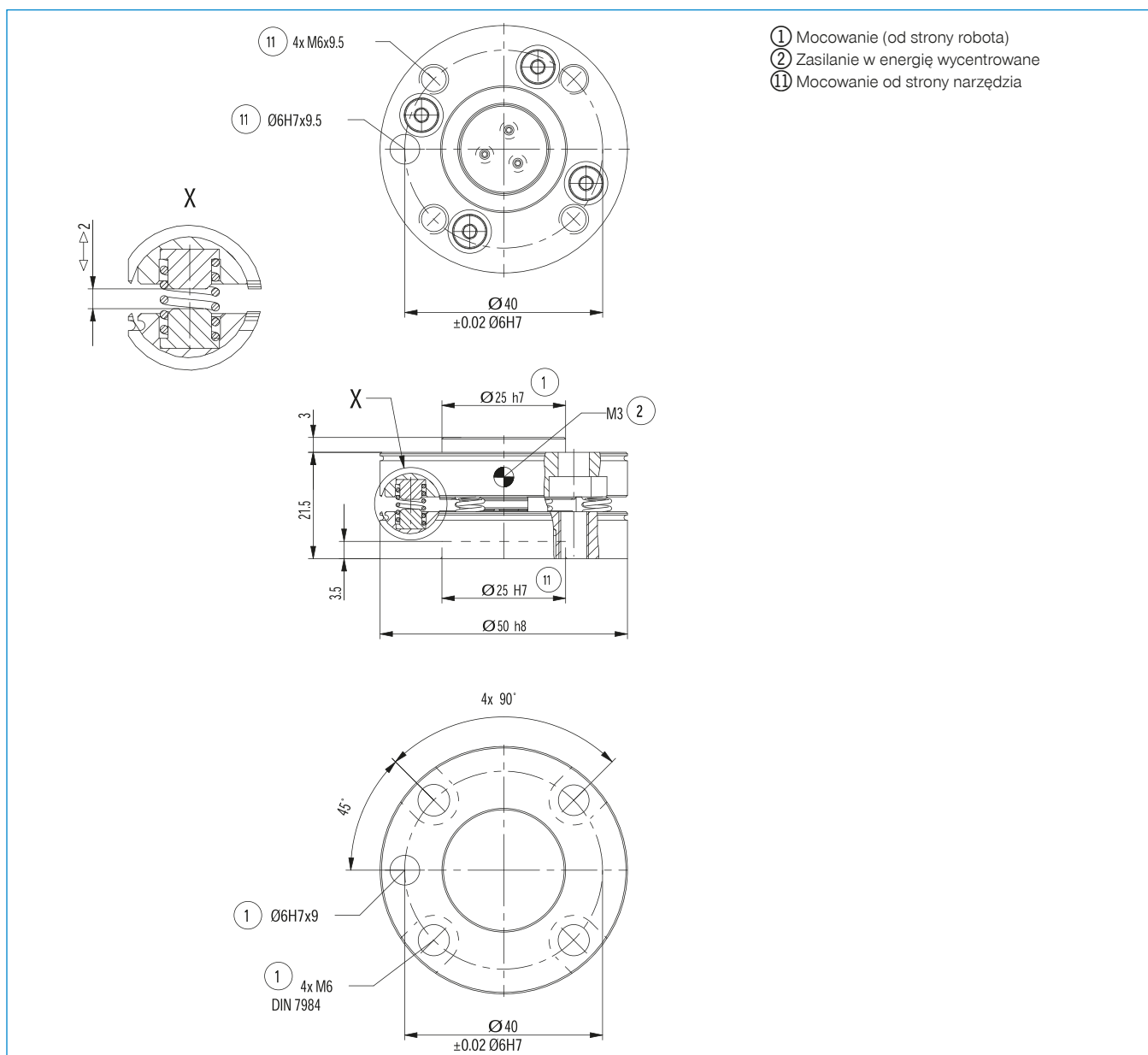


ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM3
Tulejka wkręcana

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Wysokość konstrukcyjna [mm]	21.5
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Wychylenie w poziomie +/- [°]	1
Wychylenie w pionie +/- [mm]	2
Wychylenie w pionie +/- [°]	1
Siła centrująca przy ustalaniu ryglującym [N]	170
Dokładność powtarzania w poziomie +/- [mm/°]	0.05
Dokładność powtarzania w pionie +/- [mm/°]	0.05
Objętość powietrza na cykl [cm³]	2
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	0.5
Masa [kg]	0.14



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

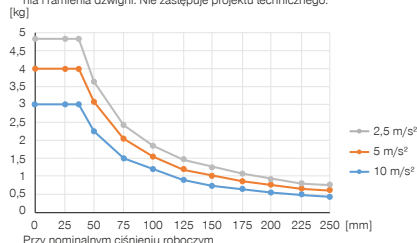
ROZMIAR AR50P

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



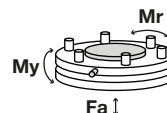
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

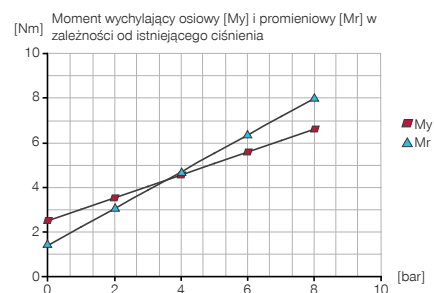
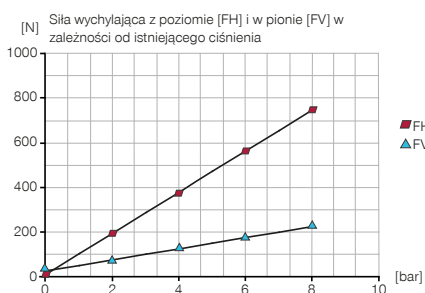
Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na układ wyrównania osi.



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

► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

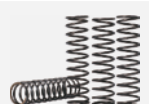
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)



► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060129



4 [kawałek]
Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)
CFED11180

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



WVM3
Tulejka wkręcana kątowa

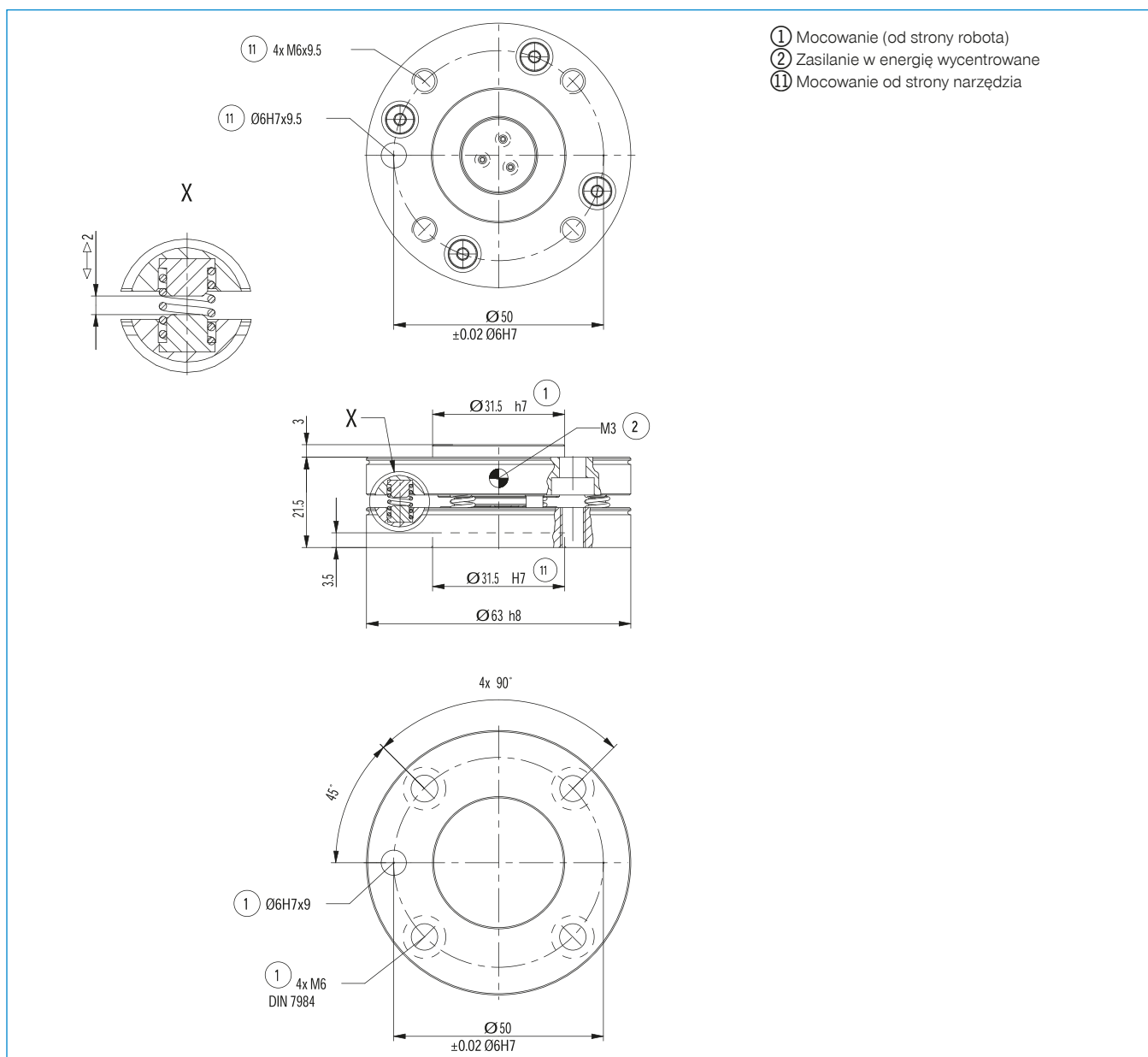


ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM3
Tulejka wkręcana

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Wysokość konstrukcyjna [mm]	21.5
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Wychylenie w poziomie +/- [°]	1
Wychylenie w pionie +/- [mm]	2
Wychylenie w pionie +/- [°]	1
Siła centrująca przy ustalaniu ryglującym [N]	170
Dokładność powtarzania w poziomie +/- [mm/°]	0.05
Dokładność powtarzania w pionie +/- [mm/°]	0.05
Objętość powietrza na cykl [cm³]	2
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	1.1
Masa [kg]	0.2



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

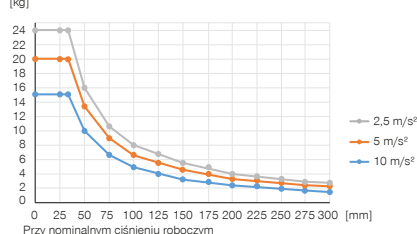
ROZMIAR AR63P

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



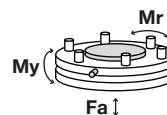
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

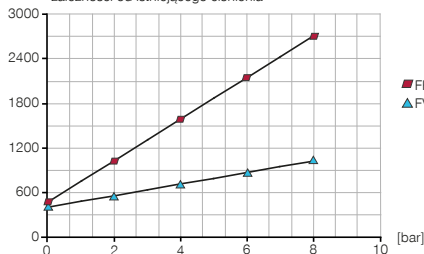
Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na układ wyrównania osi.



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

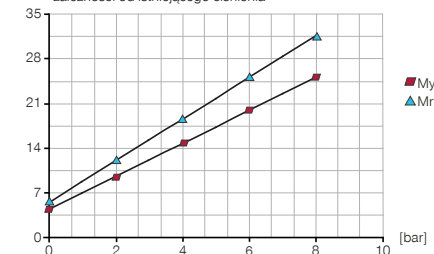
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



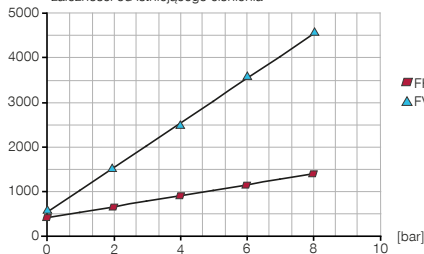
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



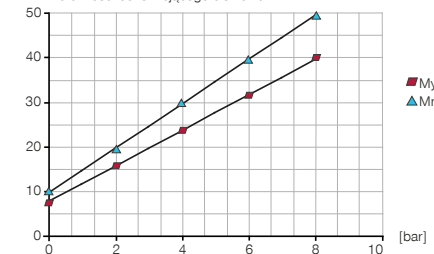
► Pakiet sprężyn 2

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



► Pakiet sprężyn 2

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



► W ZAKRESIE DOSTAWY



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984060149



4 [kawalek]
Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)
CFED63000



4 [kawalek]
Pakiet sprężyn 2
CFED63010

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



ZASILANIE W ENERGIĘ

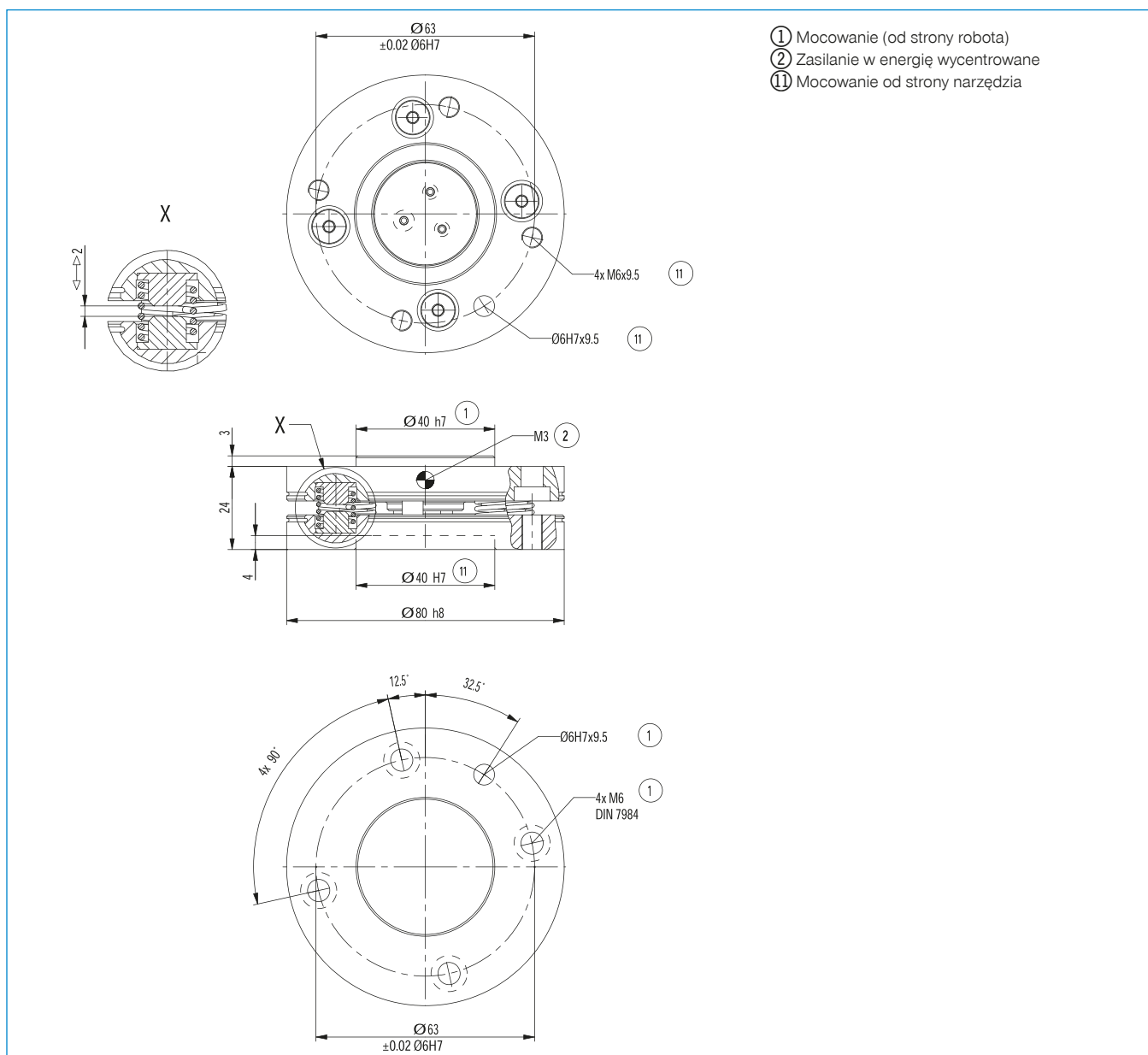


WVM3
Tulejka wkręcana kątowa



GVM3
Tulejka wkręcana

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63
Wysokość konstrukcyjna [mm]	24
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Wychylenie w poziomie +/- [°]	1
Wychylenie w pionie +/- [mm]	2
Wychylenie w pionie +/- [°]	1
Siła centrująca przy ustalaniu ryglującym [N]	600
Dokładność powtarzania w poziomie +/- [mm/°]	0.05
Dokładność powtarzania w pionie +/- [mm/°]	0.05
Objętość powietrza na cykl [cm³]	3.6
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	2.8
Masa [kg]	0.39



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

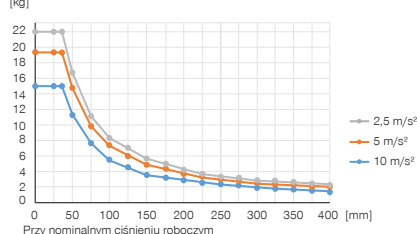
ROZMIAR AR80P

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



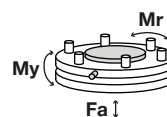
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

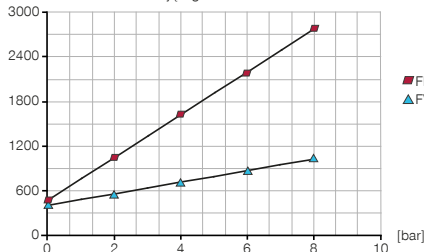
Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na układ wyrównania osi.



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

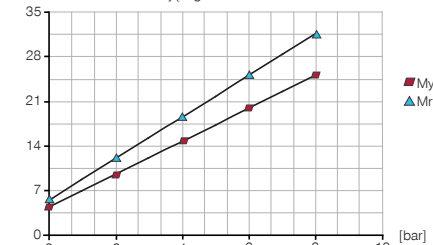
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



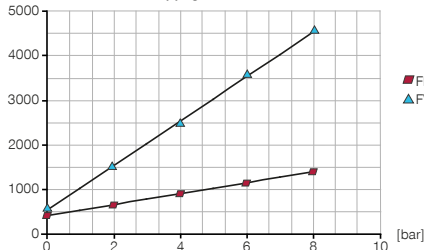
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



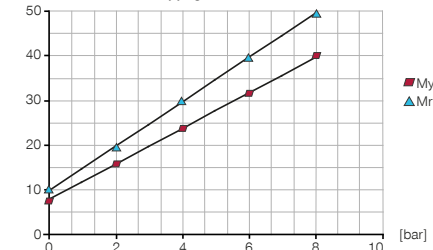
► Pakiet sprężyn 2

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



► Pakiet sprężyn 2

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984080169



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)
CFED63000



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 2
CFED63010

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



WVM3
Tulejka wkręcana kątowa

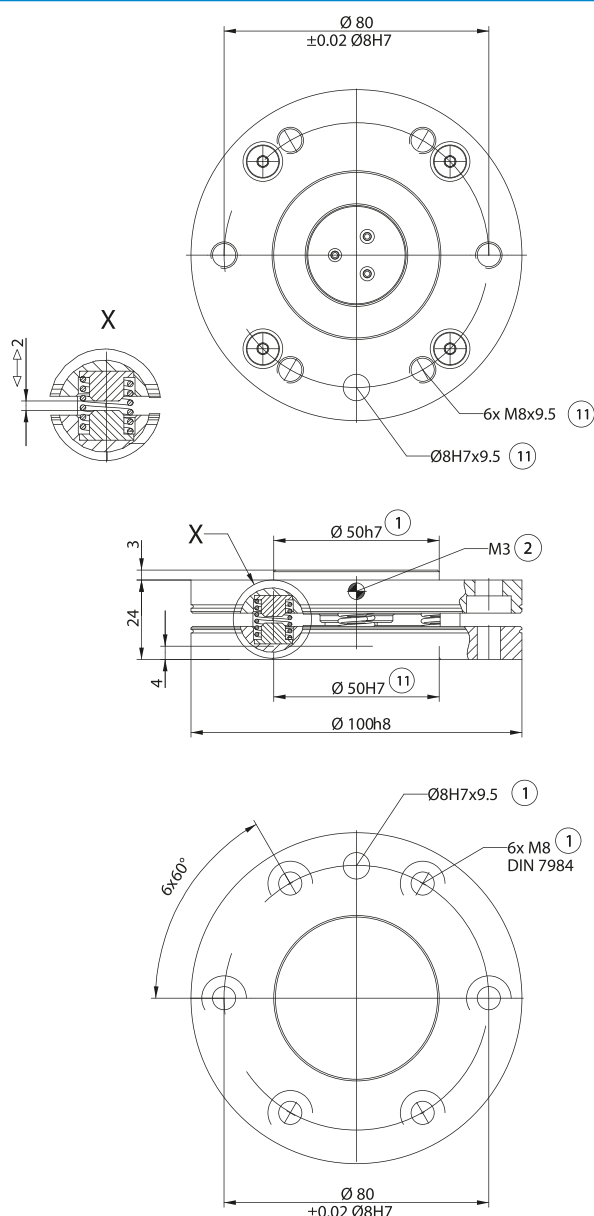


ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM3
Tulejka wkręcana

Nr katalogowy	► Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80
Wysokość konstrukcyjna [mm]	24
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Wychylenie w poziomie +/- [°]	1
Wychylenie w pionie +/- [mm]	2
Wychylenie w pionie +/- [°]	1
Siła centrująca przy ustalaniu ryglującym [N]	600
Dokładność powtarzania w poziomie +/- [mm/°]	0.05
Dokładność powtarzania w pionie +/- [mm/°]	0.05
Objętość powietrza na cykl [cm³]	3.6
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	6.2
Masa [kg]	0.58



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię wycelowane
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia

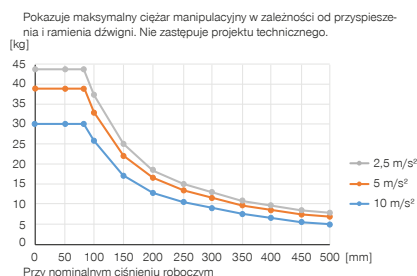
UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

ROZMIAR AR100P

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

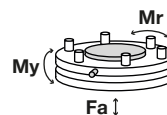


► Zmienna pozycja montażowa



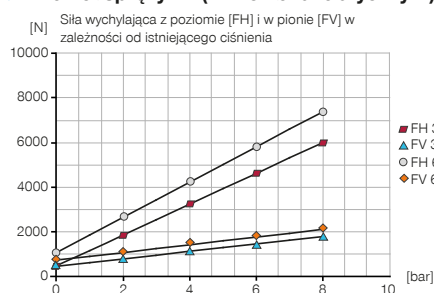
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na układ wyrównania osi.

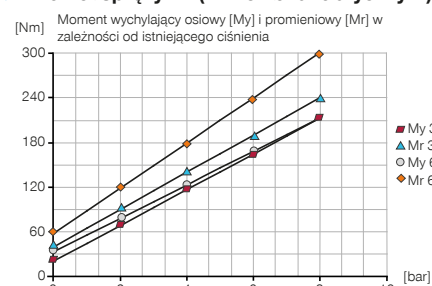


Mr [Nm]	500
My [Nm]	500
Fa [N]	2100

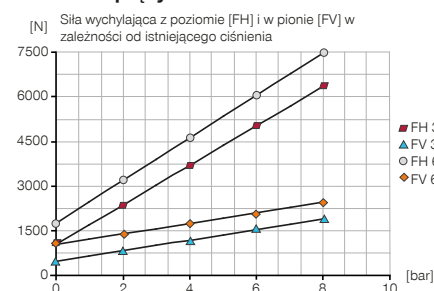
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)



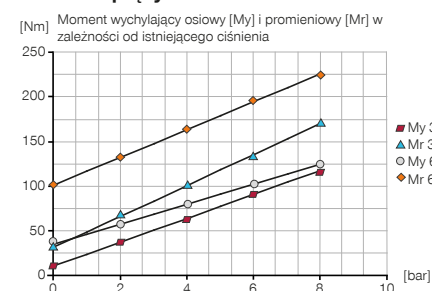
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)



► Pakiet sprężyn 2



► Pakiet sprężyn 2



► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984080169



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)
CFED10050



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 2
CFED10060

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste

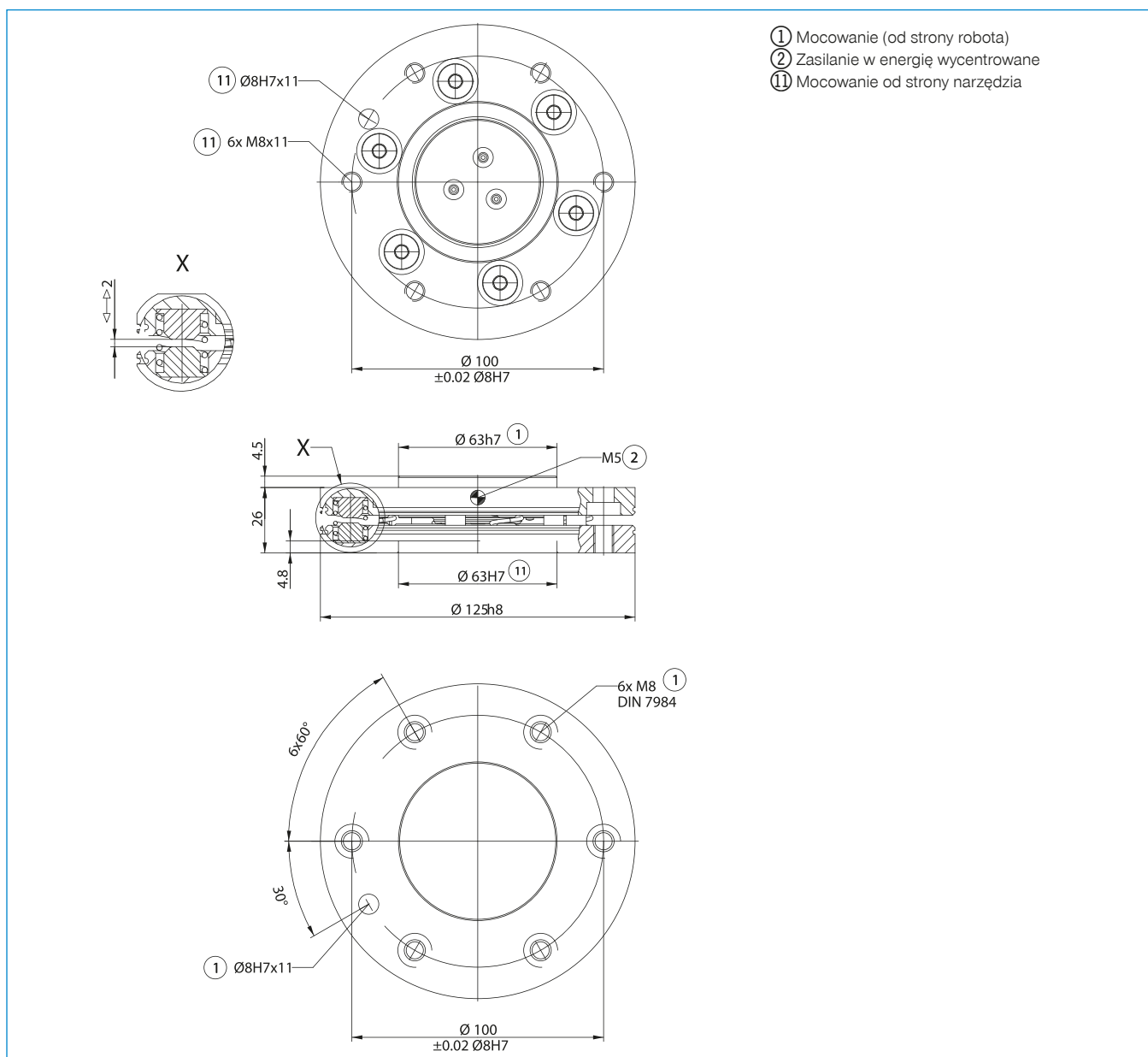


ZASILANIE W ENERGIĘ



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 100
Wysokość konstrukcyjna [mm]	26
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Wychylenie w poziomie +/- [°]	1
Wychylenie w pionie +/- [mm]	2
Wychylenie w pionie +/- [°]	1
Siła centrująca przy ustalaniu ryglującym [N]	1400
Dokładność powtarzania w poziomie +/- [mm/°]	0.05
Dokładność powtarzania w pionie +/- [mm/°]	0.05
Objętość powietrza na cykl [cm³]	8.5
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	17
Masa [kg]	1.1



UKŁADY WYRÓWNIANIA OSI

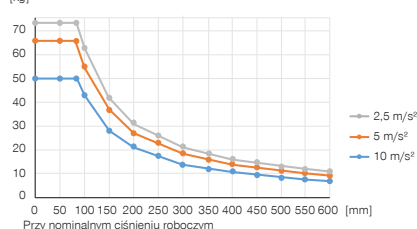
ROZMIAR AR125P

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



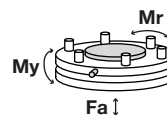
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

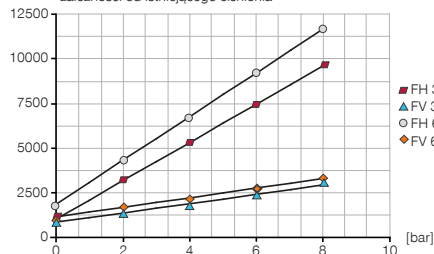
Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na układ wyrównania osi.



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

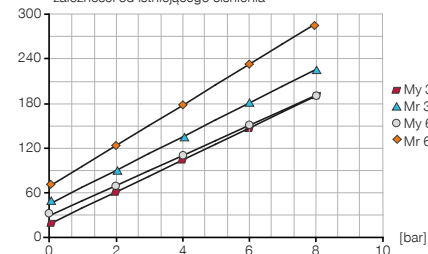
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



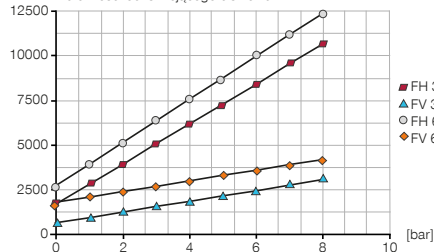
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



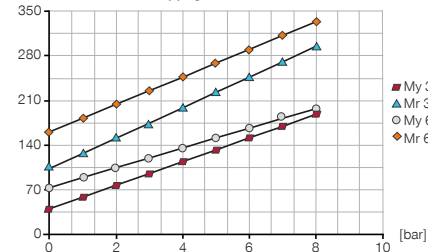
► Pakiet sprężyn 2

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



► Pakiet sprężyn 2

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984080169



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)
CFED12500



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 2
CFED12510

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste

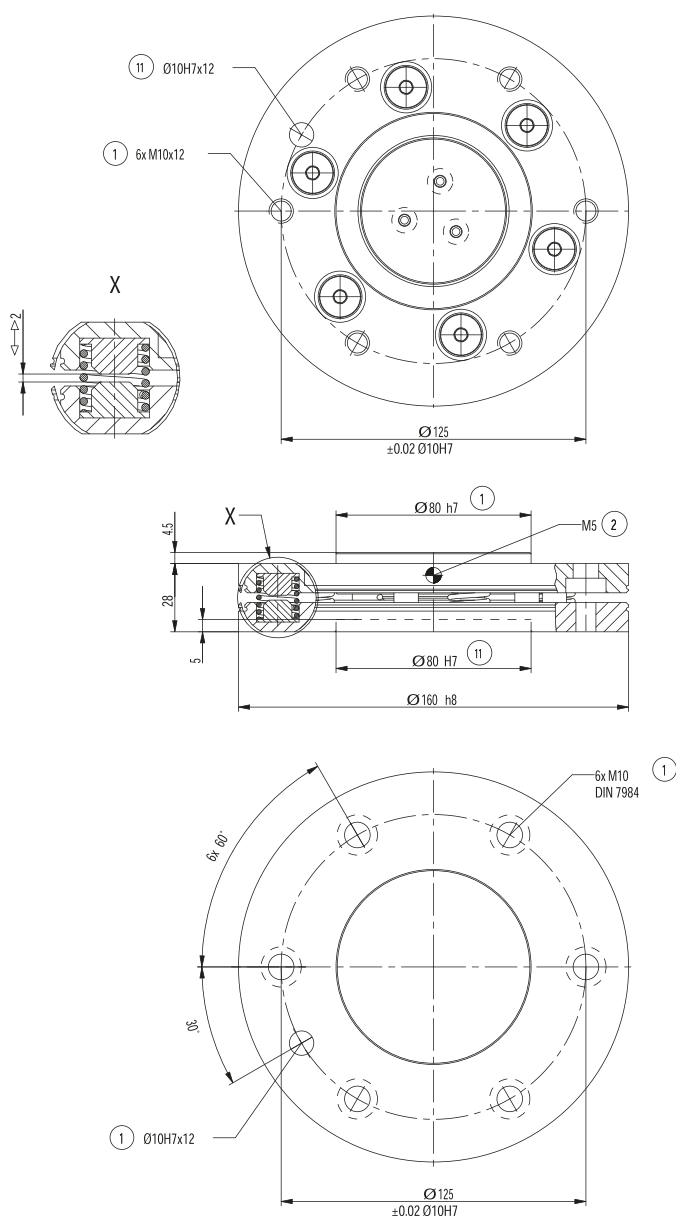


ZASILANIE W ENERGIĘ



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychyłne

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 125
Wysokość konstrukcyjna [mm]	28
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Wychylenie w poziomie +/- [°]	1
Wychylenie w pionie +/- [mm]	2
Wychylenie w pionie +/- [°]	1
Siła centrująca przy ustalaniu ryglującym [N]	3000
Dokładność powtarzania w poziomie +/- [mm/°]	0.05
Dokładność powtarzania w pionie +/- [mm/°]	0.05
Objętość powietrza na cykl [cm³]	14
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	61
Masa [kg]	2



- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię wycelowane
- ⑪ Mocowanie od strony narzędzia

UKŁADY WYRÓWNANIA OSI

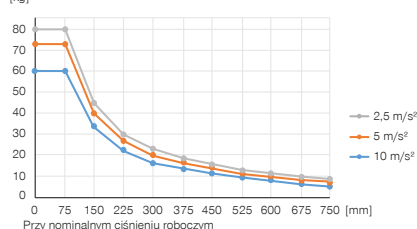
ROZMIAR AR160P

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



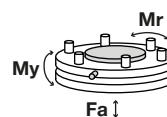
► Zmienna pozycja montażowa

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni. Nie zastępuje projektu technicznego.



► Siły i momenty

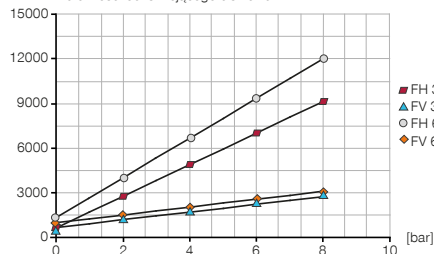
Przedstawia siły statyczne i momenty, które mogą oddziaływać na układ wyrównania osi.



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

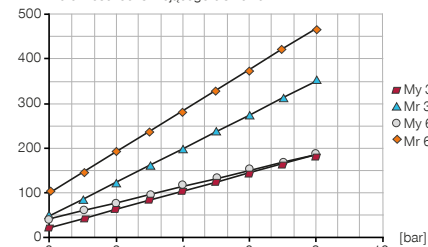
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



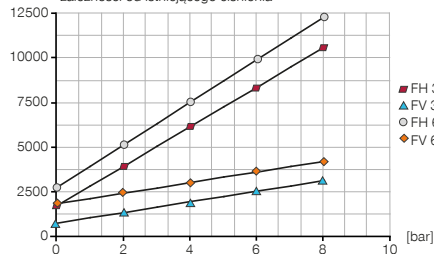
► Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



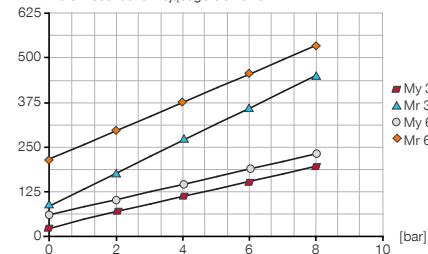
► Pakiet sprężyn 2

Siła wychylająca z poziomu [FH] i w pionie [FV] w zależności od istniejącego ciśnienia



► Pakiet sprężyn 2

Moment wychylający osiowy [My] i promieniowy [Mr] w zależności od istniejącego ciśnienia



► W ZAKRESIE DOSTAWY



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C7984100209



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 1 (w montażu fabrycznym)
CFED12500



6 [kawalek]
Pakiet sprężyn 2
CFED12510

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste

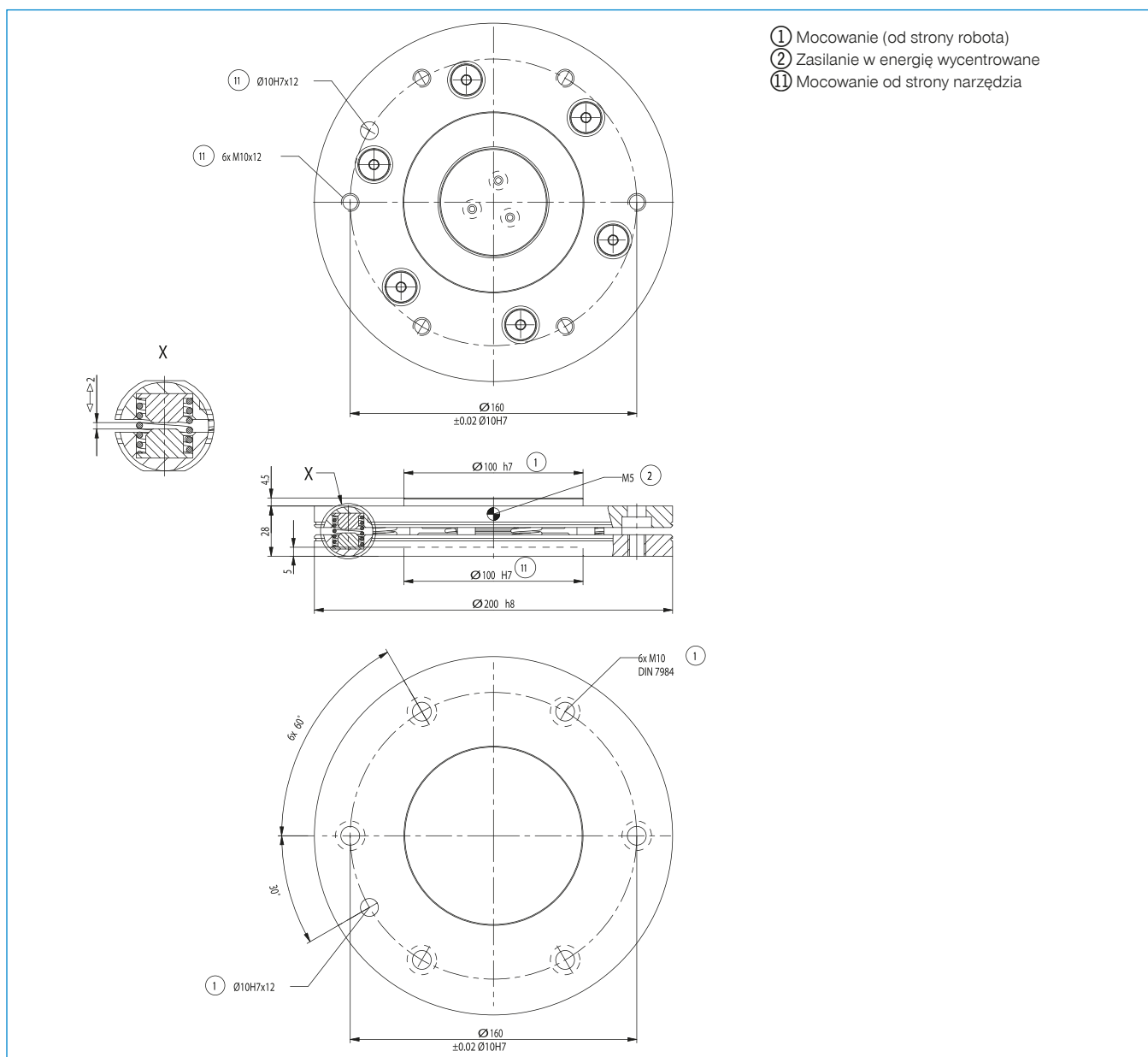


ZASILANIE W ENERGIĘ



WVM5
Złącze skręcane kątowno-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	AR160P
TK 160	
Wysokość konstrukcyjna [mm]	28
Wychylenie w poziomie +/- [mm]	2
Wychylenie w poziomie +/- [°]	1
Wychylenie w pionie +/- [mm]	2
Wychylenie w pionie +/- [°]	1
Siła centrująca przy ustalaniu ryglującym [N]	3000
Dokładność powtarzania w poziomie +/- [mm/°]	0.05
Dokładność powtarzania w pionie +/- [mm/°]	0.05
Objętość powietrza na cykl [cm³]	14
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Moment bezwładności masy [kgcm²]	115
Masa [kg]	5.8





OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

PRZEGLĄD SERII



8

OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

162 - 185



Seria CSR

164



Seria CRR

178

8

Przeгляд серии / Ochrona przed zderzeniem

OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

SERIA CSR

► ZALETY PRODUKTU



► **Nastawiana czułość wyzwalania**

Za pomocą sterowania ciśnieniem powietrza można optymalnie dostosować czułość do swojego zastosowania.

► **Zintegrowana technika sensorowa**

W przypadku zderzenia zintegrowany czujnik podaje do układu sterowania sygnał do wywołania zatrzymania awaryjnego.

► **Cofnięcie ręczne**

Dzięki cofnięciu ręcznemu zapewniamy, że maszyna i przyczyna zatrzymania awaryjnego zostaną poddane ocenie.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



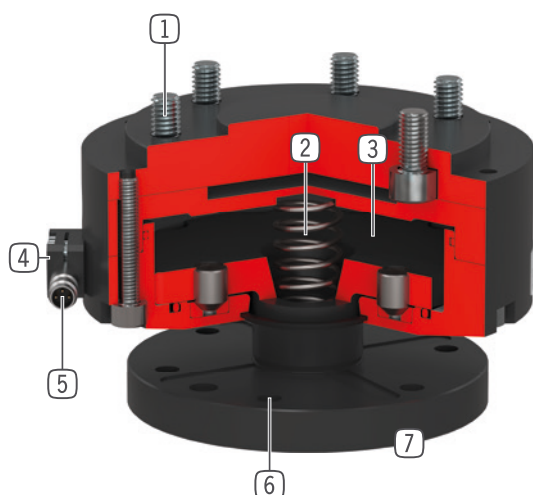
► **Nasze produkty lubią wyzwania!**

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- ① **Kołnierz montażowy robota**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- ② **Napęd**
 - Siłownik pneumatyczny o pojedynczym działaniu
 - Czułość wyzwalania nastawiana za pomocą ciśnienia roboczego
 - Z wbudowaną sprężyną
- ③ **Przeniesienie siły**
 - Bezpośrednio i z niewielkimi stratami za pomocą powierzchni tłoka
- ④ **Presostat**
 - Pośrednie rozpoznawanie przeciążenia
- ⑤ **Technika sensorowa**
 - Indukcyjny przełącznik zbliżeniowy wytwarza sygnał, który może być przeanalizowany w celu rozpoznania przeciążenia.
 - Tworzy automatyczną sytuację wyłączenia awaryjnego instalacji.
 - Zawarty w zakresie dostawy indukcyjny czujnik zbliżeniowy Ø 8 mm z przyłączem przewodu M8 x 1.
- ⑥ **Kołnierz montażowy**
- ⑦ **Rozpoznawanie przeciążenia**
 - W kierunku Z do 28 mm skoku
 - W kierunku poziomym do 12,5°
 - Na skręt wokół osi Z 360°

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Wychylenie osi Z [mm]	Wychylenie w poziomie +/- [°]
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

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

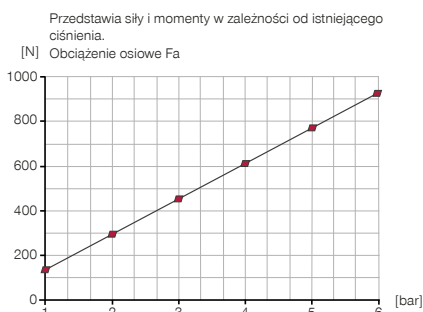
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CSR50

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

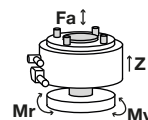


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

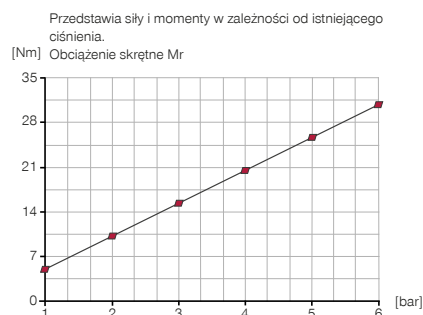


► Siły i momenty

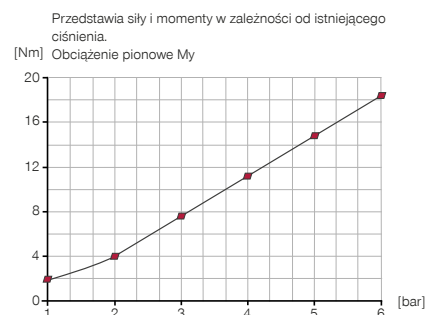
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8
NJ8-E2S-05



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912060169

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

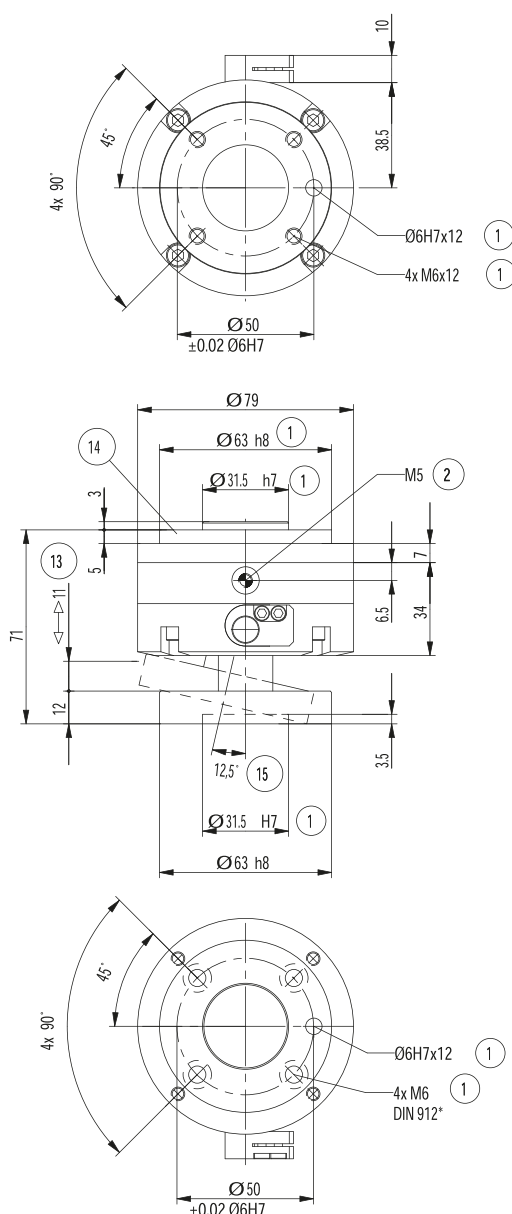


KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Wysokość konstrukcyjna [mm]	71
Wychylenie osi Z [mm]	12.5
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.05
Wychylenie w poziomie +/- [°]	12.5
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	0.66



- ① Mocowanie CSR
- ② Zasilanie w energię
- ⑬ Skok Z
- ⑭ Płytkę pośredniczącą
- ⑮ Wychylenie maksymalne

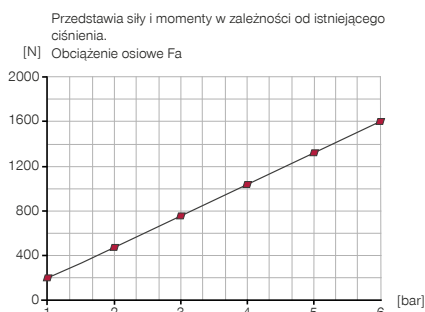
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CSR63

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

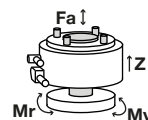


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

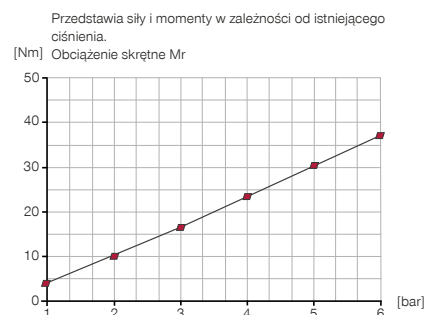


► Siły i momenty

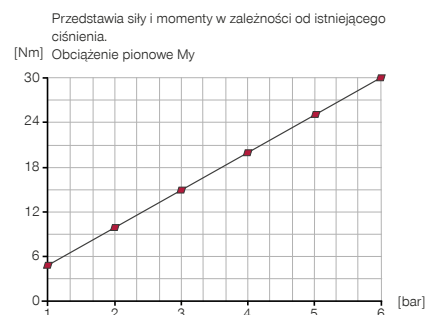
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8
NJ8-E2S-05



4 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912060169

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

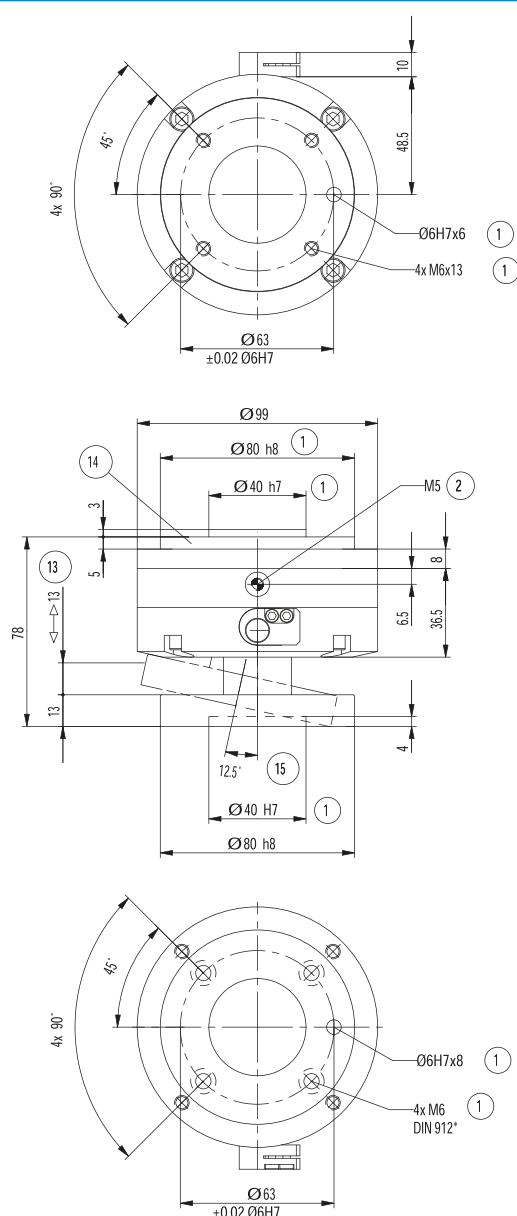


KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63
Wysokość konstrukcyjna [mm]	78
Wychylenie osi Z [mm]	10.5
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.05
Wychylenie w poziomie +/- [°]	12.5
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	1.1



- ① Mocowanie CSR
- ② Zasilanie w energię
- ⑬ Skok Z
- ⑭ Płyta pośrednicząca
- ⑮ Wychylenie maksymalne



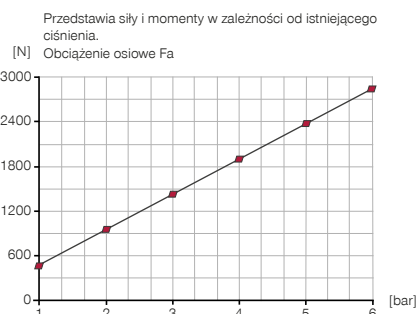
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CSR80

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

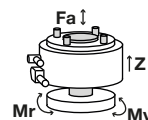


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

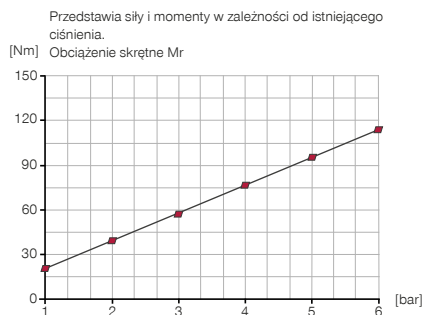


► Siły i momenty

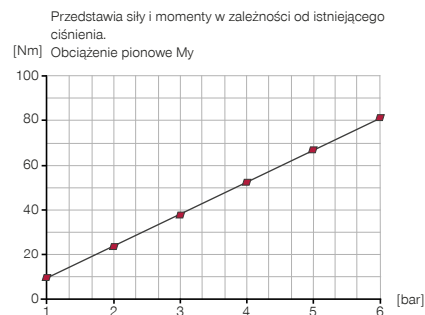
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8
NJ8-E2S-05



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912080169

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

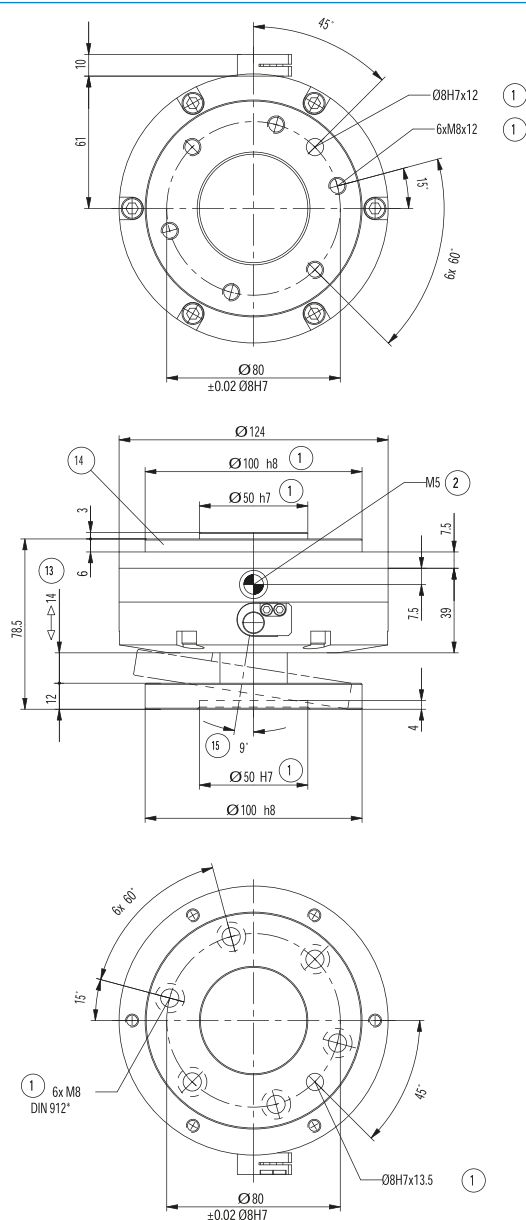


KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 80
Wysokość konstrukcyjna [mm]	78.5
Wychylenie osi Z [mm]	14
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.05
Wychylenie w poziomie +/- [°]	9
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	1.7



- ① Mocowanie CSR
- ② Zasilanie w energię
- ⑬ Skok Z
- ⑭ Płytkę pośredniczącą
- ⑮ Wychylenie maksymalne



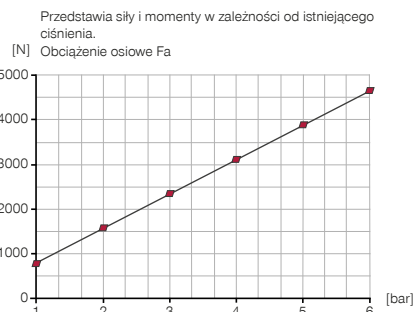
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CSR100

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

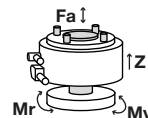


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

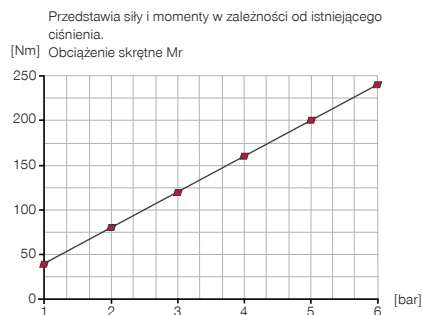


► Siły i momenty

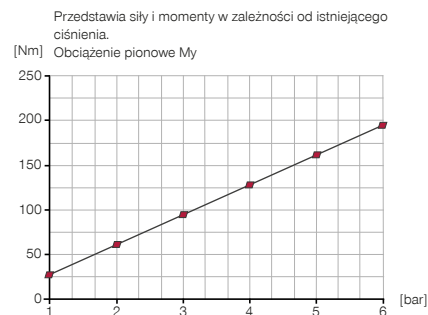
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8
NJ8-E2S-05



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912080209

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

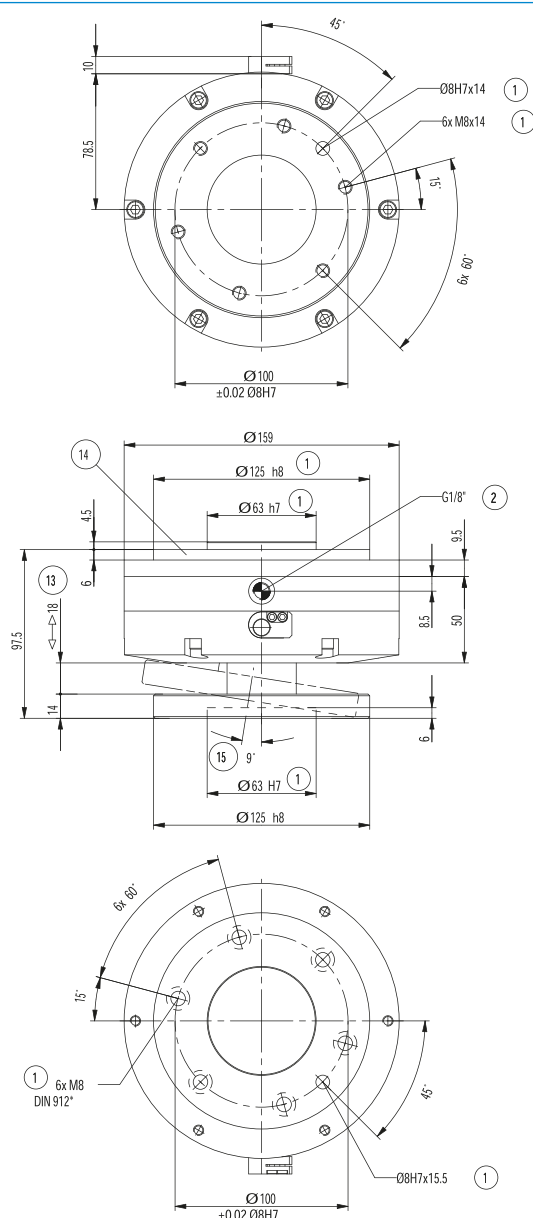


KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 100
Wysokość konstrukcyjna [mm]	97.5
Wychylenie osi Z [mm]	18
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.05
Wychylenie w poziomie +/- [°]	9
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	3.2



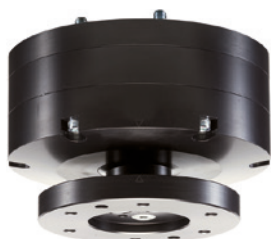
- ① Mocowanie CSR
- ② Zasilanie w energię
- ⑬ Skok Z
- ⑭ Płytkę pośredniczącą
- ⑮ Wychylenie maksymalne



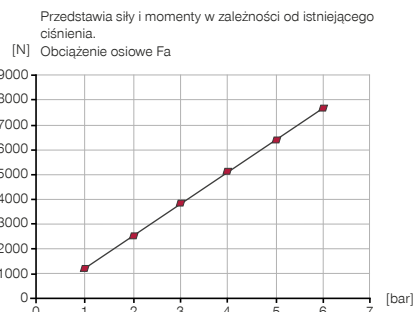
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CSR125

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

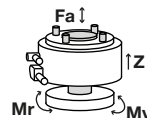


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

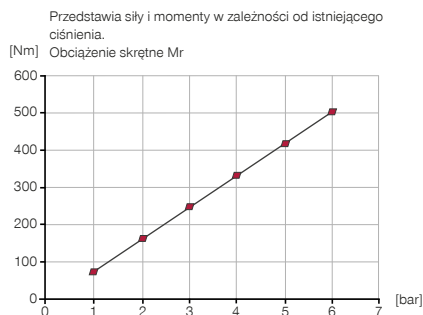


► Siły i momenty

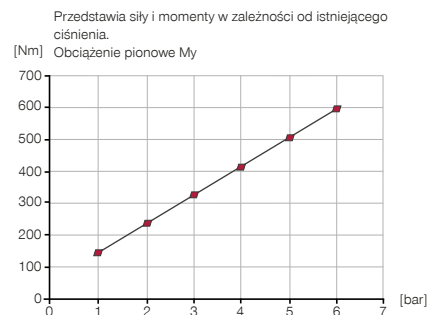
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawałek]
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8
NJ8-E2S-05



6 [kawałek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912100309

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

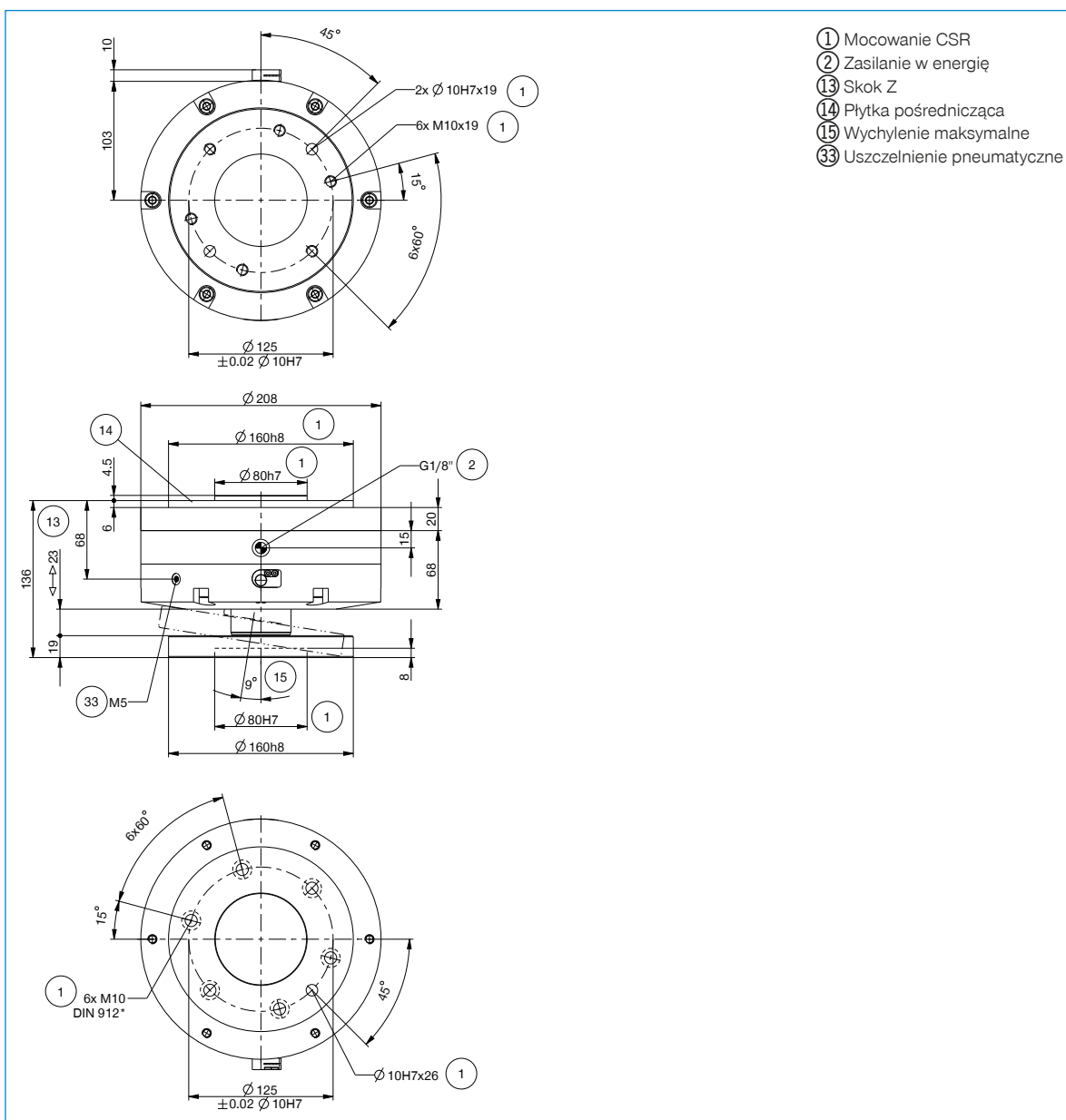


KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

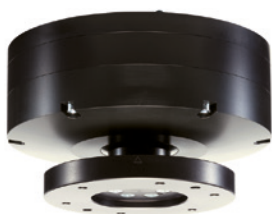
Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 125
Wysokość konstrukcyjna [mm]	136
Wychylenie osi Z [mm]	23
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.05
Wychylenie w poziomie +/- [°]	9
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	8.1



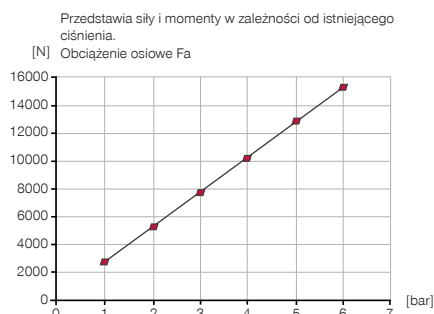
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CSR160

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

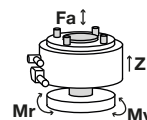


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

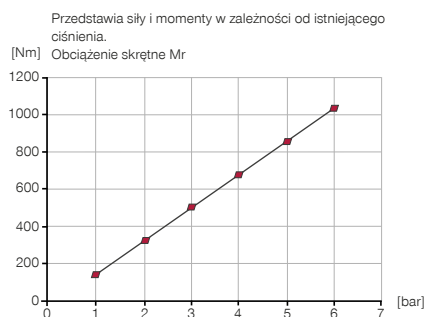


► Siły i momenty

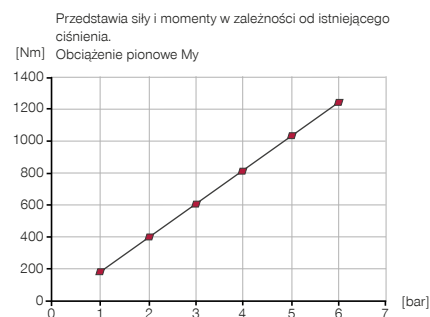
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawalek]
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy — wtyk M8
NJ8-E2S-05



6 [kawalek]
Śruba z łbem walcowym z wpustem sześciokątnym
C0912100309

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GV1-8X8
Złącze śrubowe proste



WV1-8X8
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

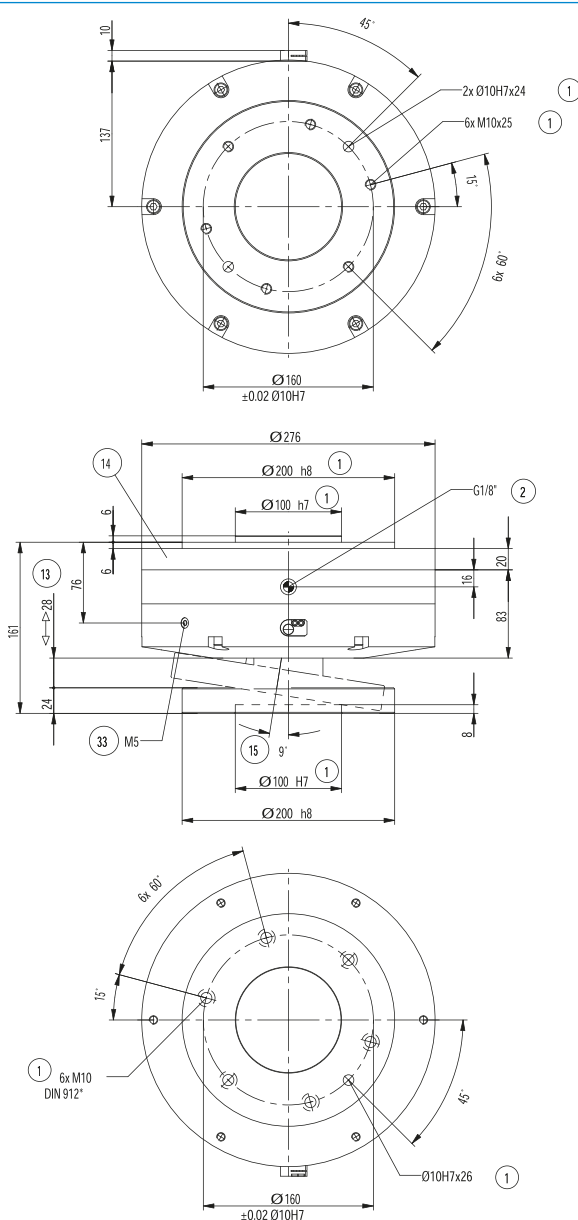


KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8

Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 160
Wysokość konstrukcyjna [mm]	161
Wychylenie osi Z [mm]	28
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.05
Wychylenie w poziomie +/- [°]	9
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze [bar]	1 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Masa [kg]	15



- ① Mocowanie CSR
- ② Zasilanie w energię
- ⑬ Skok Z
- ⑭ Płytkę pośredniczącą
- ⑮ Wychylenie maksymalne
- ③③ Uszczelnienie pneumatyczne



OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

SERIA CRR

► ZALETY PRODUKTU



► **Nastawiana czułość wyzwalania**

Za pomocą sterowania ciśnieniem powietrza można optymalnie dostosować czułość do swojego zastosowania.

► **Zintegrowana technika sensorowa**

W przypadku zderzenia zintegrowany czujnik podaje do układu sterowania sygnał do wywołania zatrzymania awaryjnego.

► **Cofnięcie automatyczne**

Po zatrzymaniu awaryjnym można cofnąć ochronę przed zderzeniem z bezpiecznej odległości. Jest to przydatne przede wszystkim w sytuacji, gdy wchodzenie na urządzenie nie jest pożądane ani bezpieczne lub jest bardzo utrudnione.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



► **Nasze produkty lubią wyzwania!**

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com

► KORZYŚCI – W SZCZEGÓŁACH



- 1 **Kołnierz montażowy robota**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- 2 **Kontrola pozycji tłoka**
 - Czujnik wytwarza sygnał, który może zostać przeanalizowany w celu rozpoznania przeciążenia
 - W zakresie dostawy czujnika pola magnetycznego
- 3 **Napęd**
 - Siłownik pneumatyczny o pojedynczym działaniu
 - Czulość wyzwania nastawiana za pomocą ciśnienia roboczego
 - Z wbudowaną sprężyną
- 4 **Rozpoznawanie przeciążenia**
 - W kierunku Z
 - Przechylenie w kierunku poziomym
 - Skręt wokół osi Z
- 5 **Kołnierz montażowy**
 - Grupa części wg EN ISO 9409-1
- 6 **Cofnięcie**
 - Za pomocą tłoka kołnierz przyłączeniowy zostaje ustawiony w pozycji wyjściowej

► DANE TECHNICZNE

Rozmiar	Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	Wchylenie osi Z [mm]	Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]
CRR40	TK 40	8	0.01
CRR50	TK 50	12	0.01
CRR63	TK 63	15	0.01

► WIĘCEJ INFORMACJI MOŻNA ZNALEŹĆ W INTERNECIE.



Wszystkie informacje za jednym kliknięciem: www.zimmer-group.com. Na podstawie numeru katalogowego pożądanego produktu można znaleźć dane, rysunki, modele 3D i instrukcje obsługi szukanego rozmiaru. Szybki dostęp do zawsze aktualnych i przejrzystych informacji.

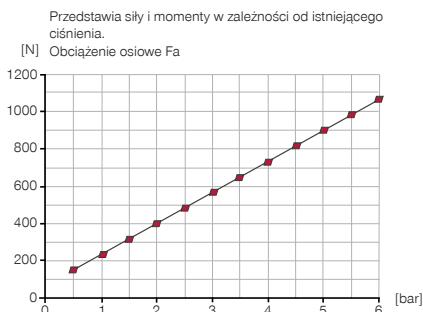
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CRR40

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

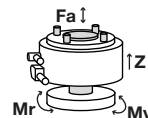


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

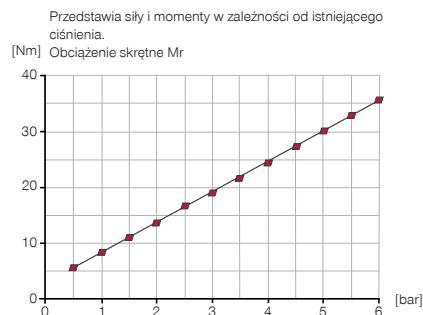


► Siły i momenty

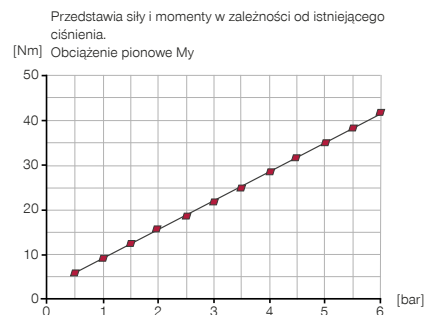
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawałek]
Czujnik pola magnetycznego prosty, kabel 0,3 m - Wtyczka M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



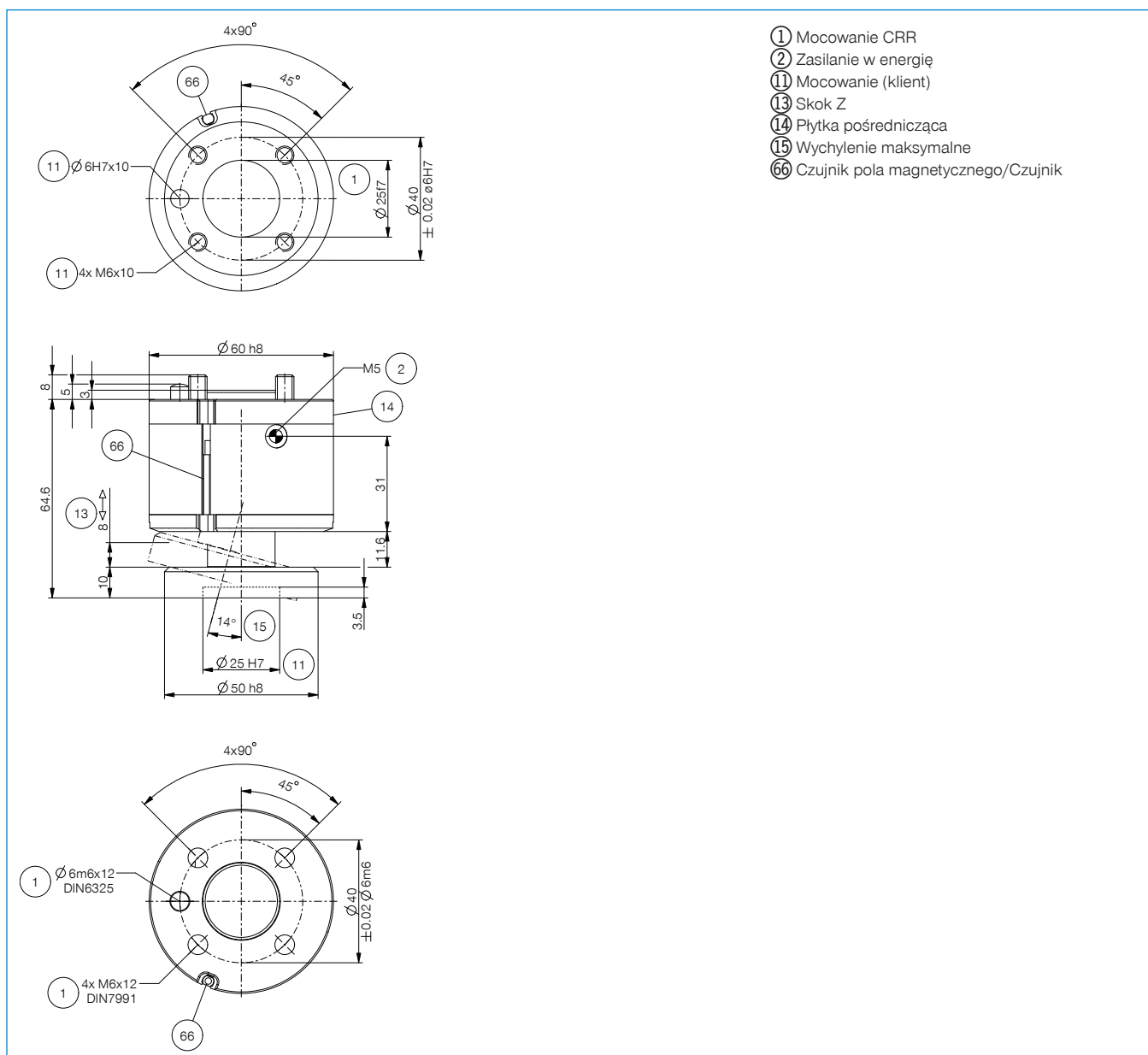
KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8



Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Wychylenie osi Z [mm]	8
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.01
Czułość reakcji osiowej [mm]	0.5
Wychylenie w poziomie +/- [°]	14.0
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [min]	4
Czułość reakcji radialnej [°]	1.5
Skręt wokół osi Z [°]	21
Dokładność powtarzania obrotowa +/- [min]	4
Czułość reakcji rotacyjna [°]	1
Ciśnienie robocze [bar]	0.5 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	14.60
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	2.64
Masa [kg]	0.61



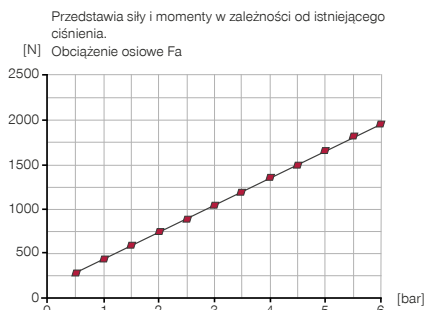
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CRR50

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

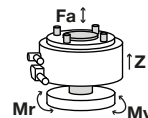


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

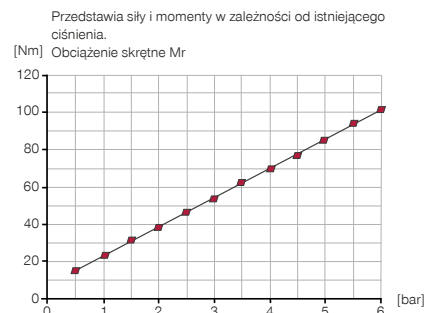


► Siły i momenty

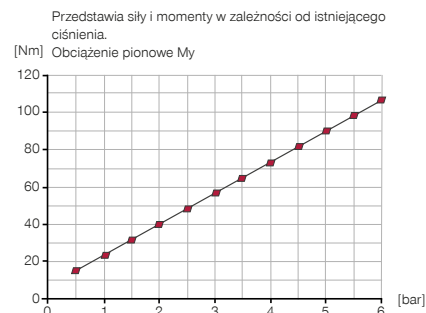
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawałek]
Czujnik pola magnetycznego prosty, kabel 0,3 m - Wtyczka M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



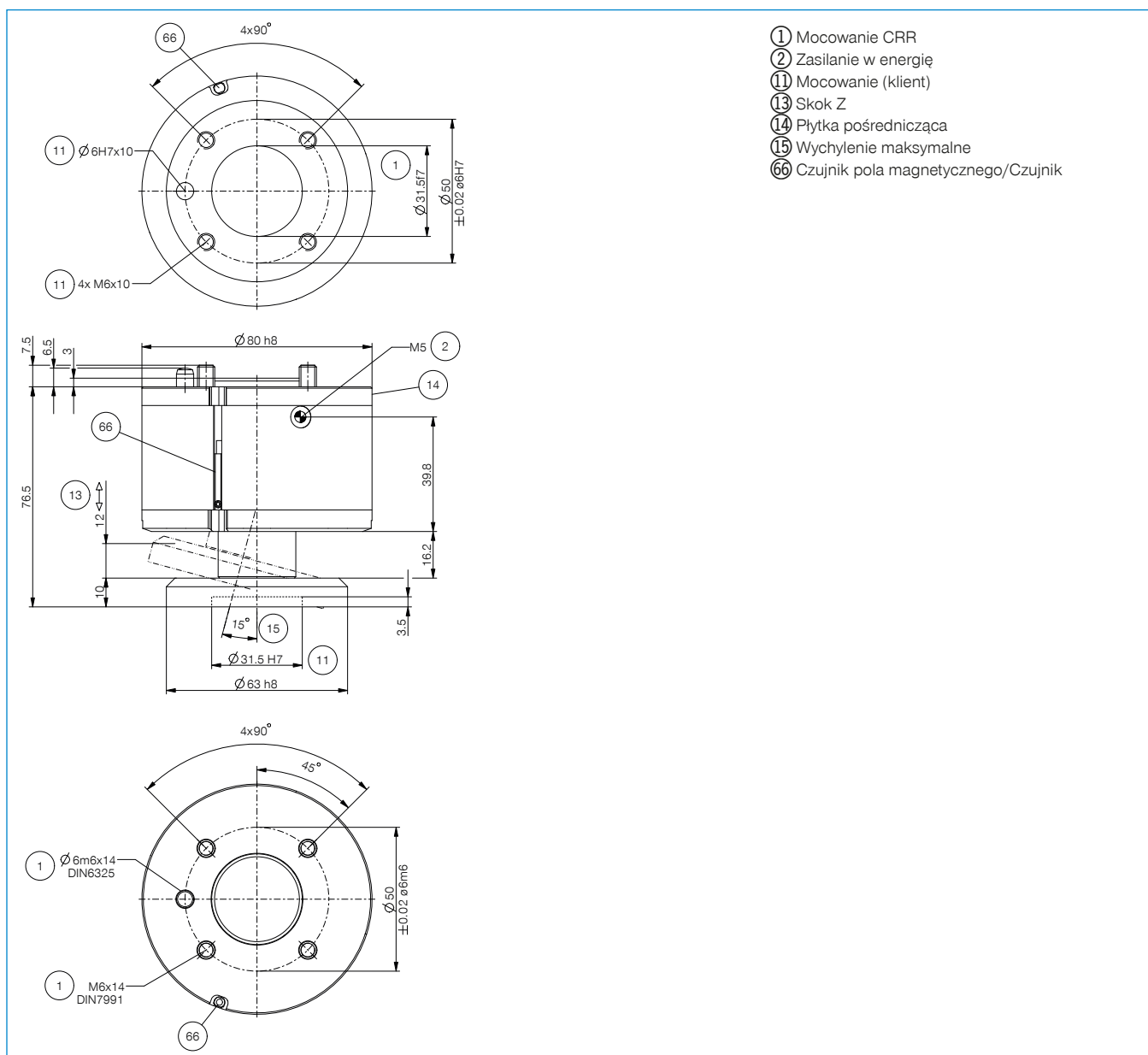
KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8



Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Wychylenie osi Z [mm]	12
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.01
Czułość reakcji osiowej [mm]	0.5
Wychylenie w poziomie +/- [°]	14.0
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [min]	4
Czułość reakcji radialnej [°]	1.5
Skręt wokół osi Z [°]	22
Dokładność powtarzania obrotowa +/- [min]	4
Czułość reakcji rotacyjna [°]	1
Ciśnienie robocze [bar]	0.5 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	37.40
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	7.69
Masa [kg]	1.1



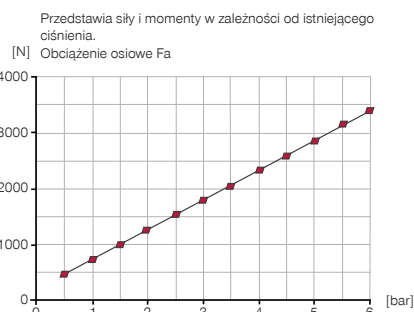
OCHRONA PRZED ZDERZENIEM

ROZMIAR CRR63

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

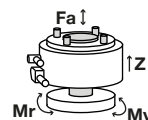


► Poddanie działaniu sprężonego powietrza

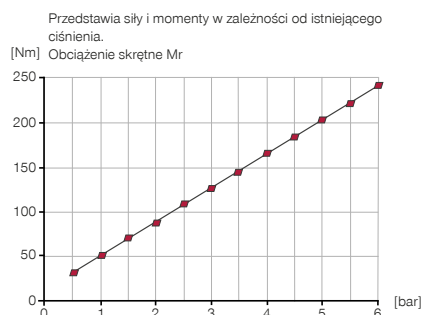


► Siły i momenty

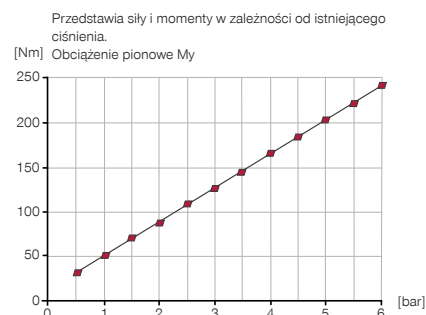
Maks. siły i momenty — patrz: wykresy.



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► Poddanie działaniu sprężonego powietrza



► W ZAKRESIE DOSTAWY



1 [kawałek]
Czujnik pola magnetycznego prosty, kabel 0,3 m - Wtyczka M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ZASILANIE W ENERGIĘ



GVM5
Złącze śrubowe proste



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



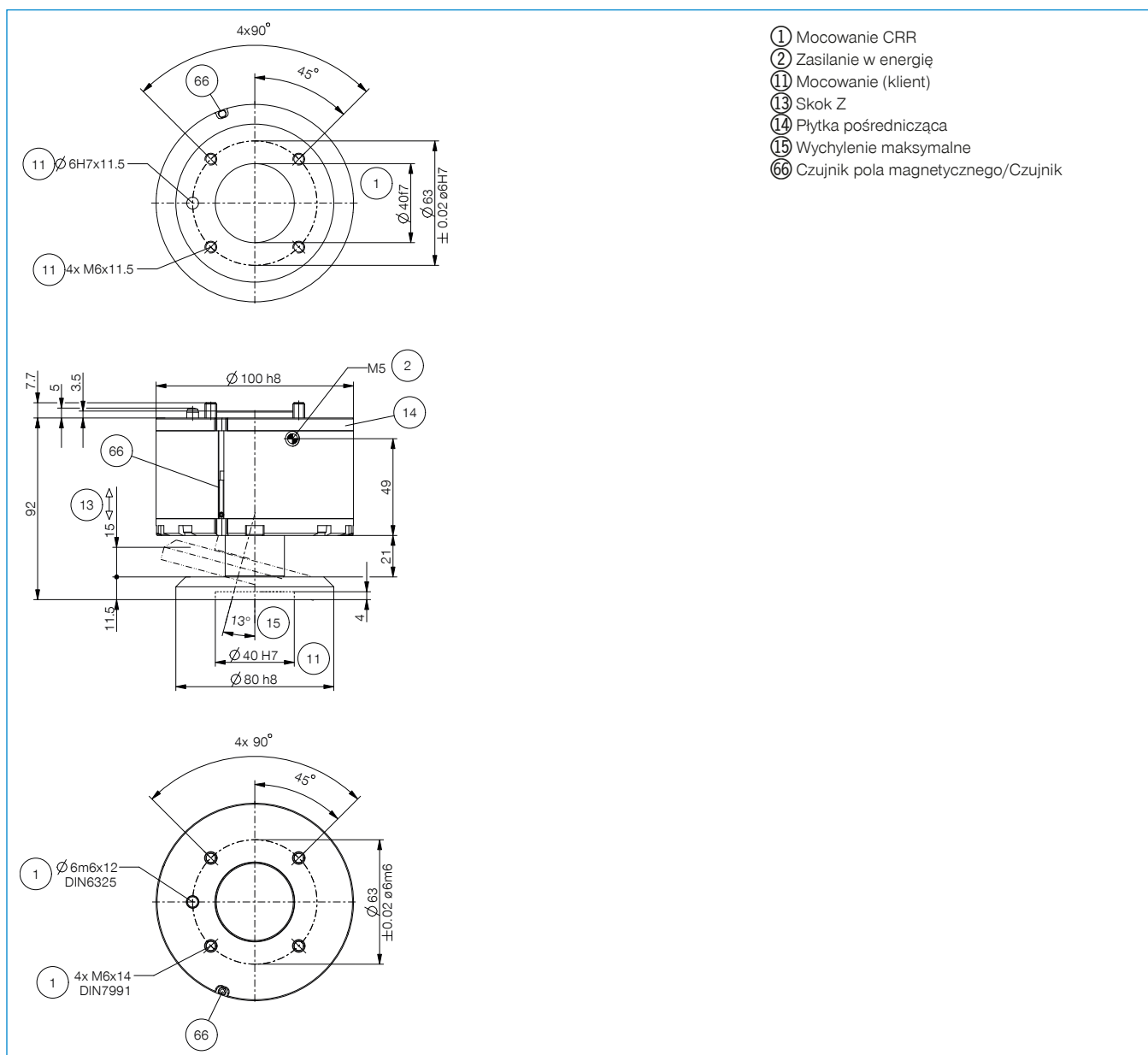
KAG500
Złącze wtykowe proste, przewód 5 m — gniazdo M8



KAW500
Złącze wtykowe kątowe, przewód 5 m — gniazdo M8



Nr katalogowy	Dane techniczne
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 63
Wychylenie osi Z [mm]	15
Dokładność powtarzania osiowo +/- [mm]	0.01
Czułość reakcji osiowej [mm]	0.5
Wychylenie w poziomie +/- [°]	13.0
Dokładność powtarzania promieniowo +/- [min]	4
Czułość reakcji radialnej [°]	1.5
Skręt wokół osi Z [°]	22
Dokładność powtarzania obrotowa +/- [min]	4
Czułość reakcji rotacyjna [°]	1
Ciśnienie robocze [bar]	0.5 ... 6
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	82.80
Moment bezwładności masy wokół osi Z [kgcm²]	21.30
Masa [kg]	1.8





MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM

PRZEGLĄD PRODUKTÓW



MATCH

9	MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM	186 - 319
	MATCH - Moduł robota	188
	MATCH - Chwytaiki	268
	MATCH - Kołnierz kątowy	316

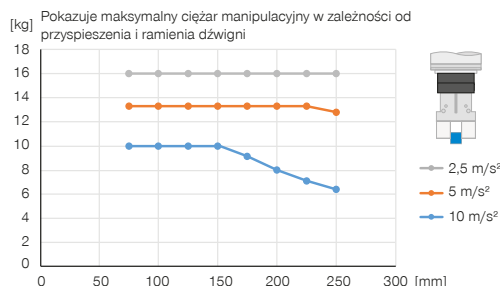
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-00-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

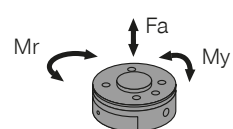


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



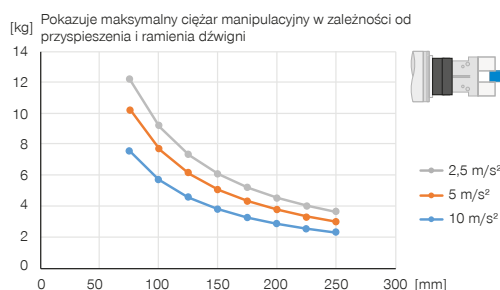
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytały



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytały



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



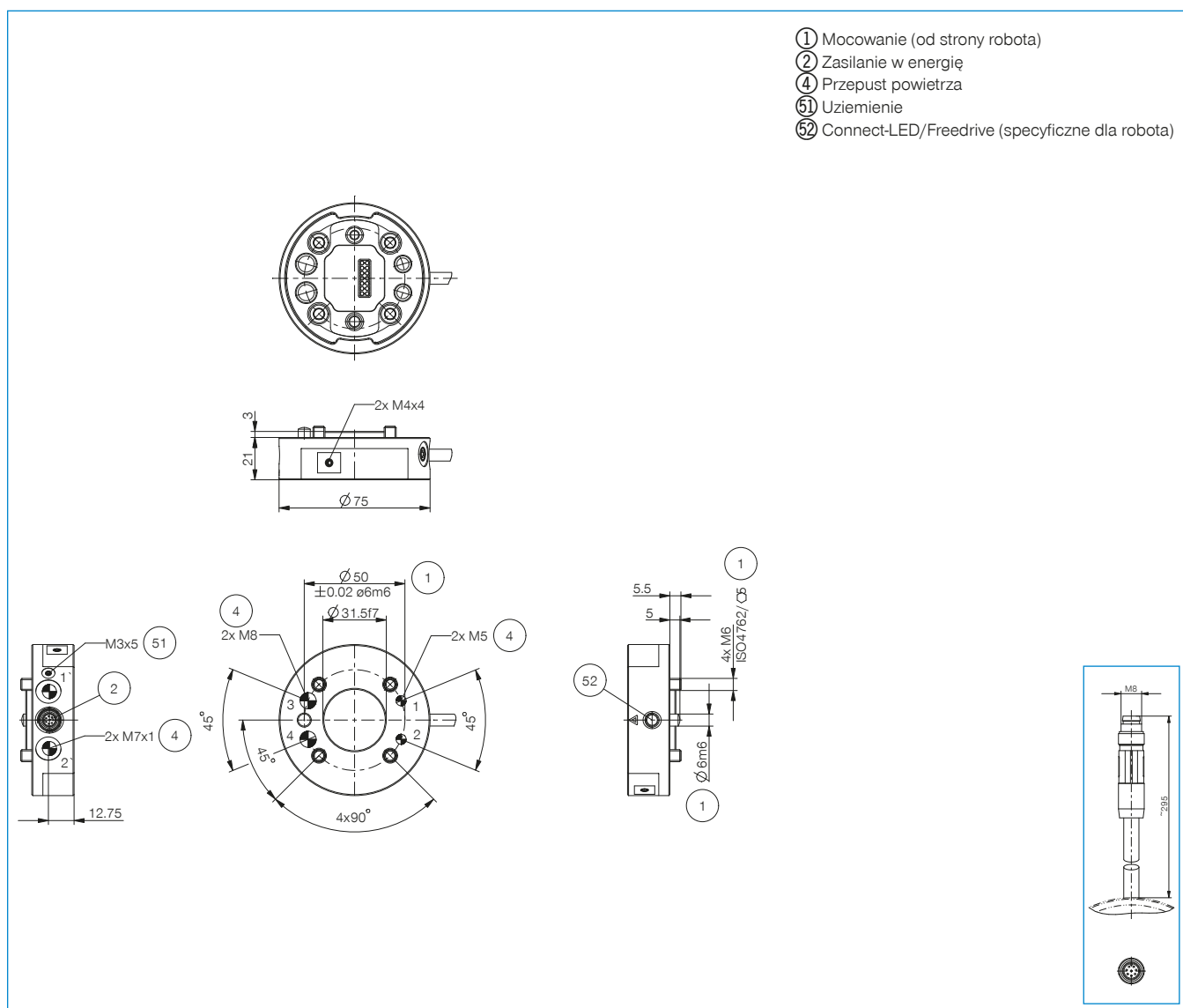
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
Pasuje do typ robota	ISO TK 50*
Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066	Tak
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowej maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.31

*Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Połączenie elektryczne za pomocą standardowego 8-biegunowego kabla M8.



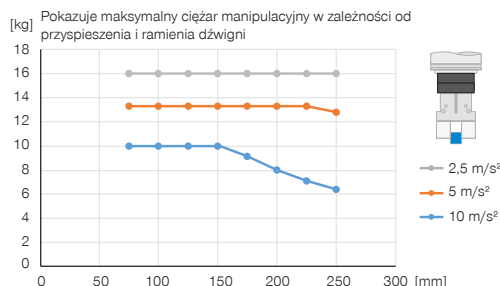
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-00-04-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

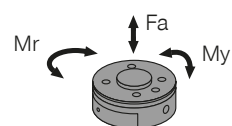


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



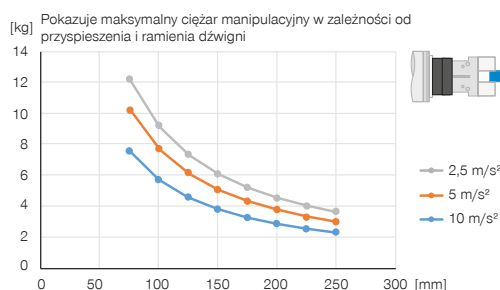
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne

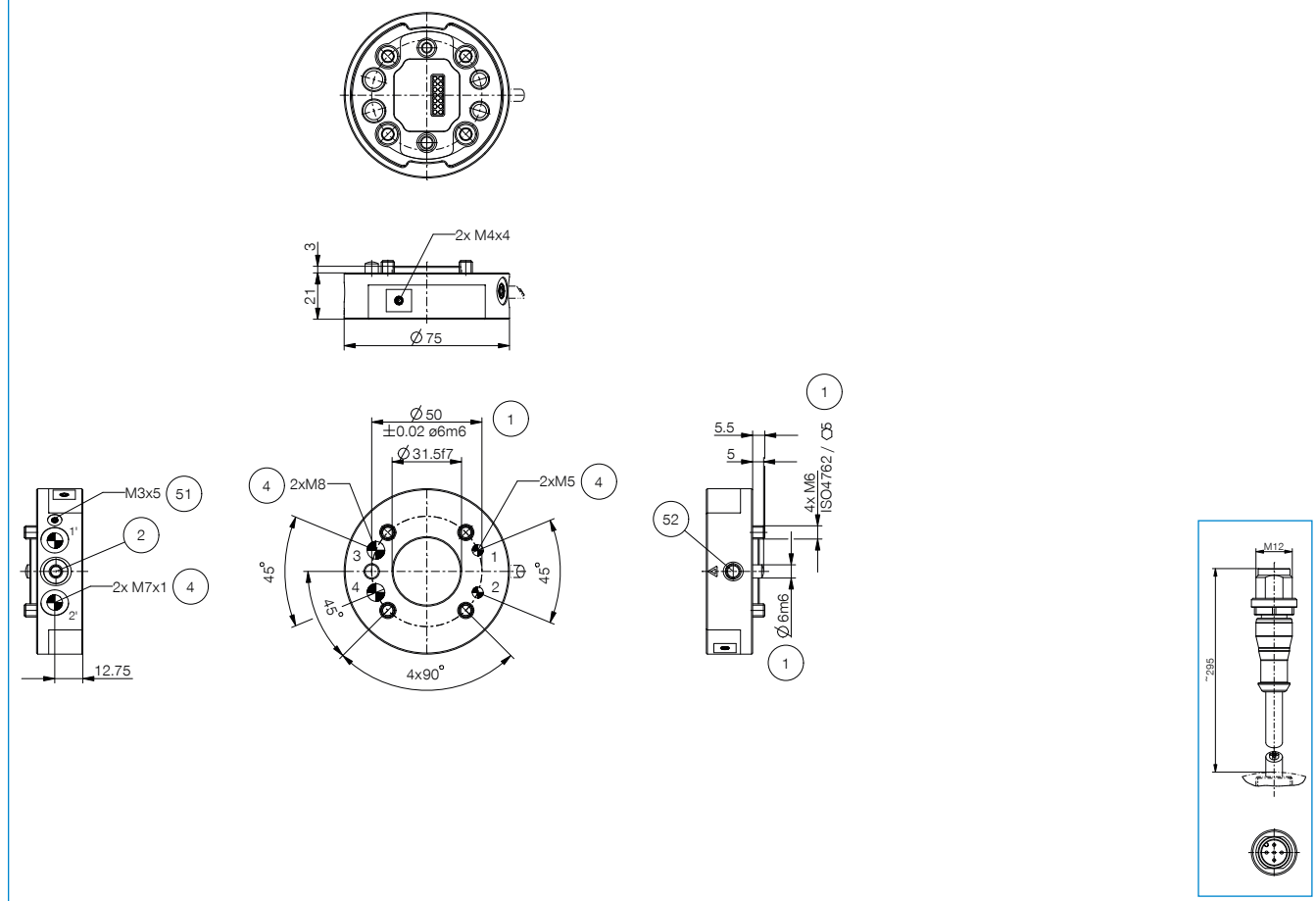


ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-00-04-A
Pasuje do typ robota	ISO TK 50*
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 5-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.28

*Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Podłączenie elektryczne poprzez standardowe gniazdo IO-Link M12-5.

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



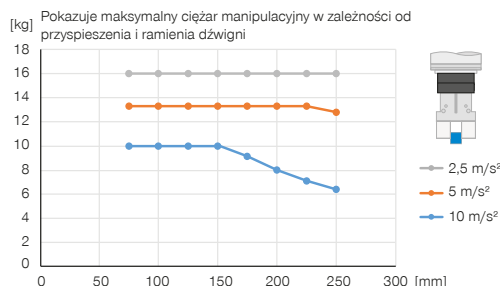
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-00-05-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

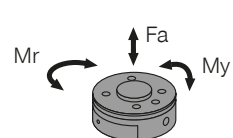


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



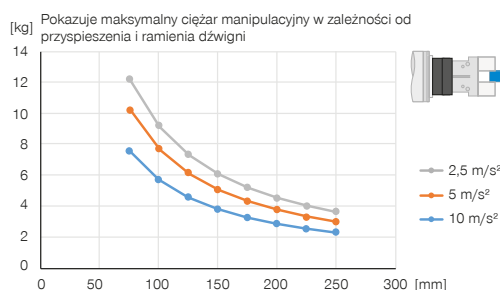
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYLĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

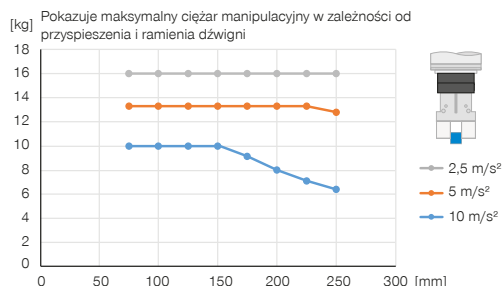
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-00-06-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

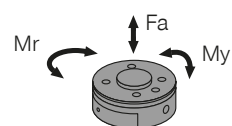


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



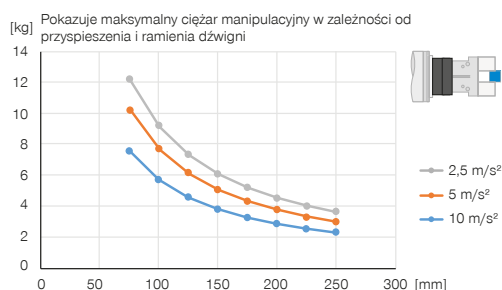
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-29-00001-A
MATCH - Kołnierz kątowy



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



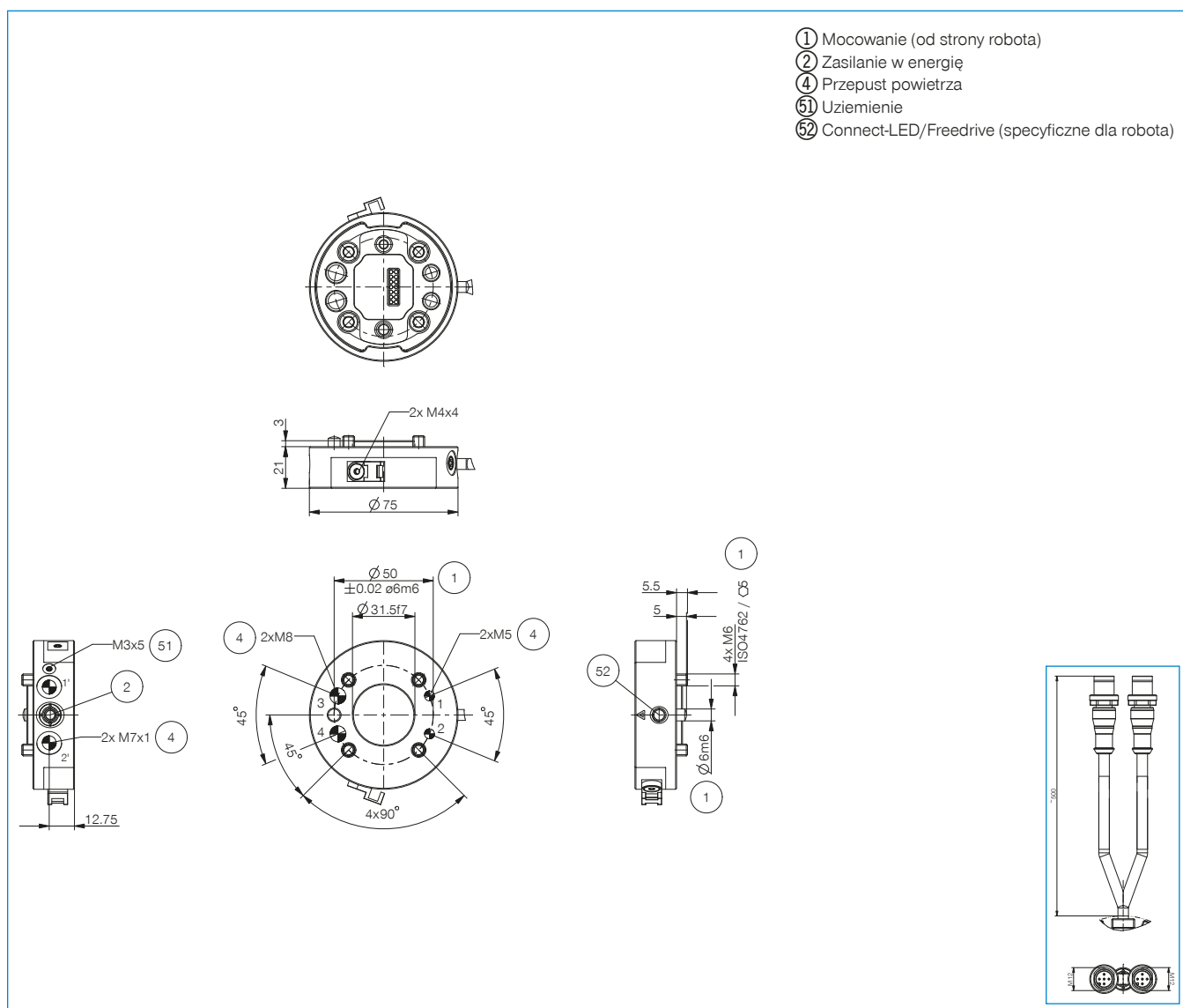
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-00-06-A
Pasuje do typ robota	ISO TK 50*
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 5-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.28

*Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Podłączenie elektryczne poprzez standardowe gniazdo IO-Link M12-5.



MATCH - MODUŁ ROBOTA

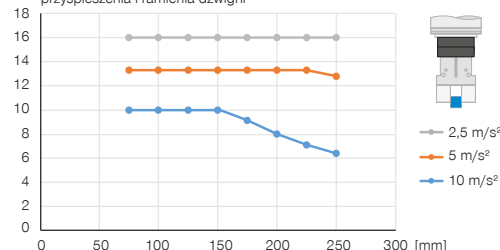
LWR50F-01-02-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



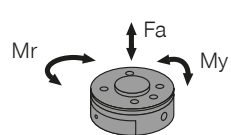
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

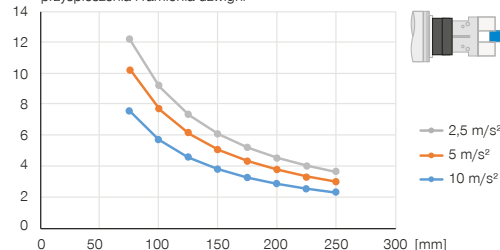
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



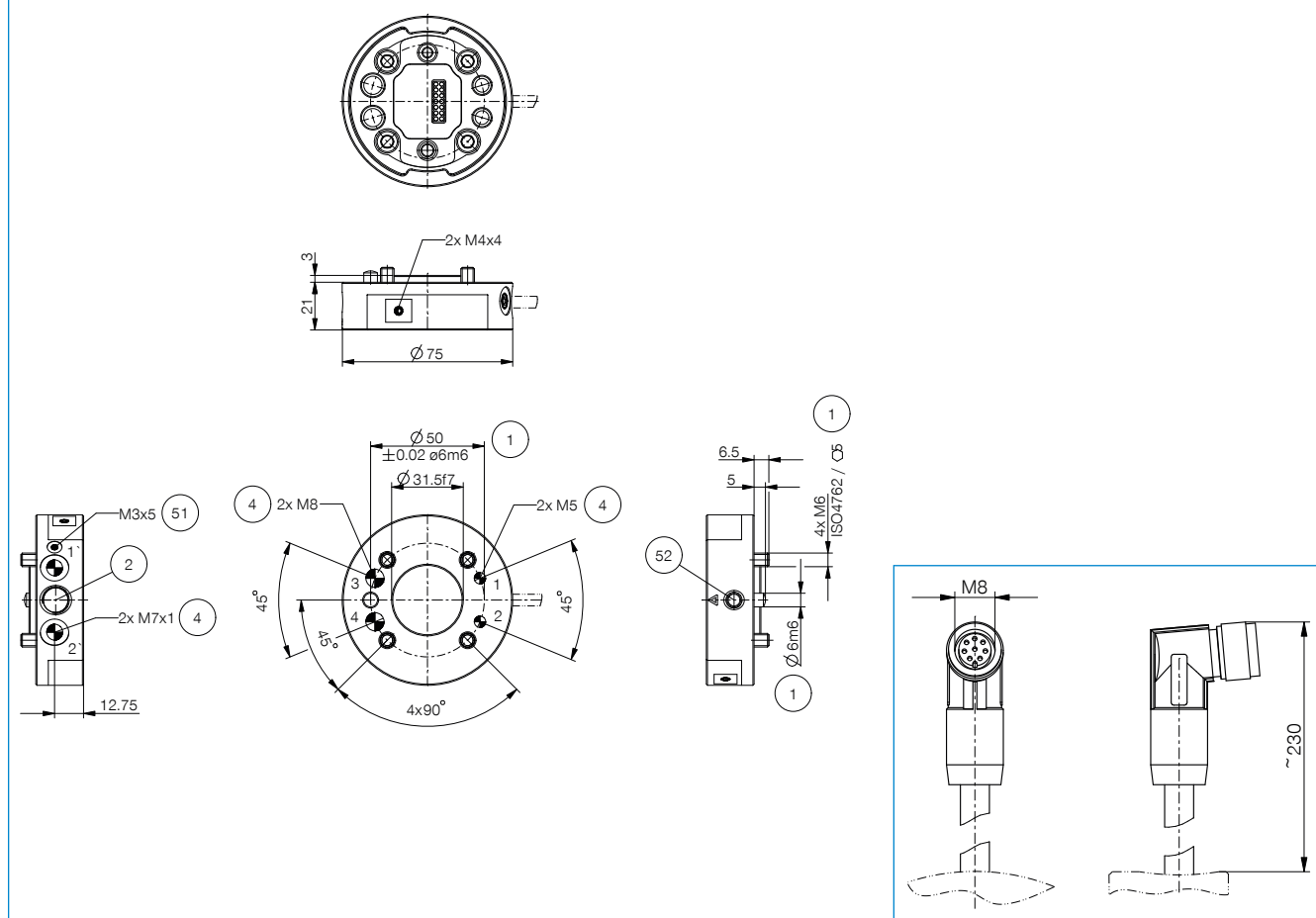
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-01-02-A
Pasuje do typ robota	Universal Robots e-Series
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	NPN
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



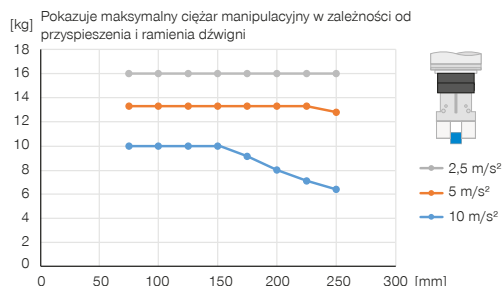
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-01-03-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

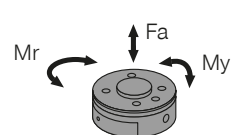


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



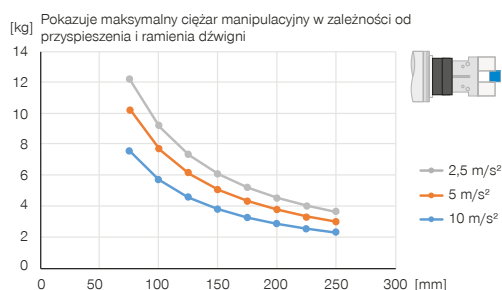
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



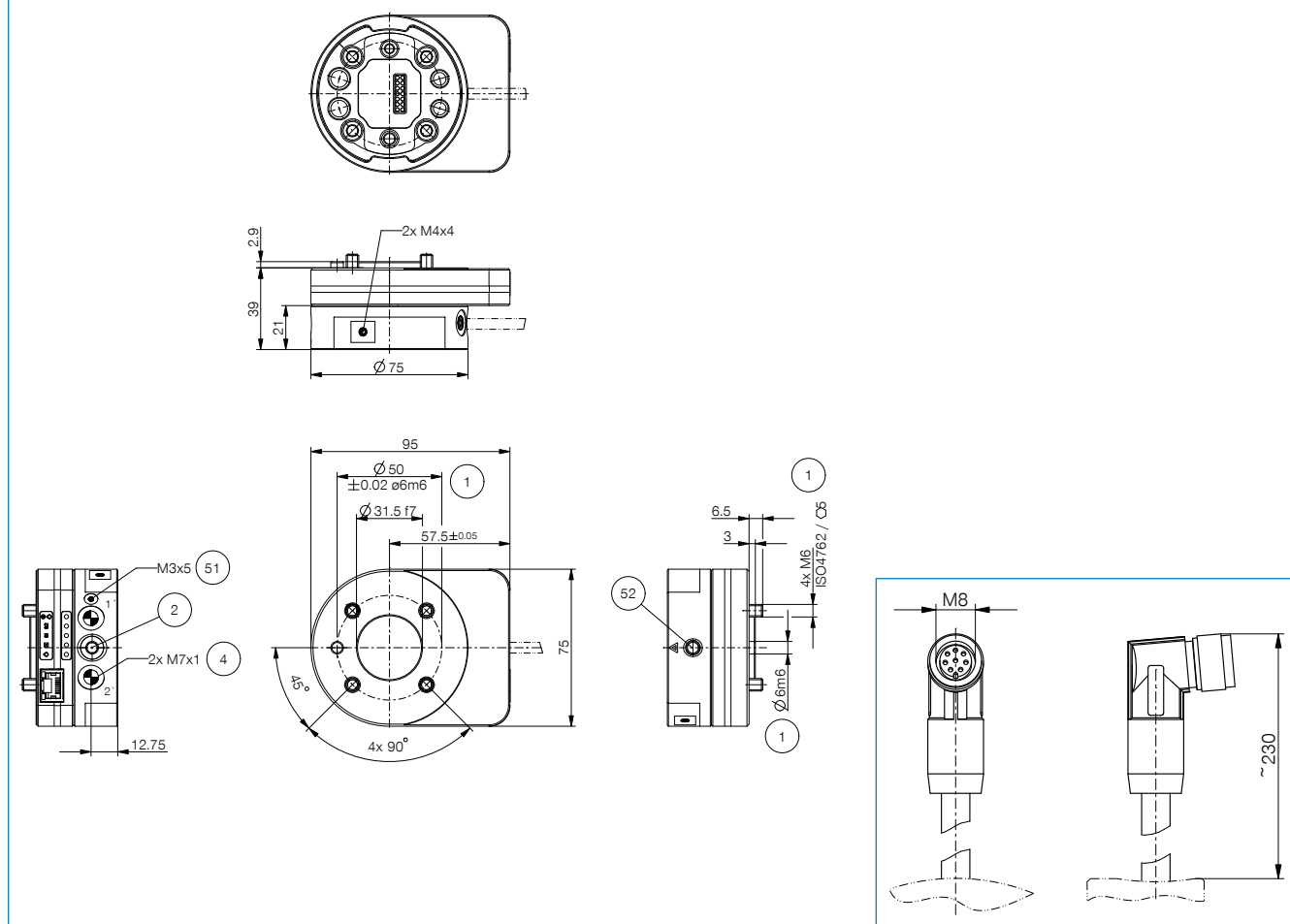
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-01-03-A
Pasuje do typ robota	Universal Robots e-Series
Konfiguracja interfejsu	Ethernet RJ45
Sterowanie	RS485
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Wskaźnik stanu	Tak
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.43

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



MATCH - MODUŁ ROBOTA

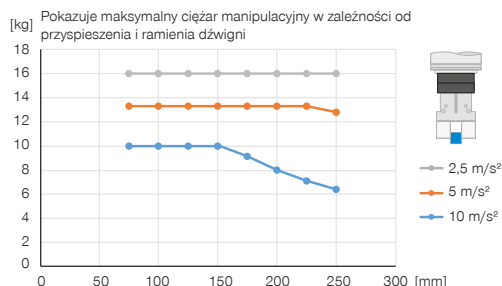
LWR50F-04-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



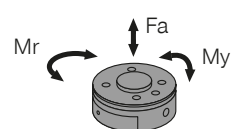
MATCH

► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



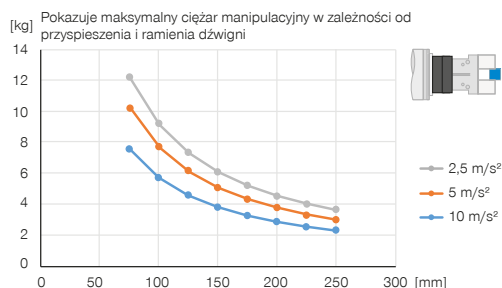
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM7
Złącze skręcane kątowo-wychylne

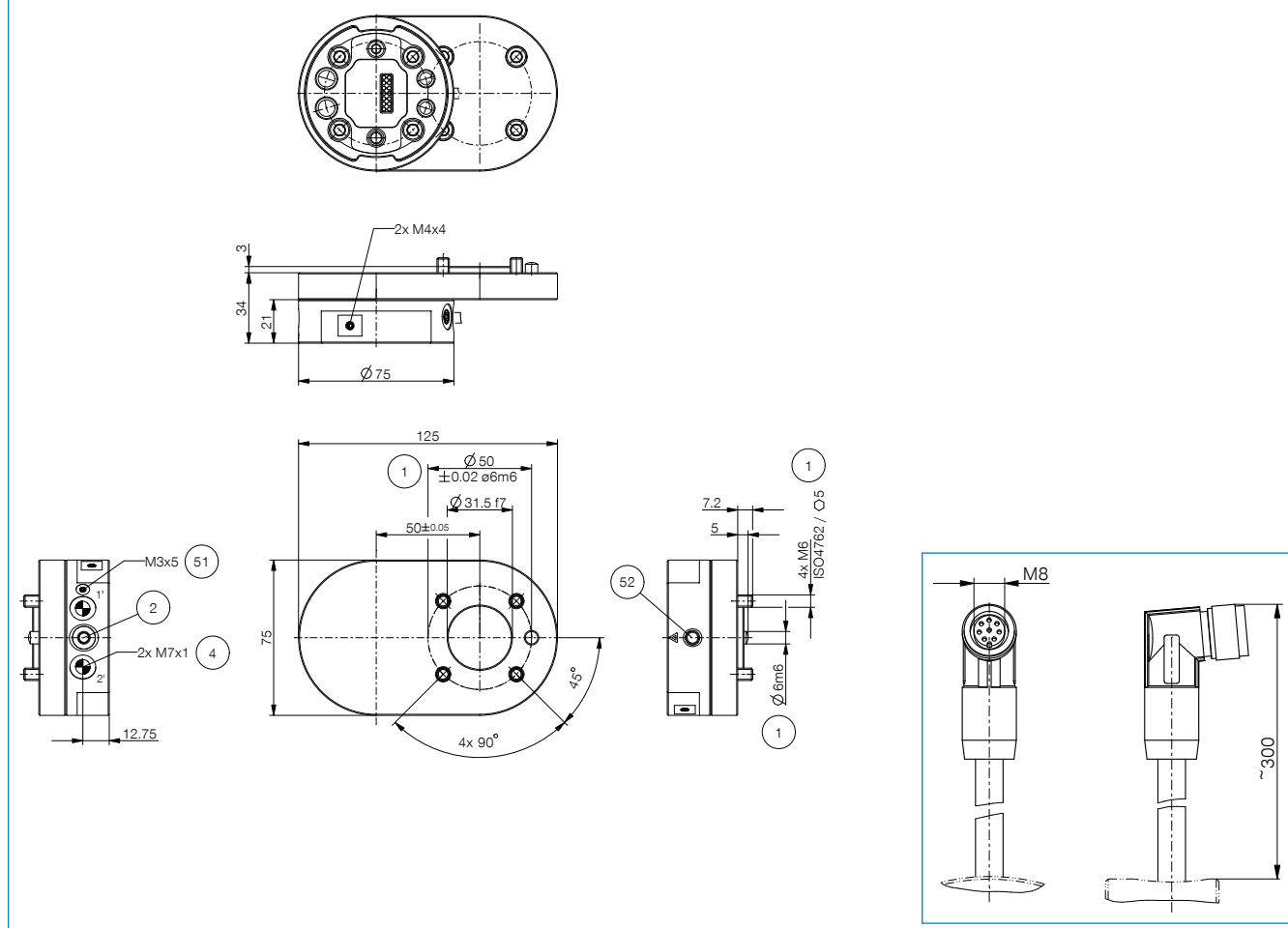


ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-04-01-A
Pasuje do typ robota	Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series *
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	NPN
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.62

*Odpowiedni dla wszystkich Techman / OMRON TM-Seriesów od wersji sprzętowej 3.0

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤ Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



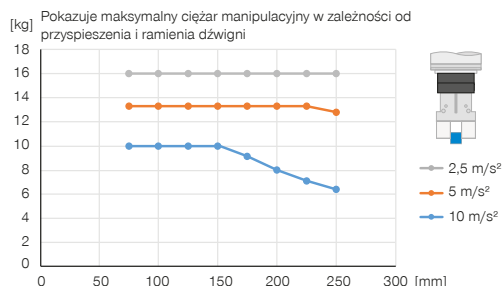
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-06-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

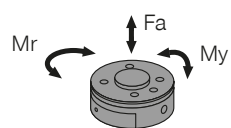


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



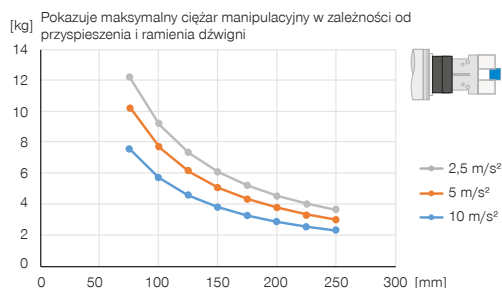
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytały



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytały



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

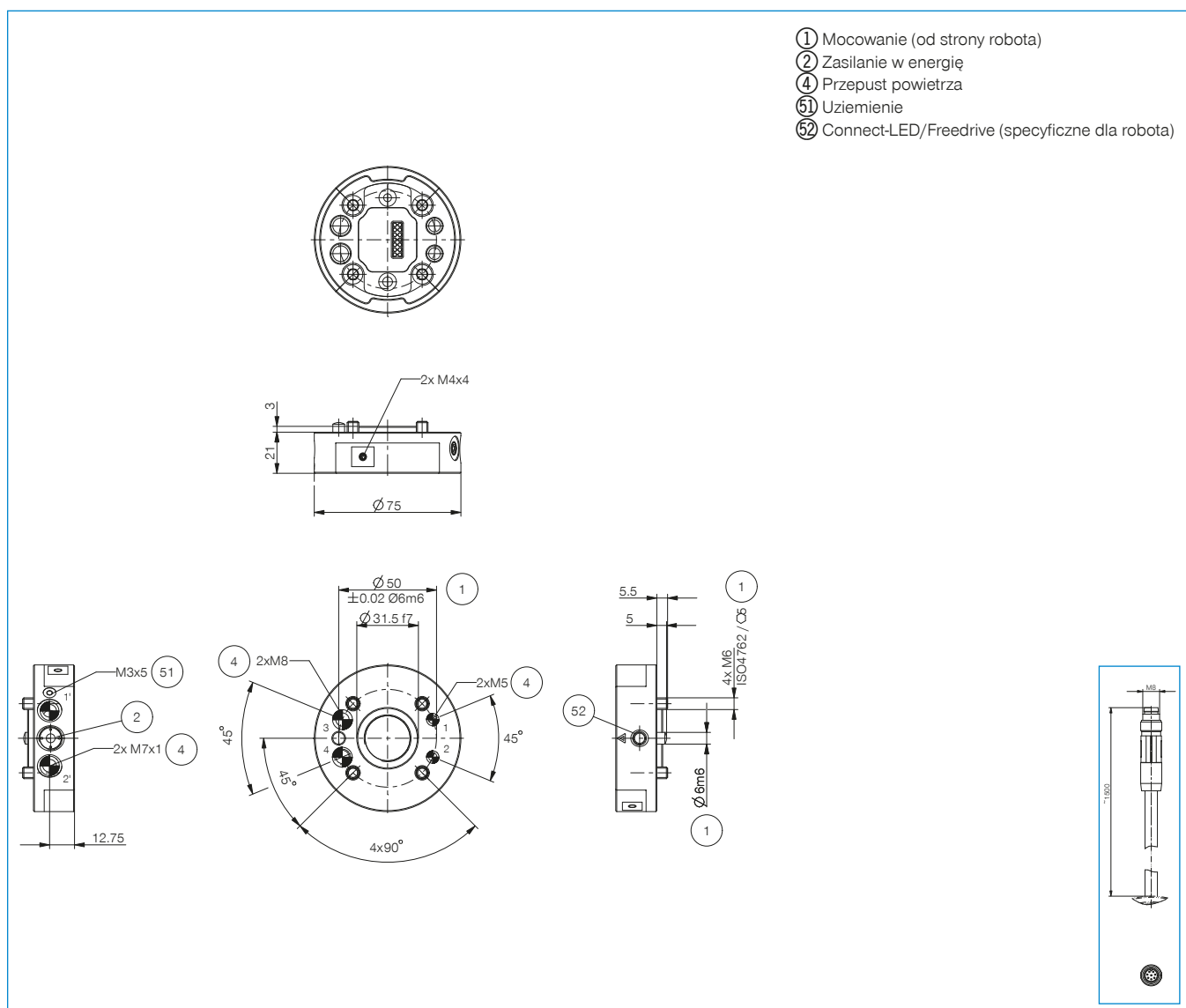


WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
Pasuje do typ robota	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066	Tak
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	NPN
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29



MATCH - MODUŁ ROBOTA

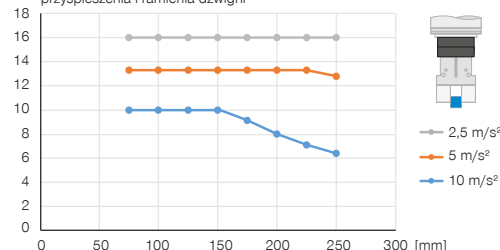
LWR50F-07-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



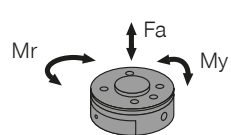
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

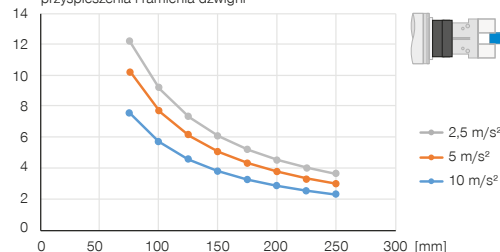
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-07-01-A
Pasuje do typ robota	HANWHA HCR-3/-5/-12*
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	NPN
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.28

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)

MATCH - MODUŁ ROBOTA

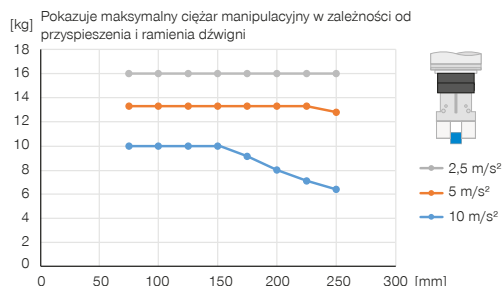
LWR50F-08-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



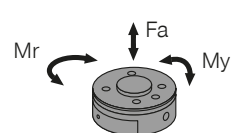
MATCH

► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



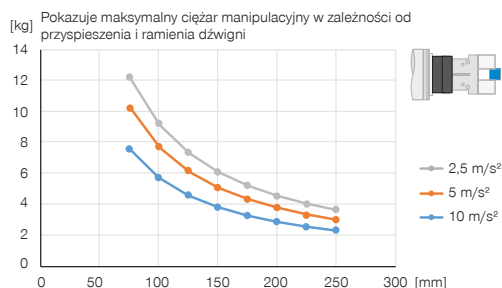
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytaaki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

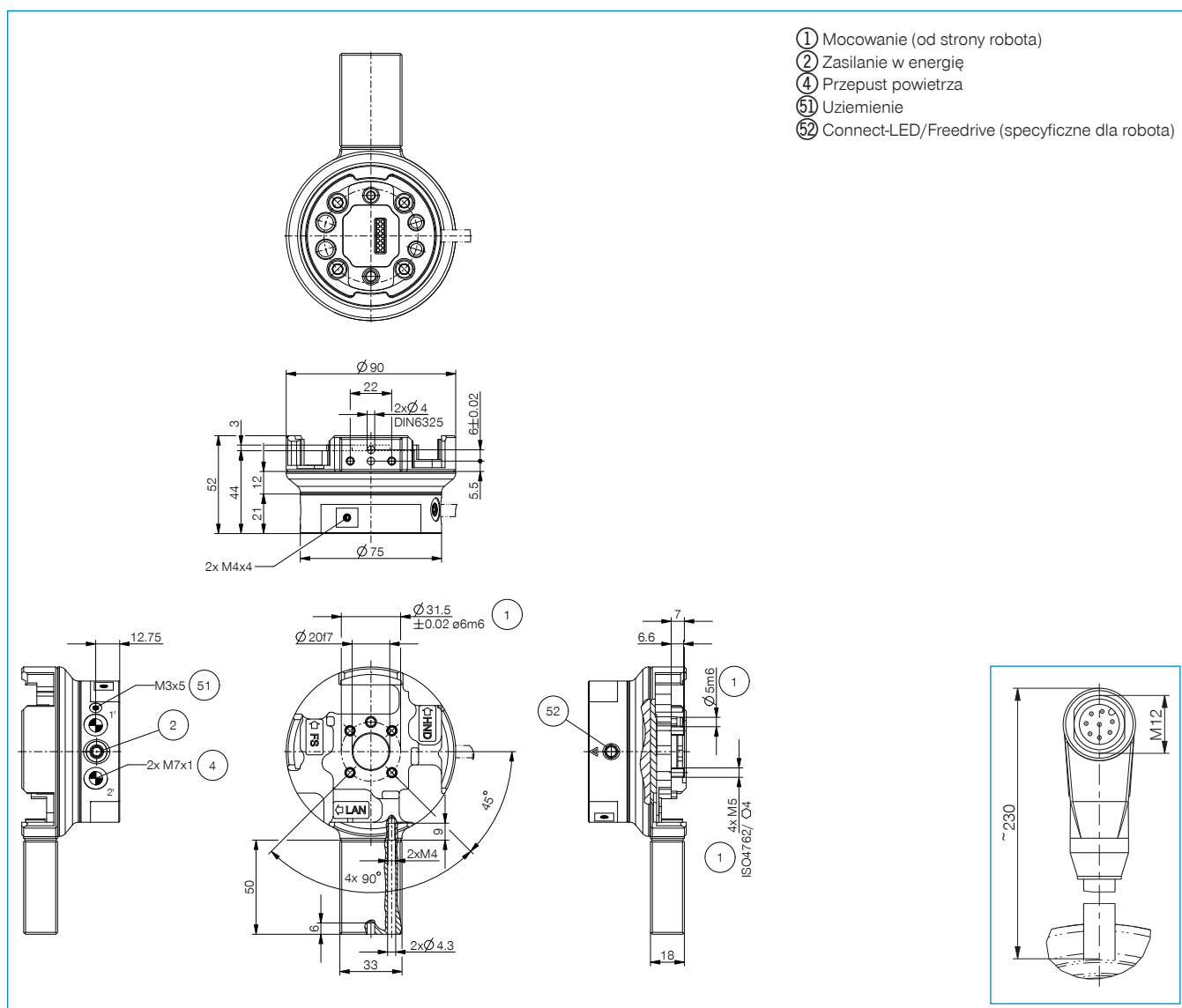


WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

	▶ Dane techniczne
Nr katalogowy	LWR50F-08-01-A
Pasuje do typ robota	Mitsubishi Assista
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.72



MATCH - MODUŁ ROBOTA

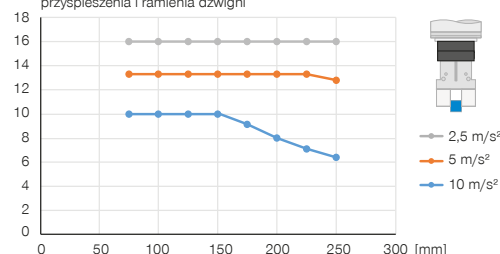
LWR50F-09-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

MATCH

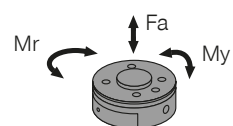
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

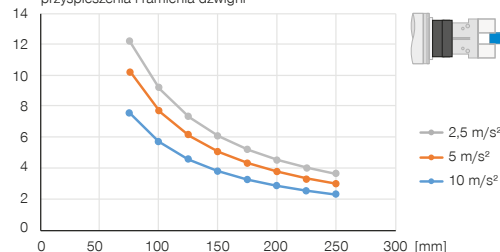
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

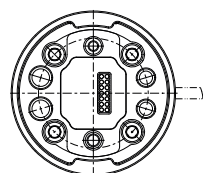


WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-09-01-A
Pasuje do typ robota	FANUC CRX
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29



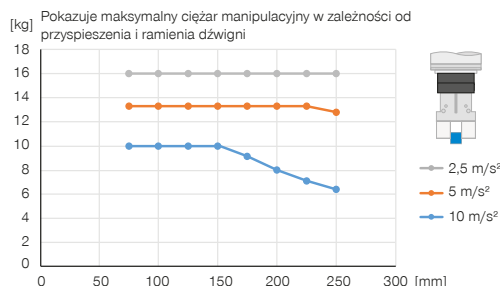
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-09-03-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

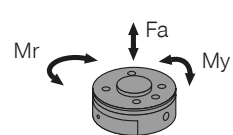


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



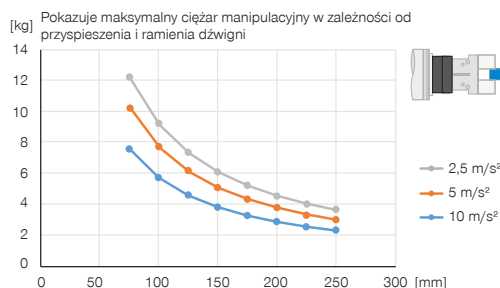
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

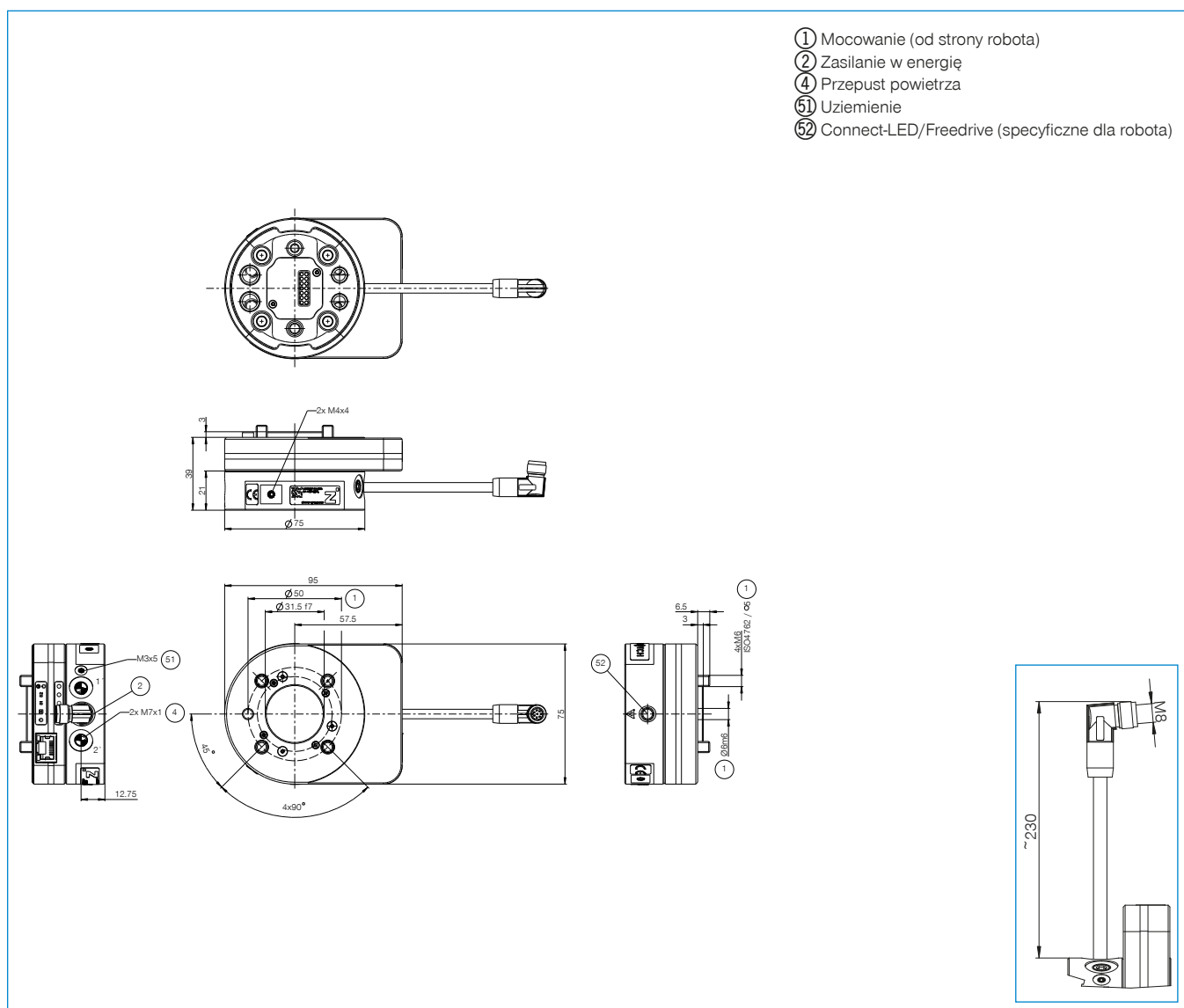


WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	► Dane techniczne
Pasuje do typ robota	FANUC CRX
Konfiguracja interfejsu	Ethernet RJ45
Sterowanie	RS485
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Wskaźnik stanu	Tak
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.43



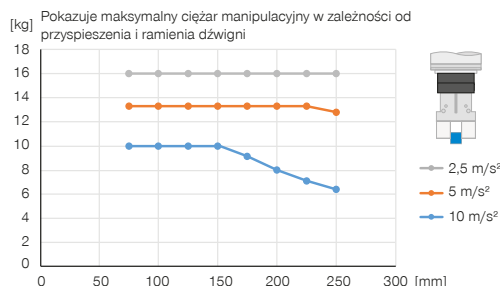
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-10-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

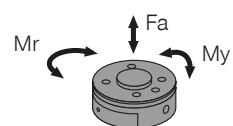


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



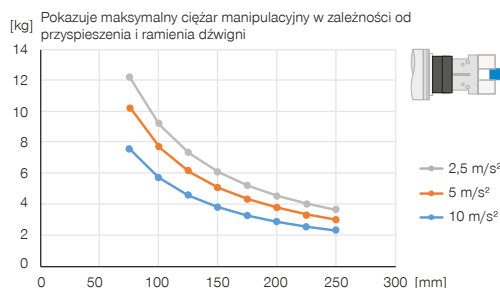
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytały



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



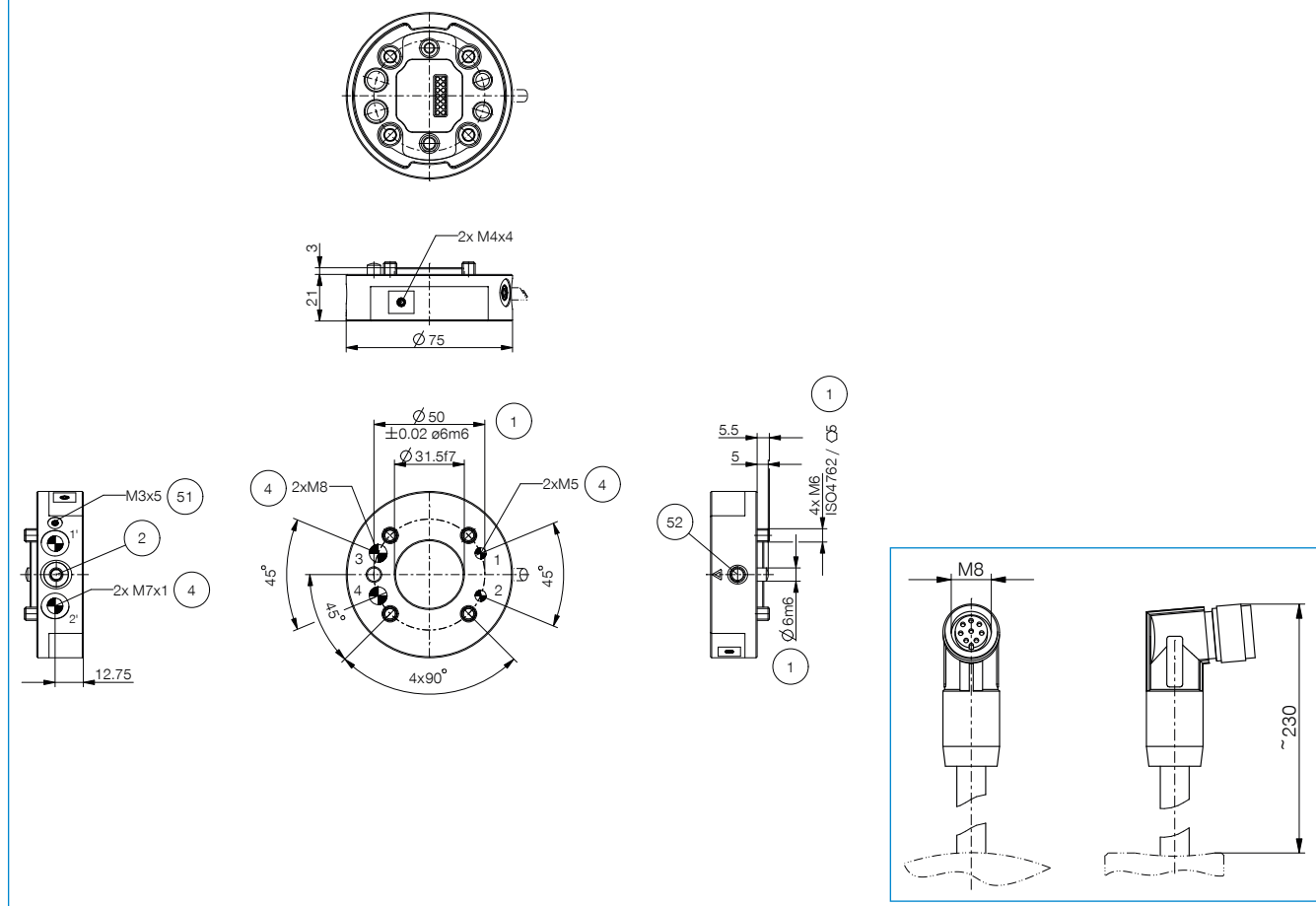
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-10-01-A
Pasuje do typ robota	DOOSAN M- / H- / A-Serie
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.32

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



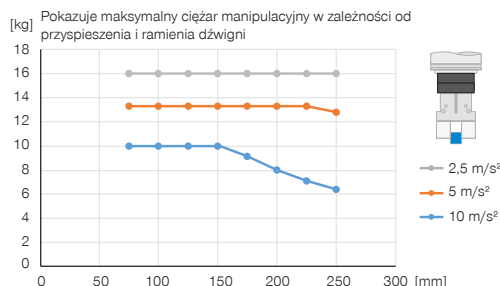
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-13-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

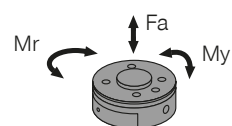


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



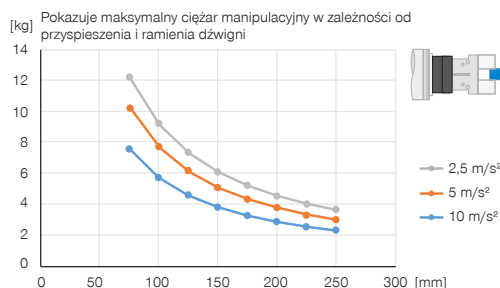
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



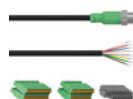
LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne

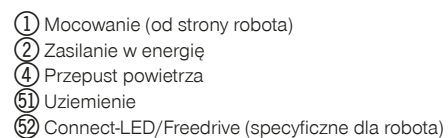


ZUB000034
Przewód przyłączeniowy



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-13-01-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 15000 GoFa
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 3-biegunowe
Przewód przyłączeniowy 2	Wtyk, M8, 4-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.3



MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-13-04-A

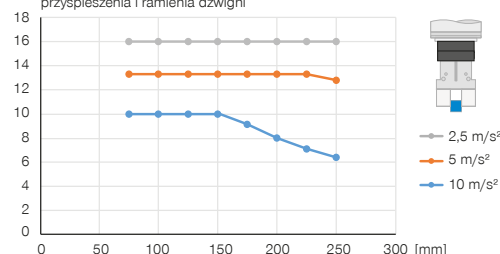
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

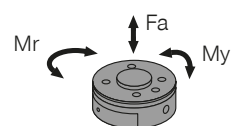
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

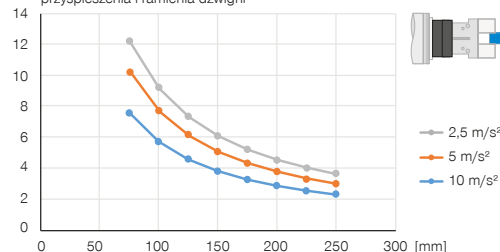
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



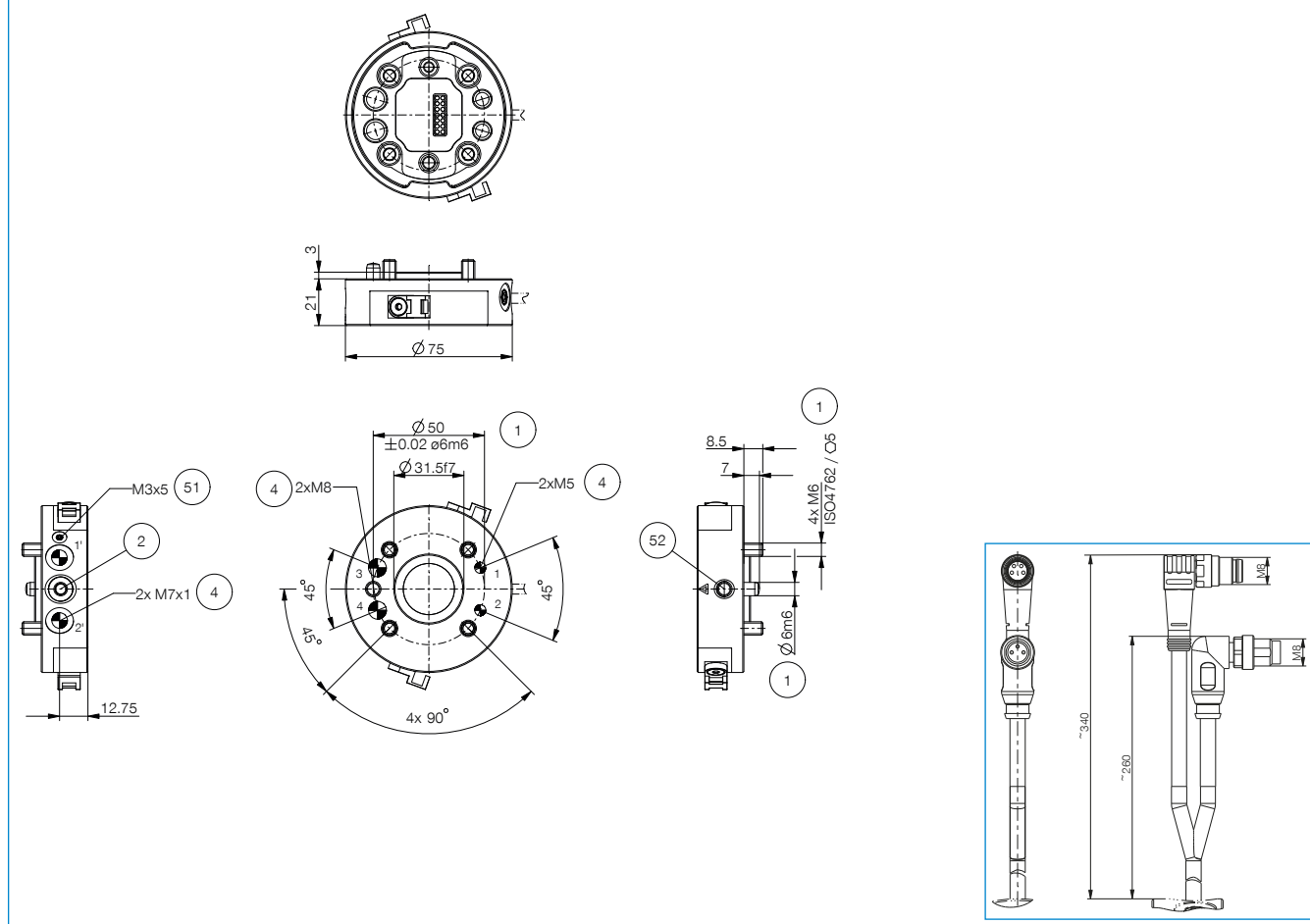
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylnie



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-13-04-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 15000 GoFa
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 3-biegunowe
Przewód przyłączeniowy 2	Wtyk, M8, 4-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.3

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



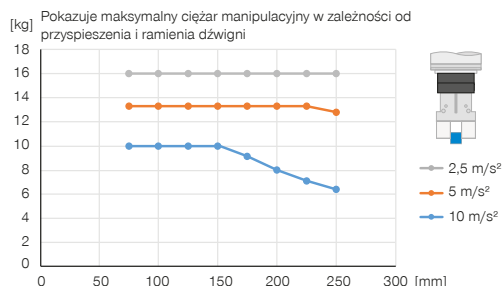
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-13-05-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

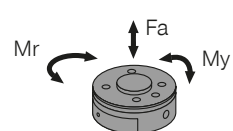


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



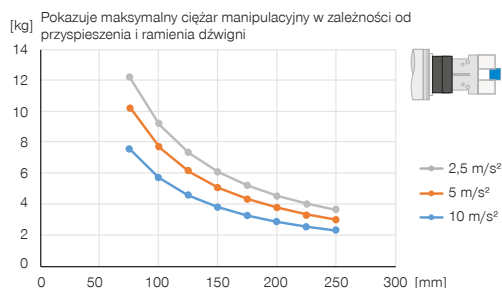
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



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



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

MATCH - MODUŁ ROBOTA

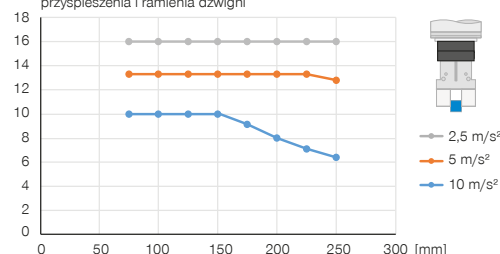
LWR50F-14-04-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

MATCH

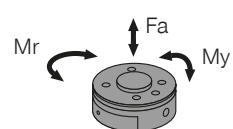
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

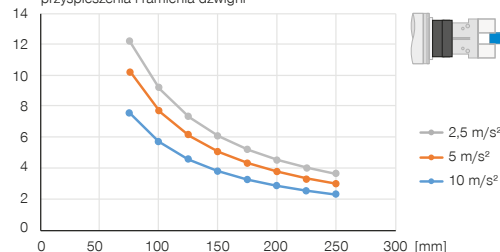
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



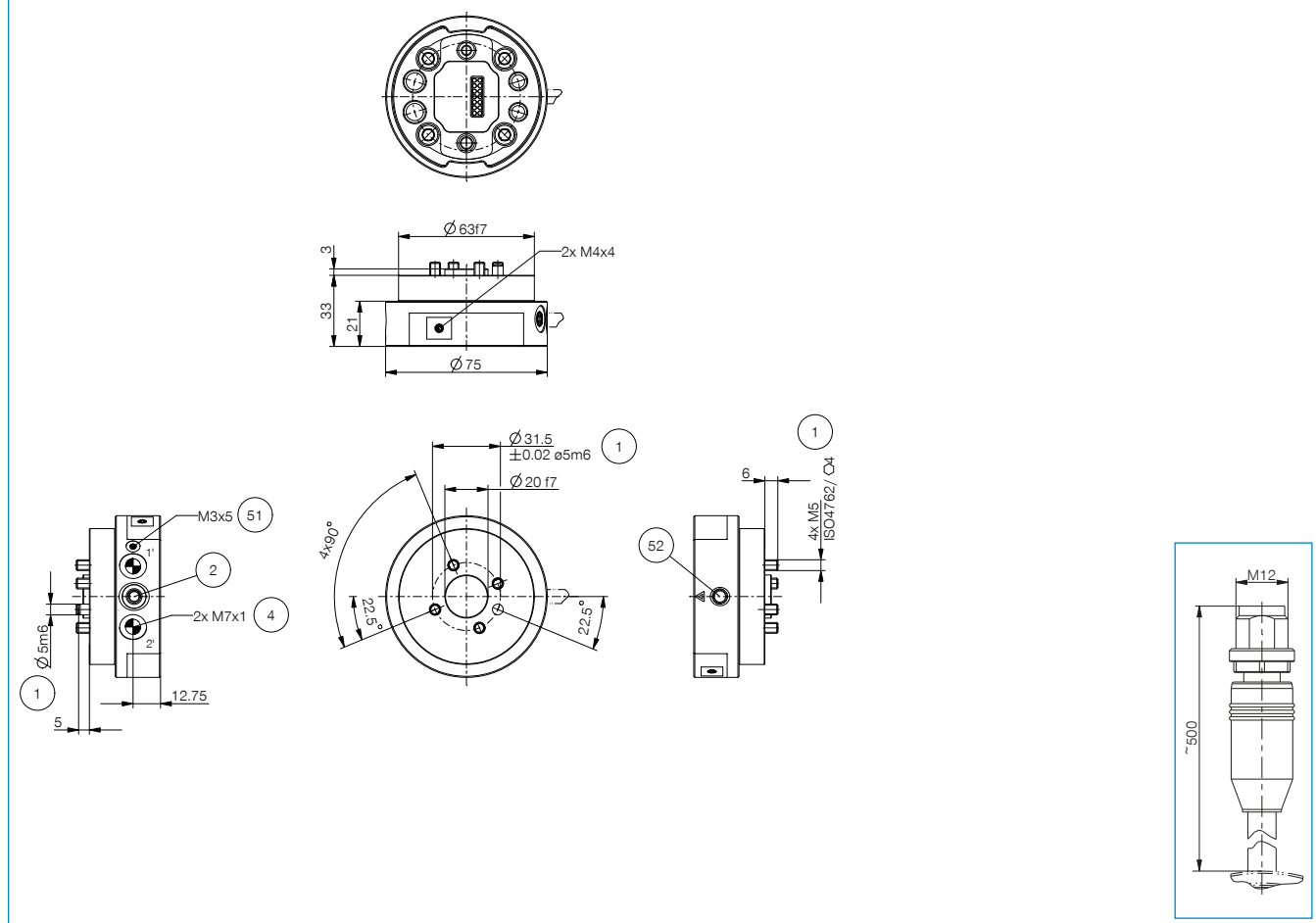
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-14-04-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 1100 SWIFTI
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 31,5
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.4

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



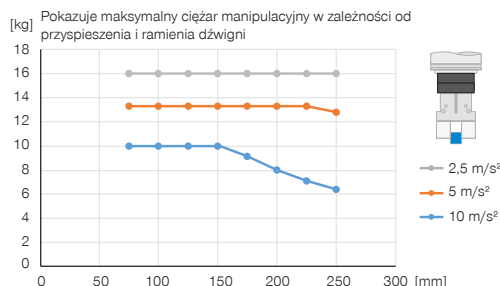
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-14-05-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

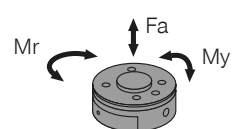


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



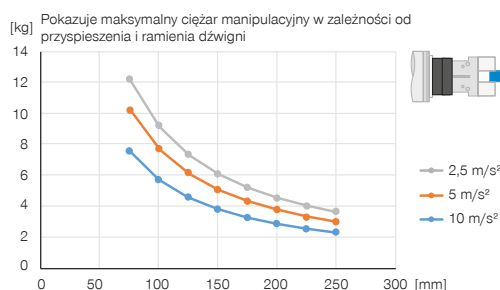
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



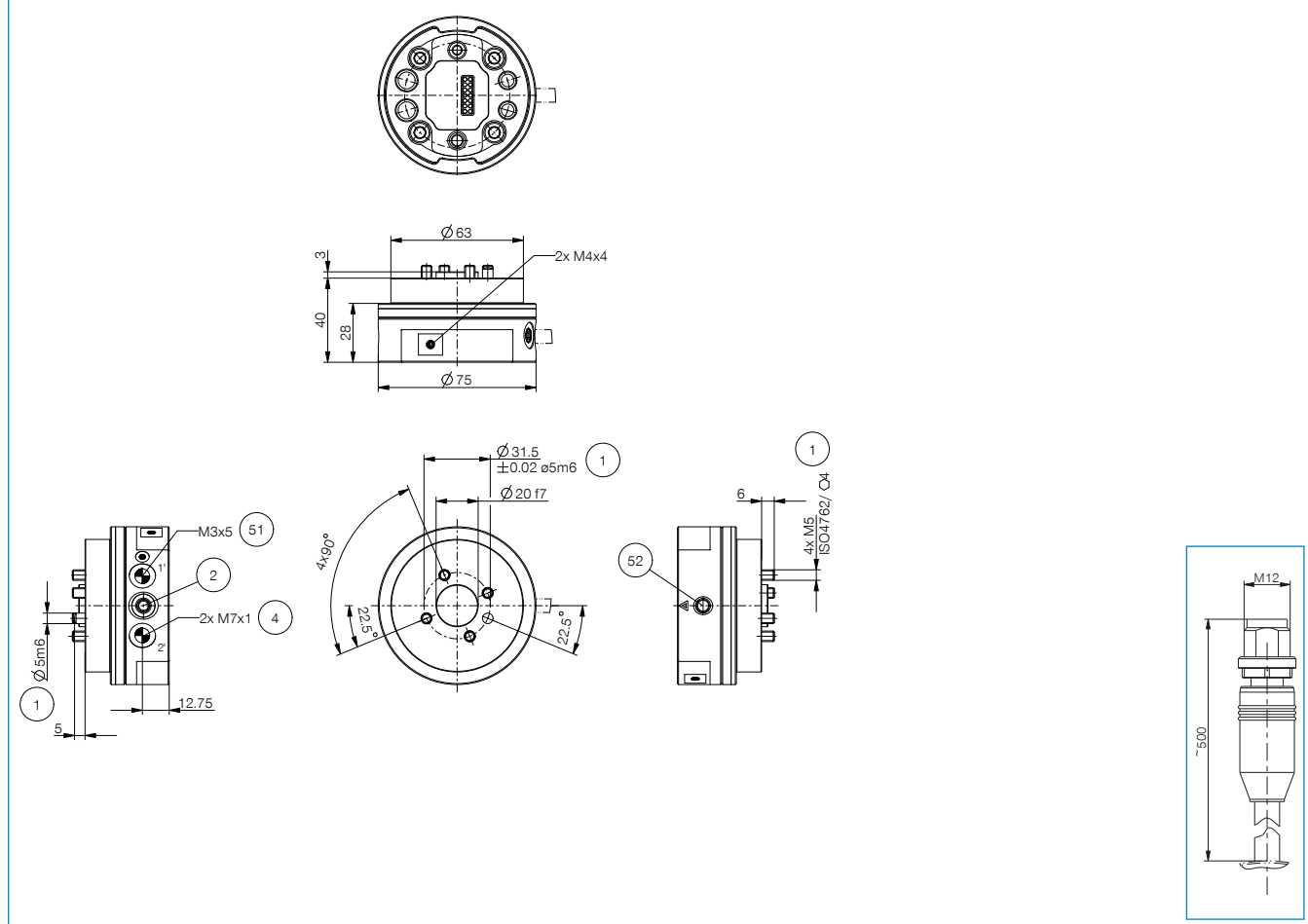
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-14-05-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 1100 SWIFTI
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 31,5
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.45

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



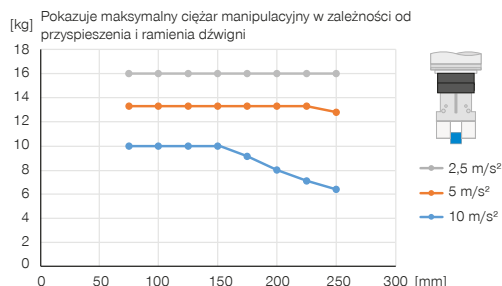
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-15-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

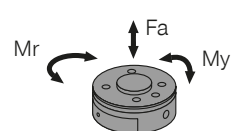


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



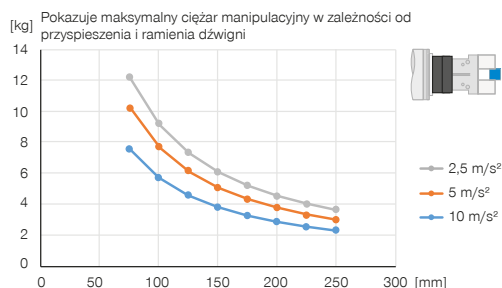
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



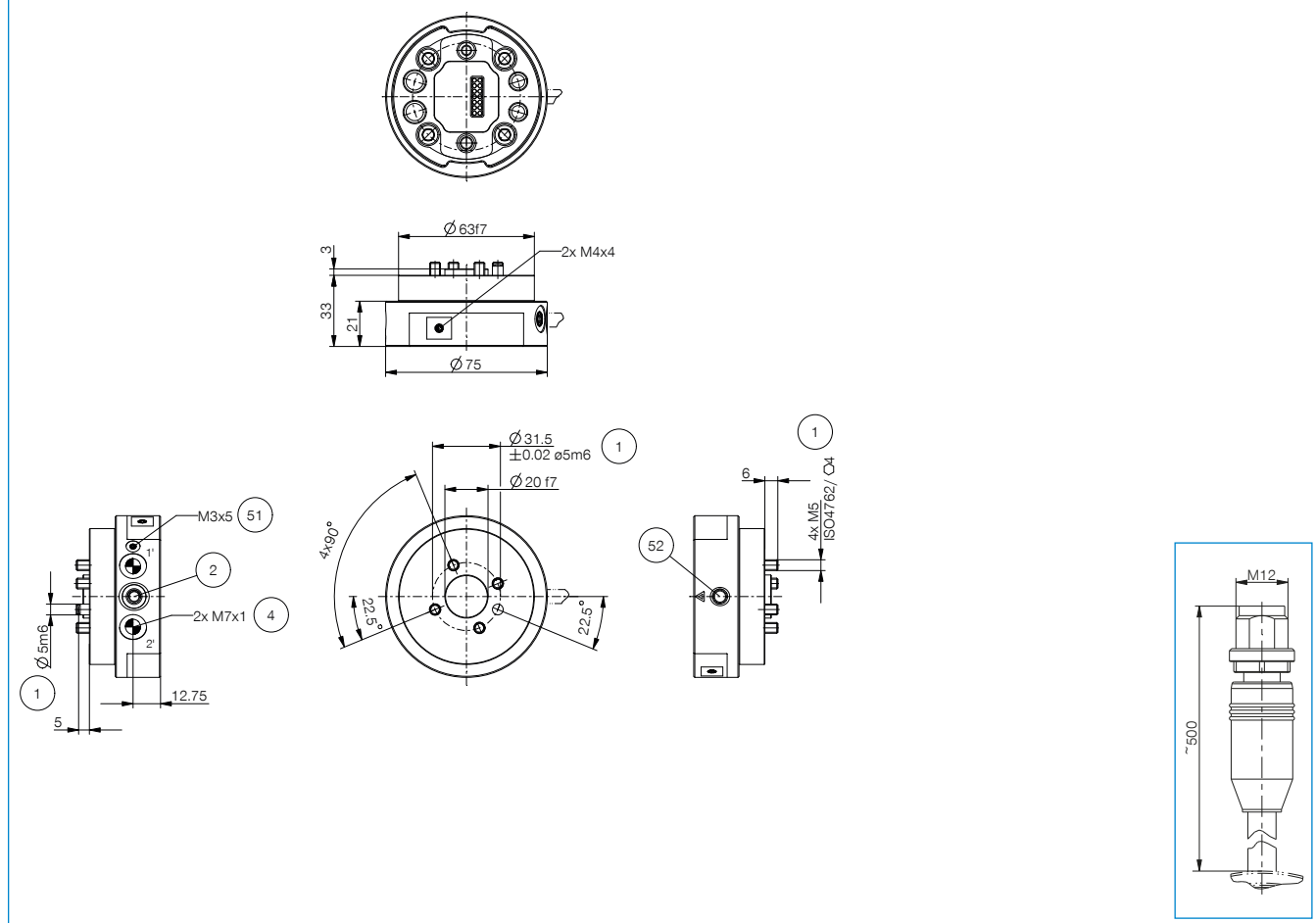
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-15-01-A
Pasuje do typ robota	ABB IRB1100
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 31,5
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.4

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



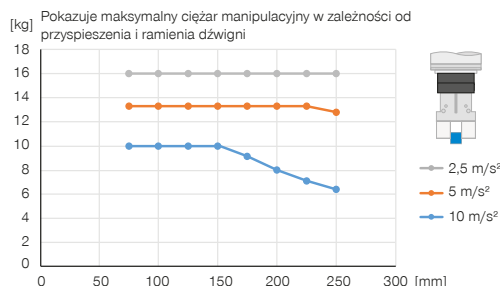
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-15-04-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

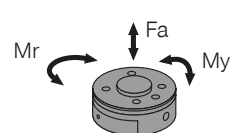


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



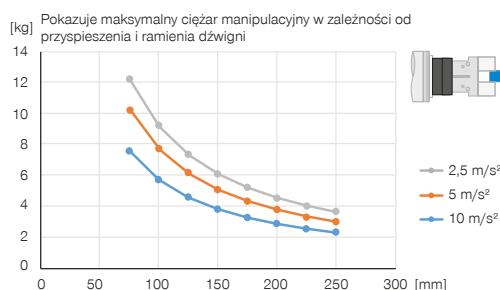
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



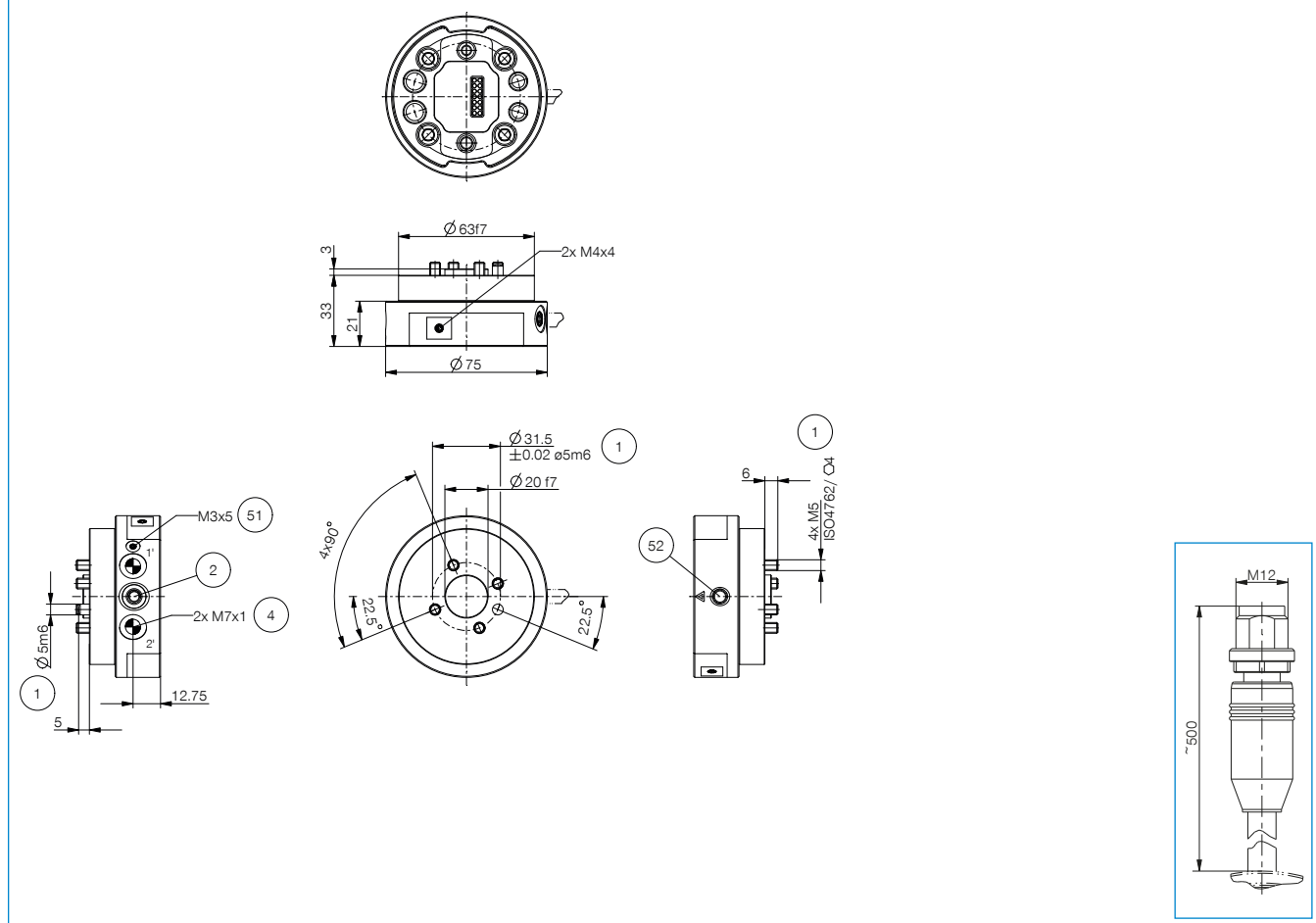
WVM7
Złącze skręcane kątowo-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-15-04-A
Pasuje do typ robota	ABB IRB1100
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 31,5
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.4

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-15-05-A

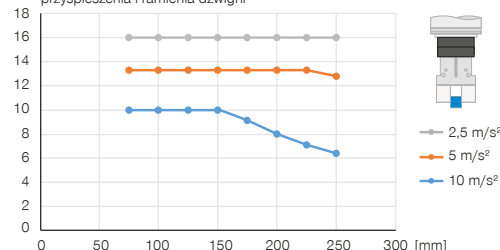
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

MATCH



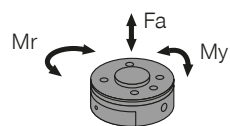
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

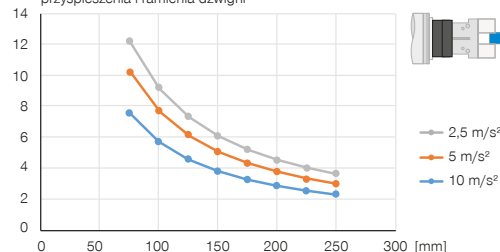
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYLĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



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



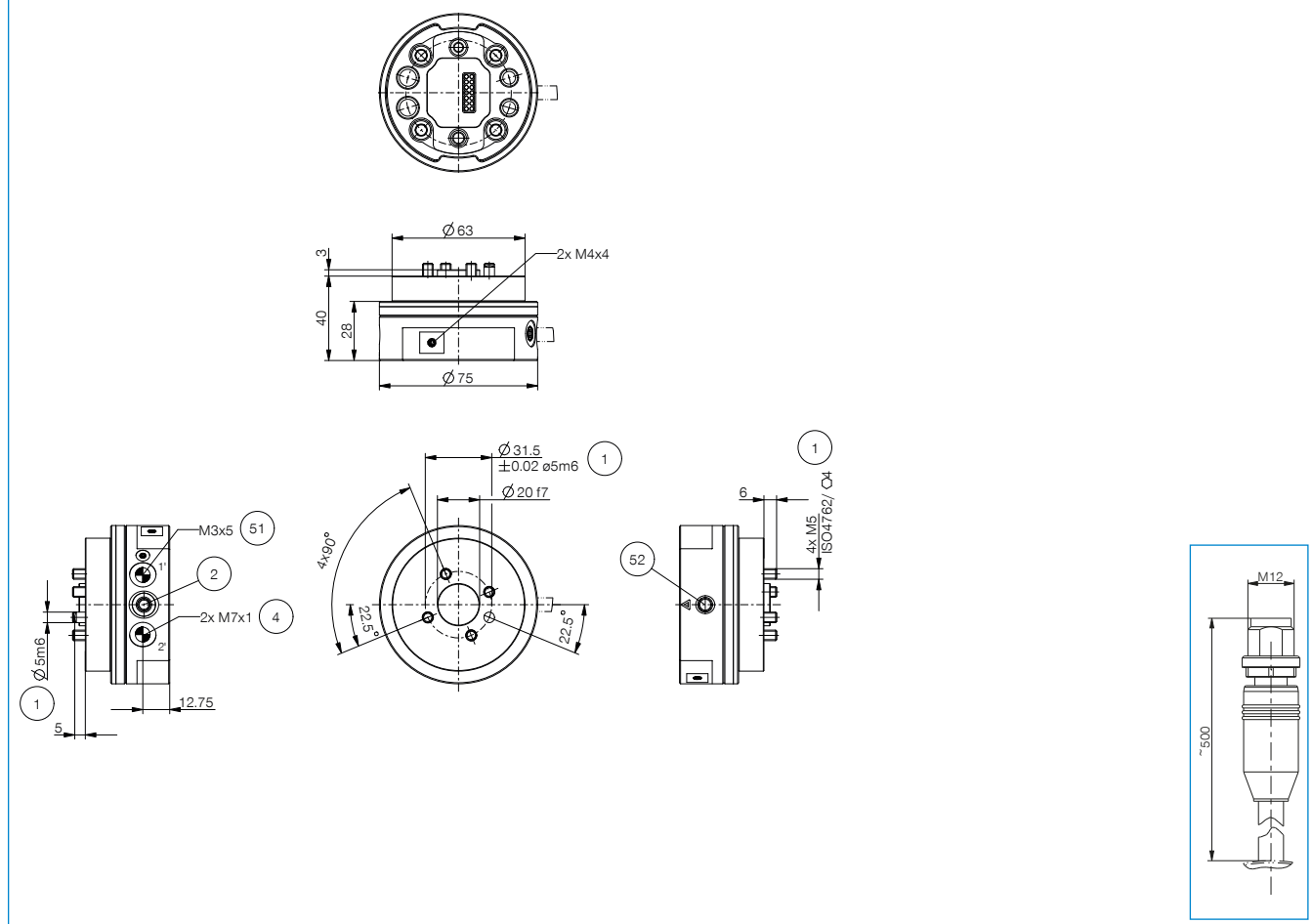
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-15-05-A
Pasuje do typ robota	ABB IRB1100
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 31,5
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.45

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



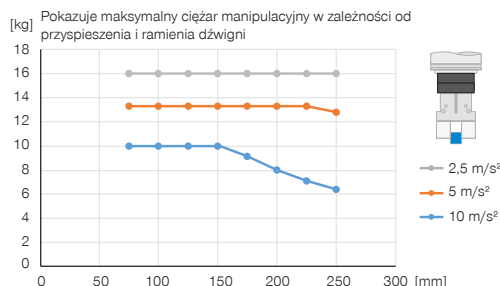
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-16-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

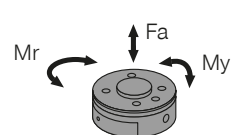


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



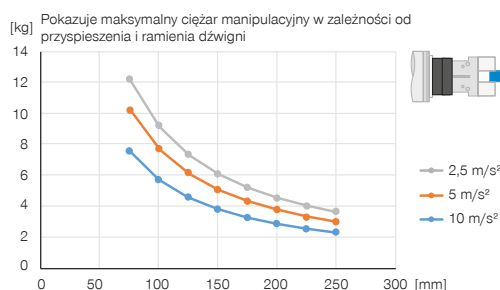
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

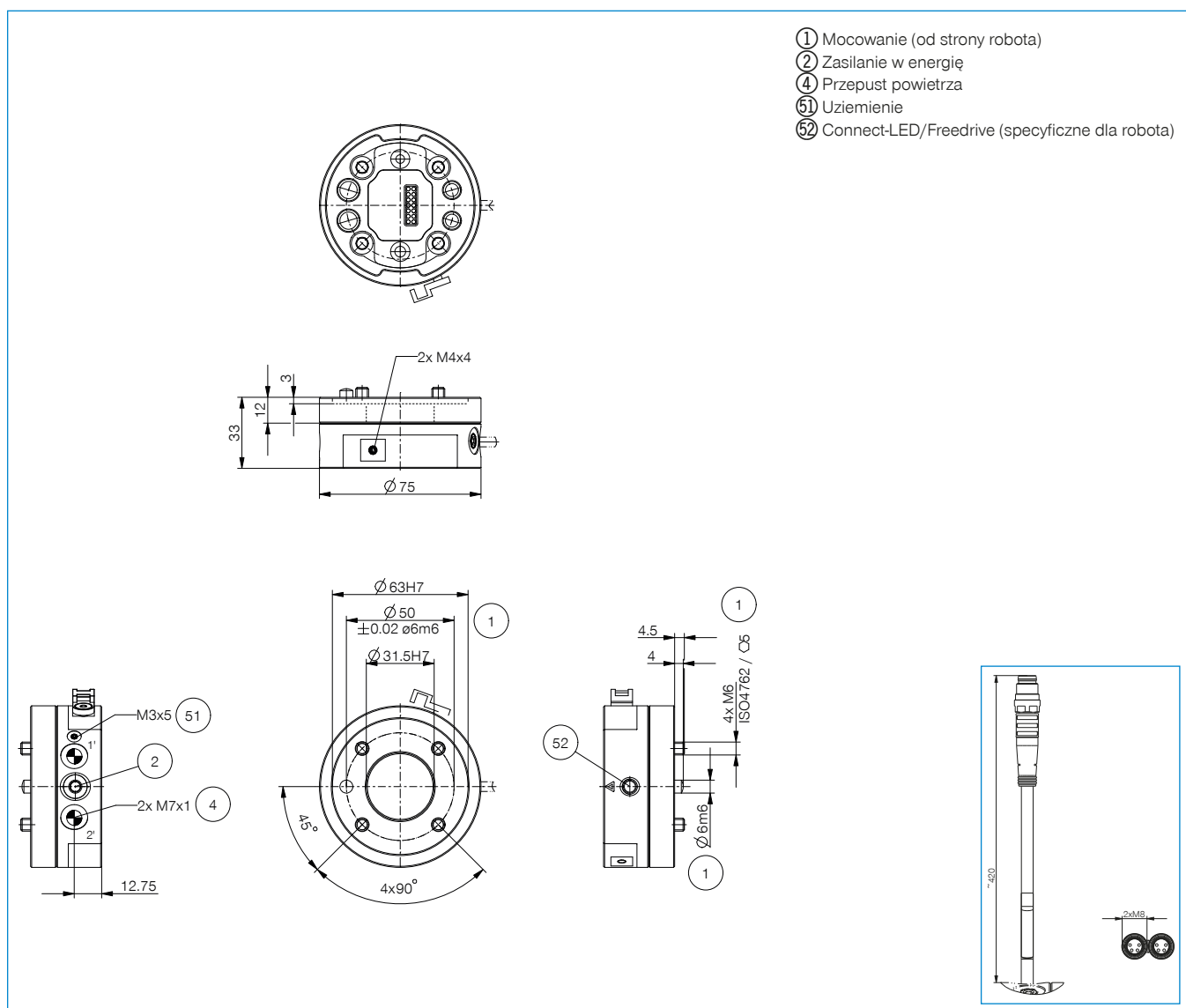


WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
Pasuje do typ robota	fruitcore HORST
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 4-biegunowe
Przewód przyłączeniowy 2	Wtyk, M8, 4-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.41



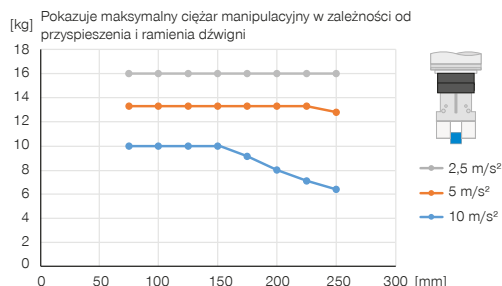
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-17-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

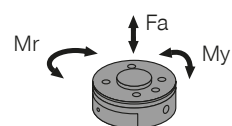


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



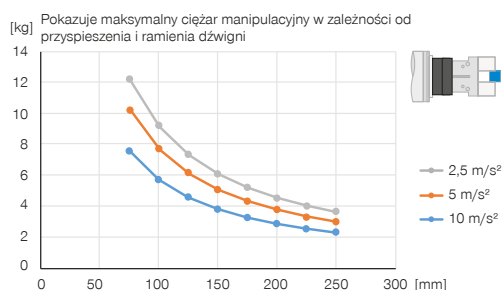
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytaaki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



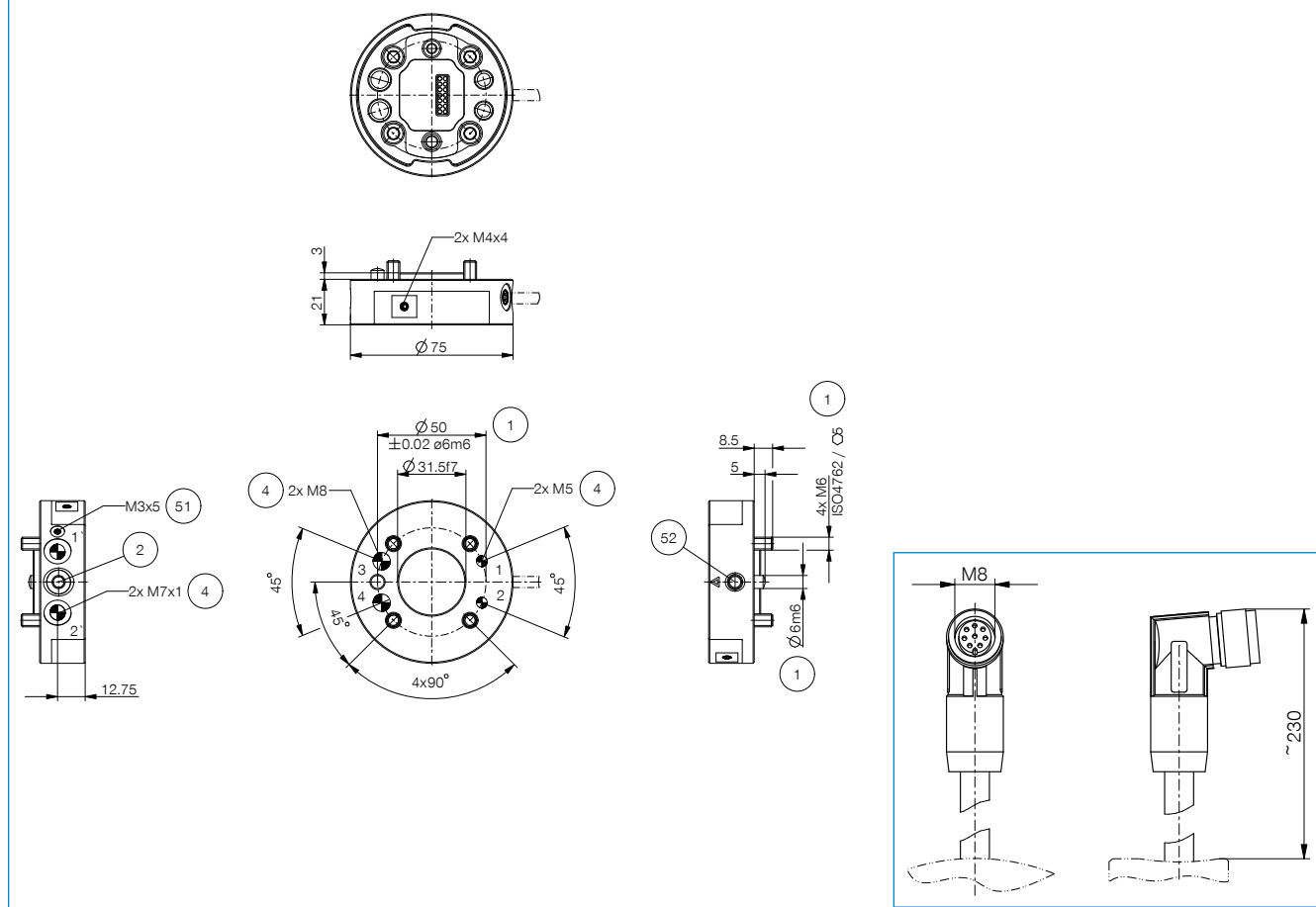
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-17-01-A
Pasuje do typ robota	Yaskawa HC P-Version
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kolnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



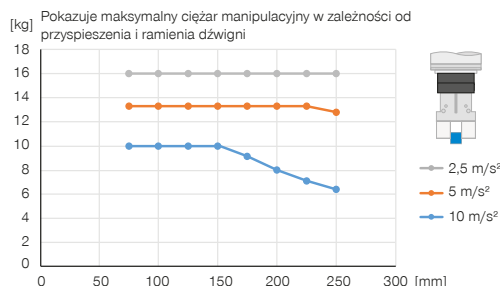
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-17-04-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

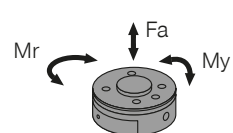


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



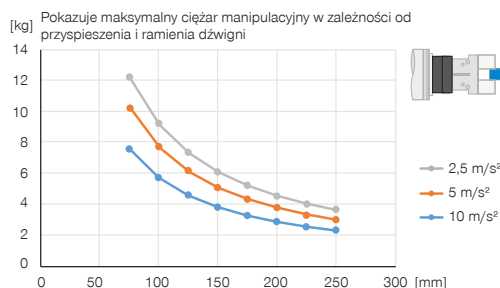
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



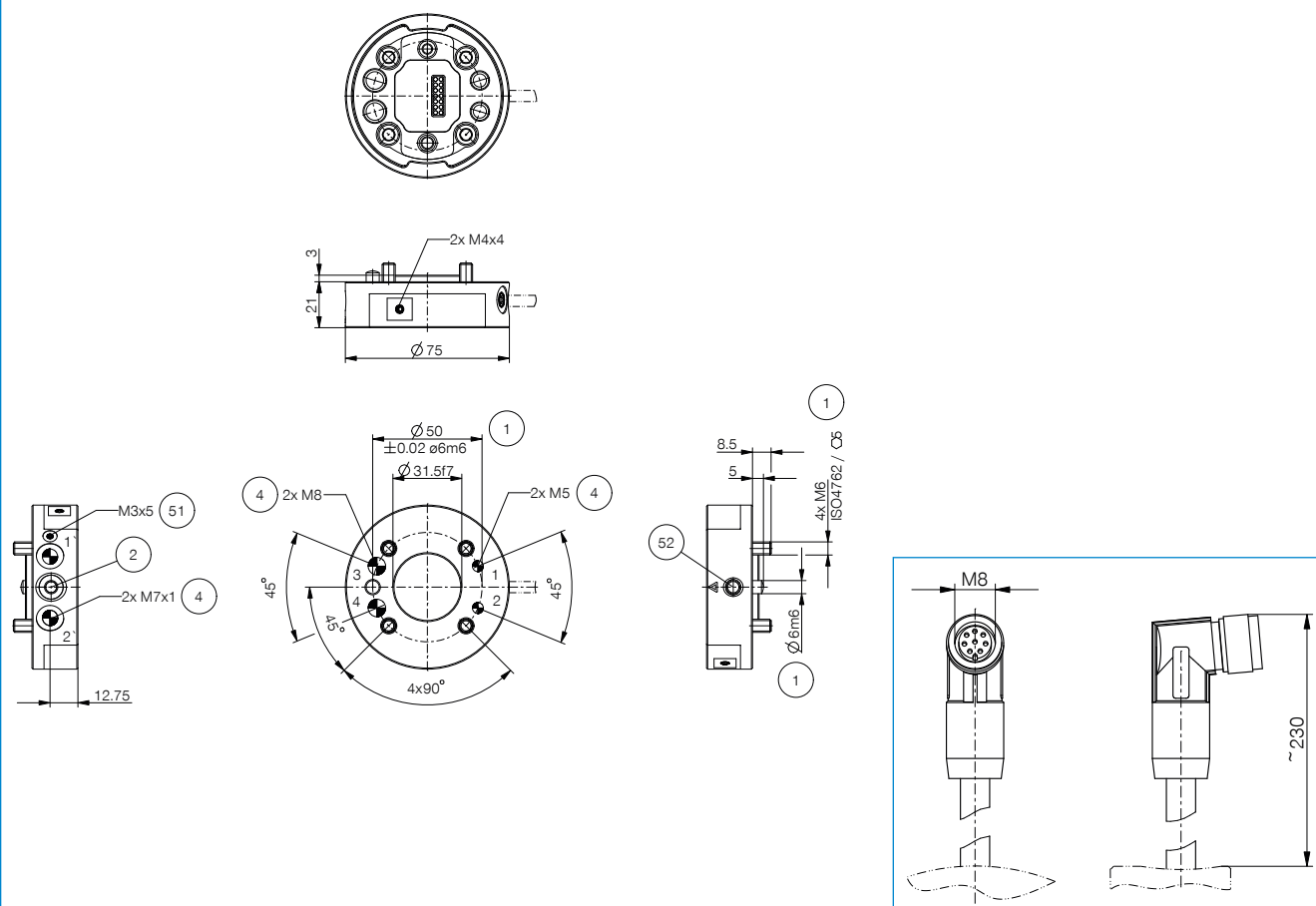
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-17-04-A
Pasuje do typ robota	Yaskawa HC P-Version
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.3

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



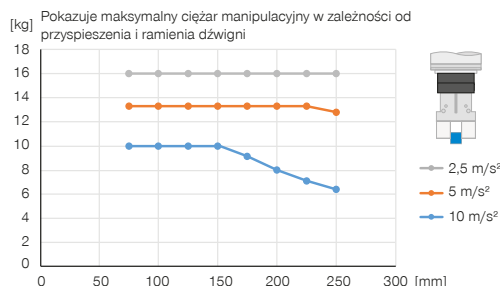
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-17-05-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

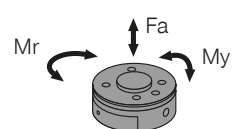


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



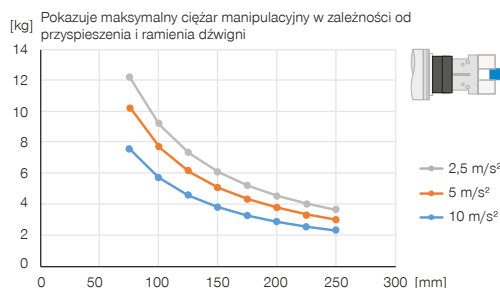
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

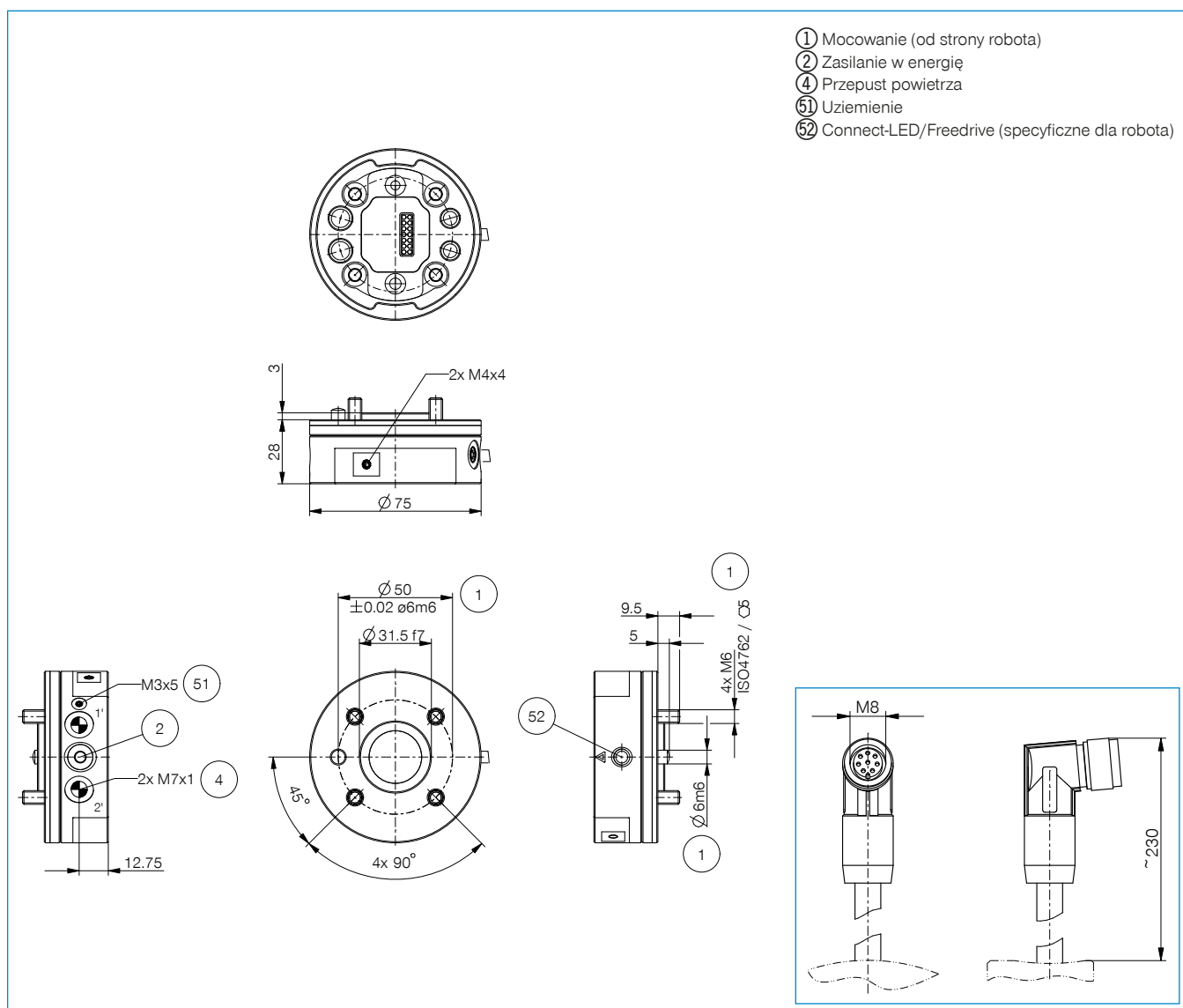


WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-17-05-A
Pasuje do typ robota	Yaskawa HC P-Version
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.35



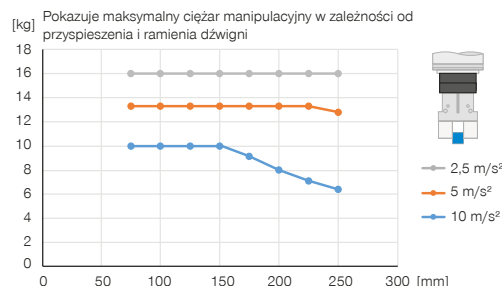
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-18-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

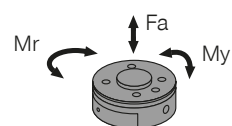


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



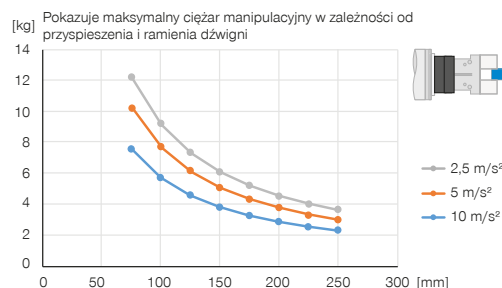
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00007-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00008-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



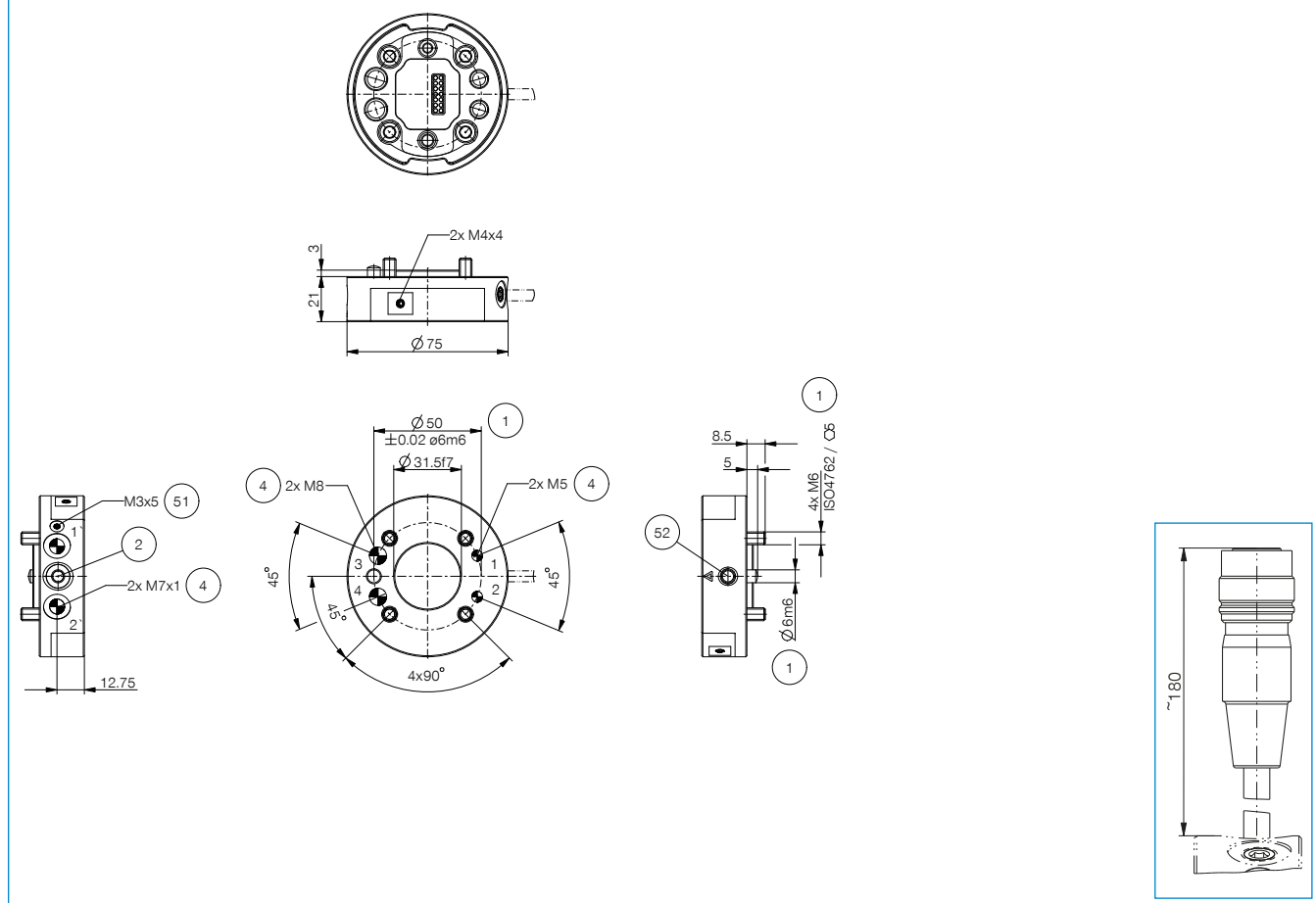
WVM7
Złącze skręcane kątowo-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-18-01-A
Pasuje do typ robota	ELITE Robots
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	NPN
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, push-pull, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.32

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-20-01-A

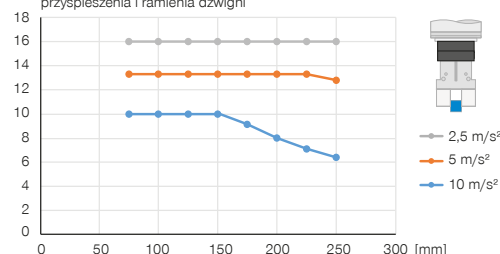
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

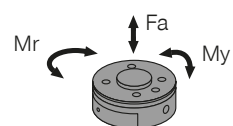
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

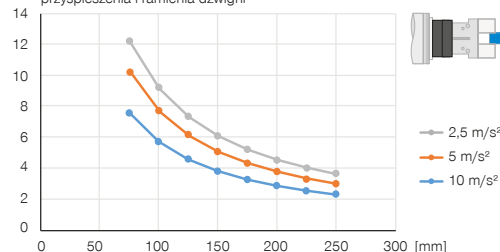
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



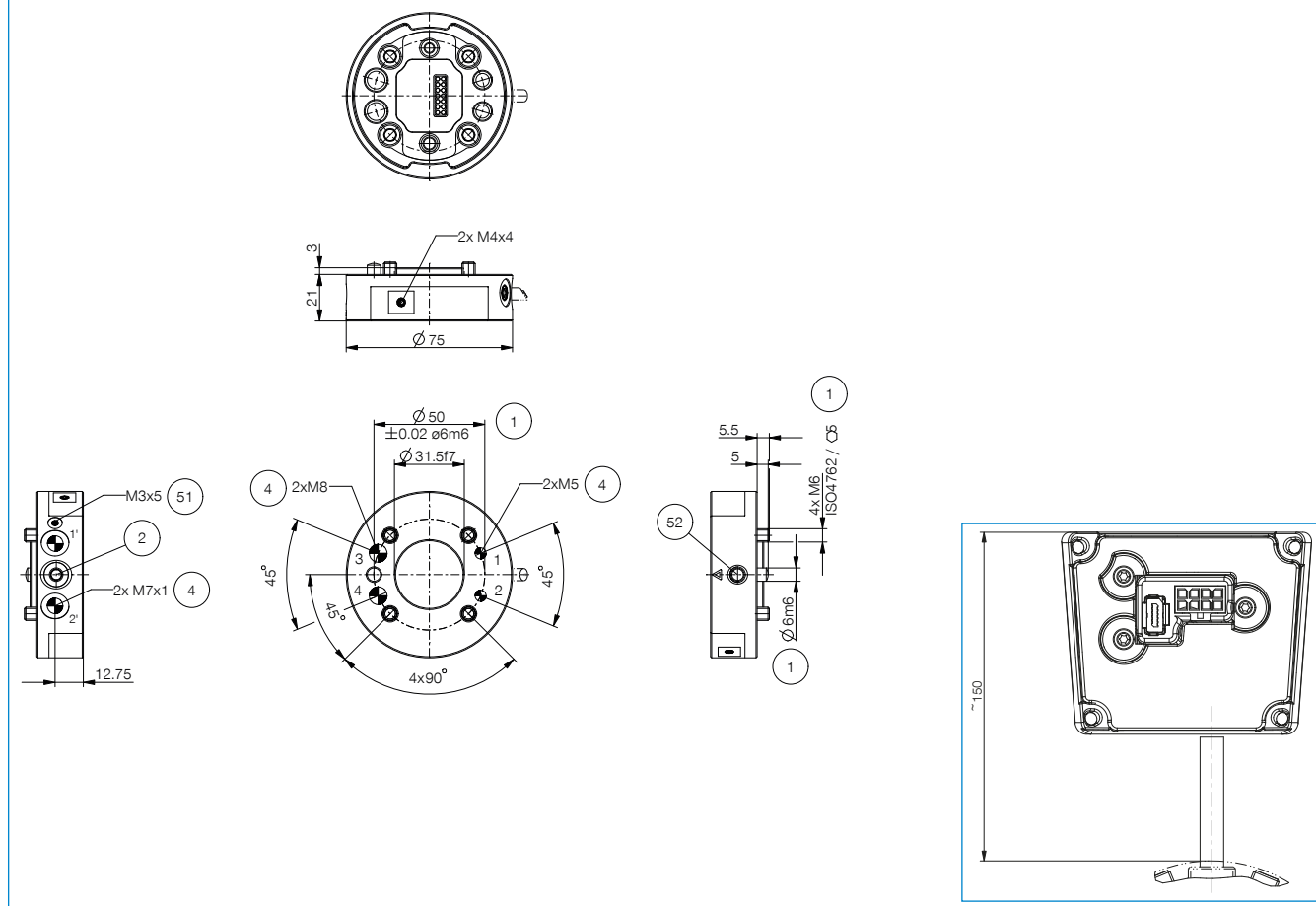
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-20-01-A
Pasuje do typ robota	KUKA LBR iiwy Series
Sterowanie	Wersją I/O
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyczka KukaLBR iiwy
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/FreeDrive (specyficzne dla robota)



MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-20-04-A

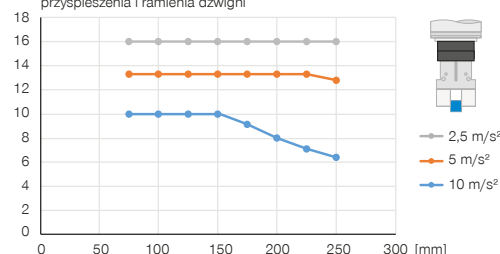
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

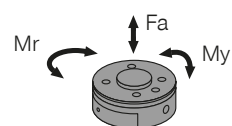
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

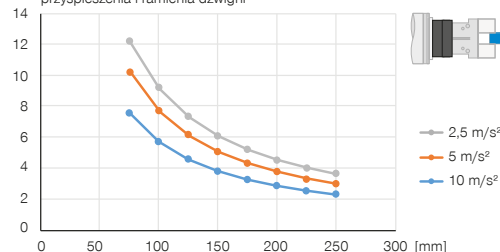
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



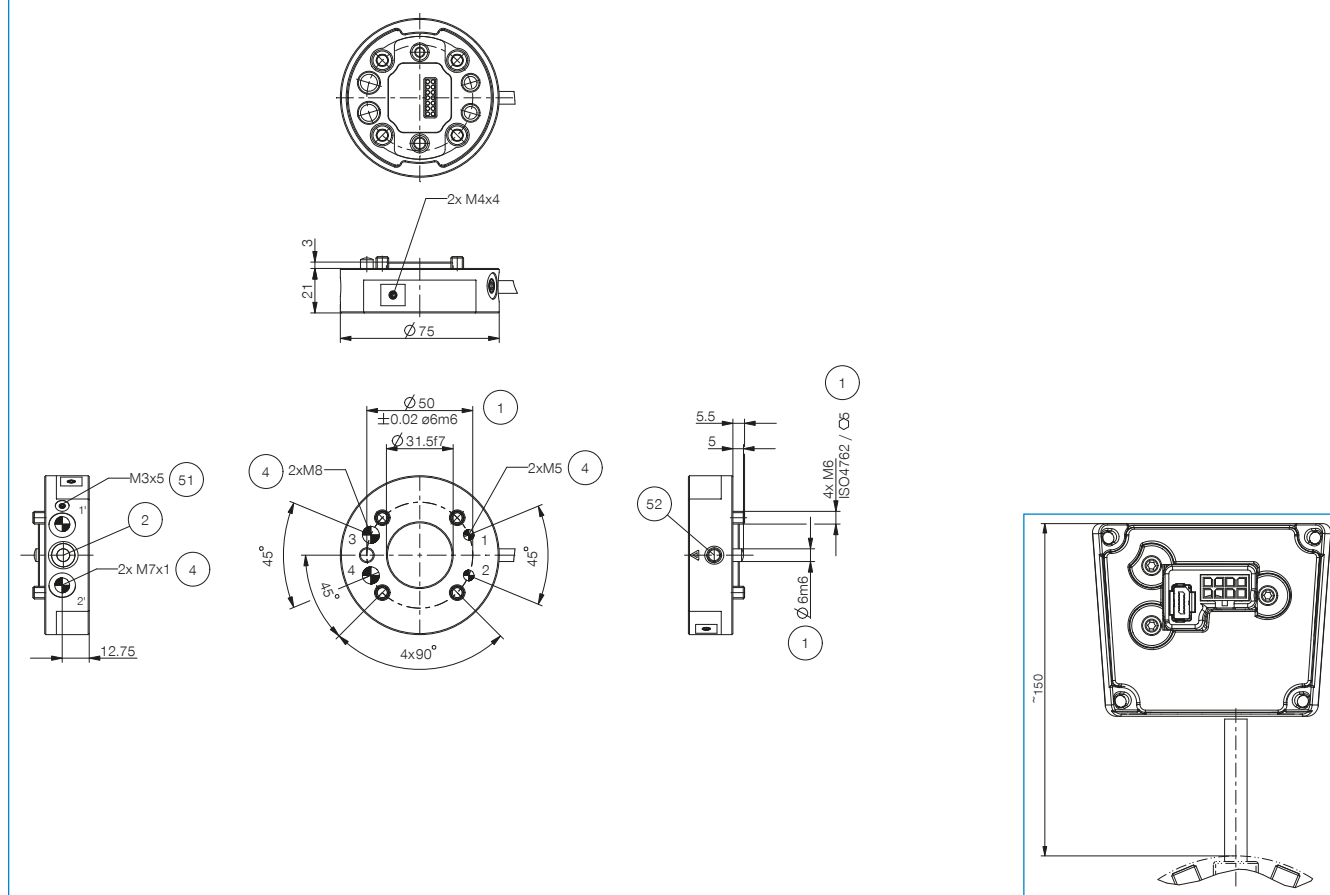
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-20-04-A
Pasuje do typ robota	KUKA LBR iiwy Series
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyczka KukaLBR iiwy
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/FreeDrive (specyficzne dla robota)



MATCH - MODUŁ ROBOTA

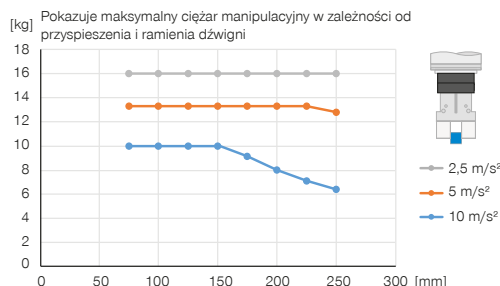
LWR50F-20-05-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



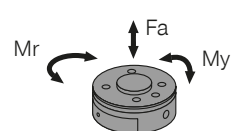
MATCH

► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



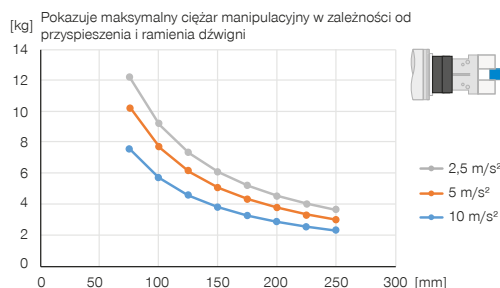
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



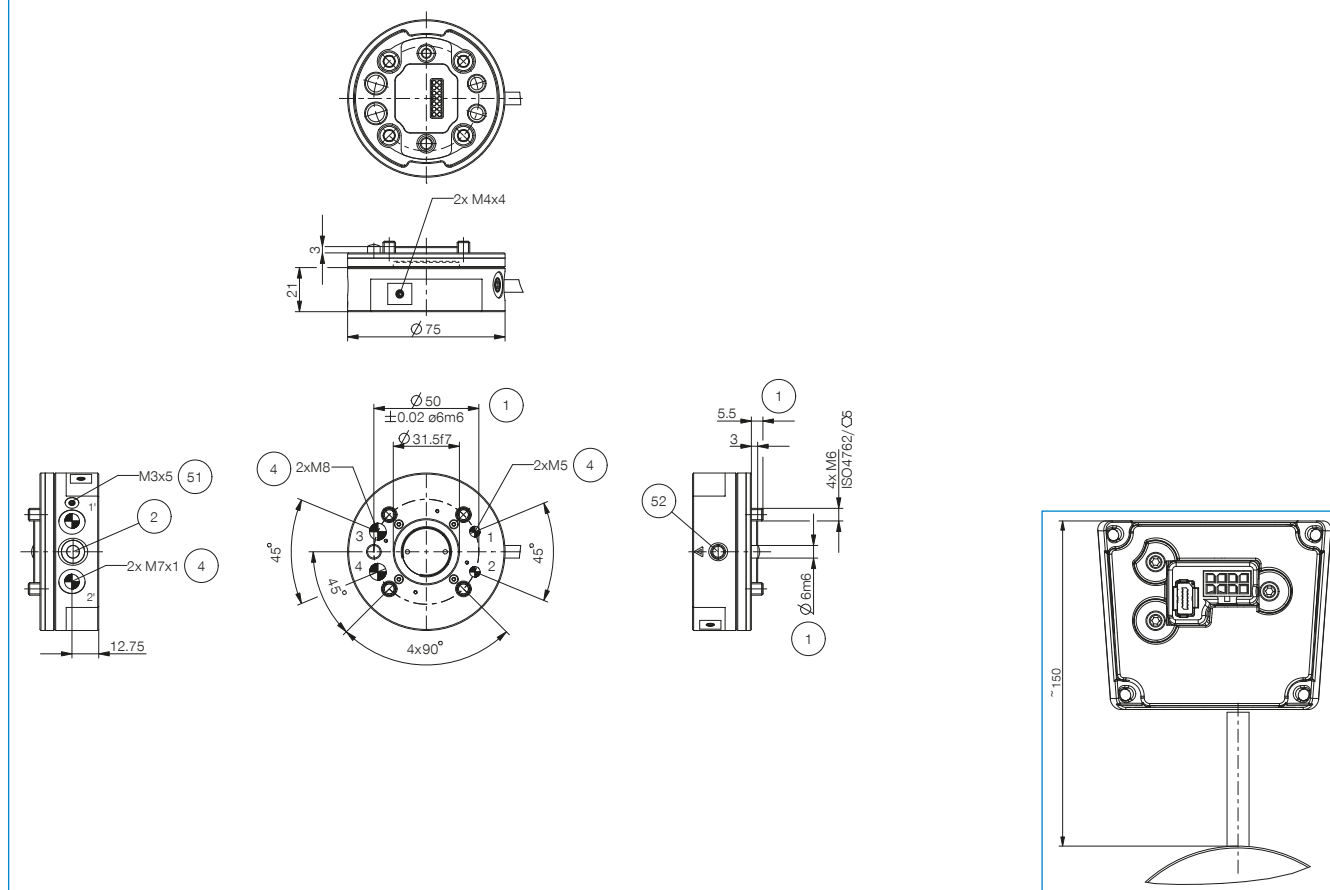
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-20-05-A
Pasuje do typ robota	KUKA LBR iiwy Series
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyczka KukaLBR iiwy
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.34

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



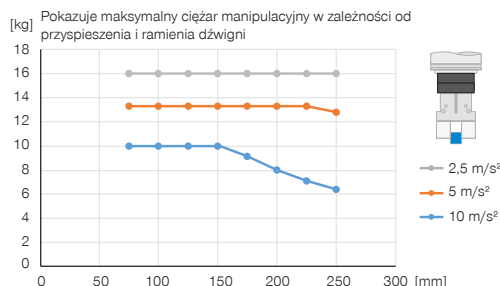
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-21-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

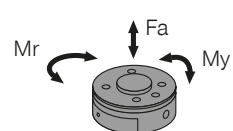


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



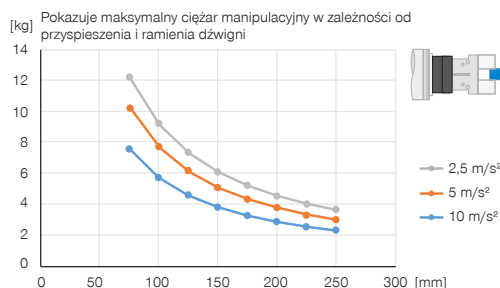
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



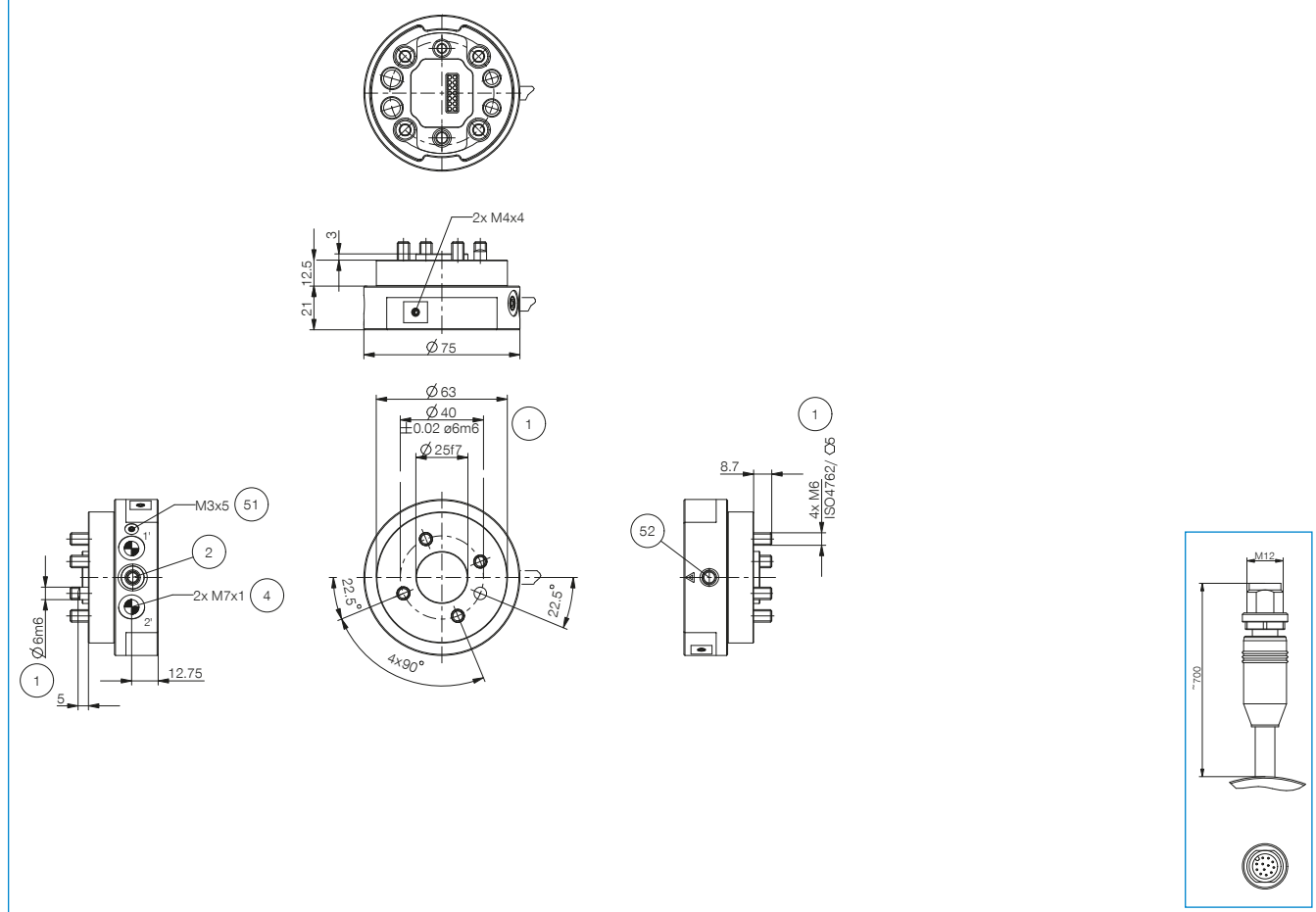
PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne

Nr katalogowy	Dane techniczne
Pasuje do typ robota	ABB IRB 1300
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.41

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



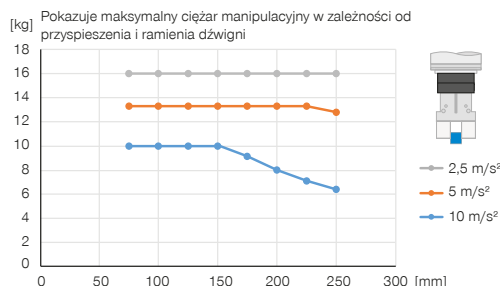
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-21-04-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

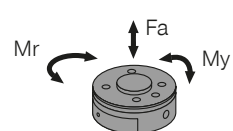


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



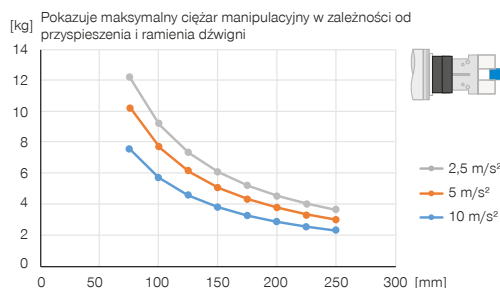
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



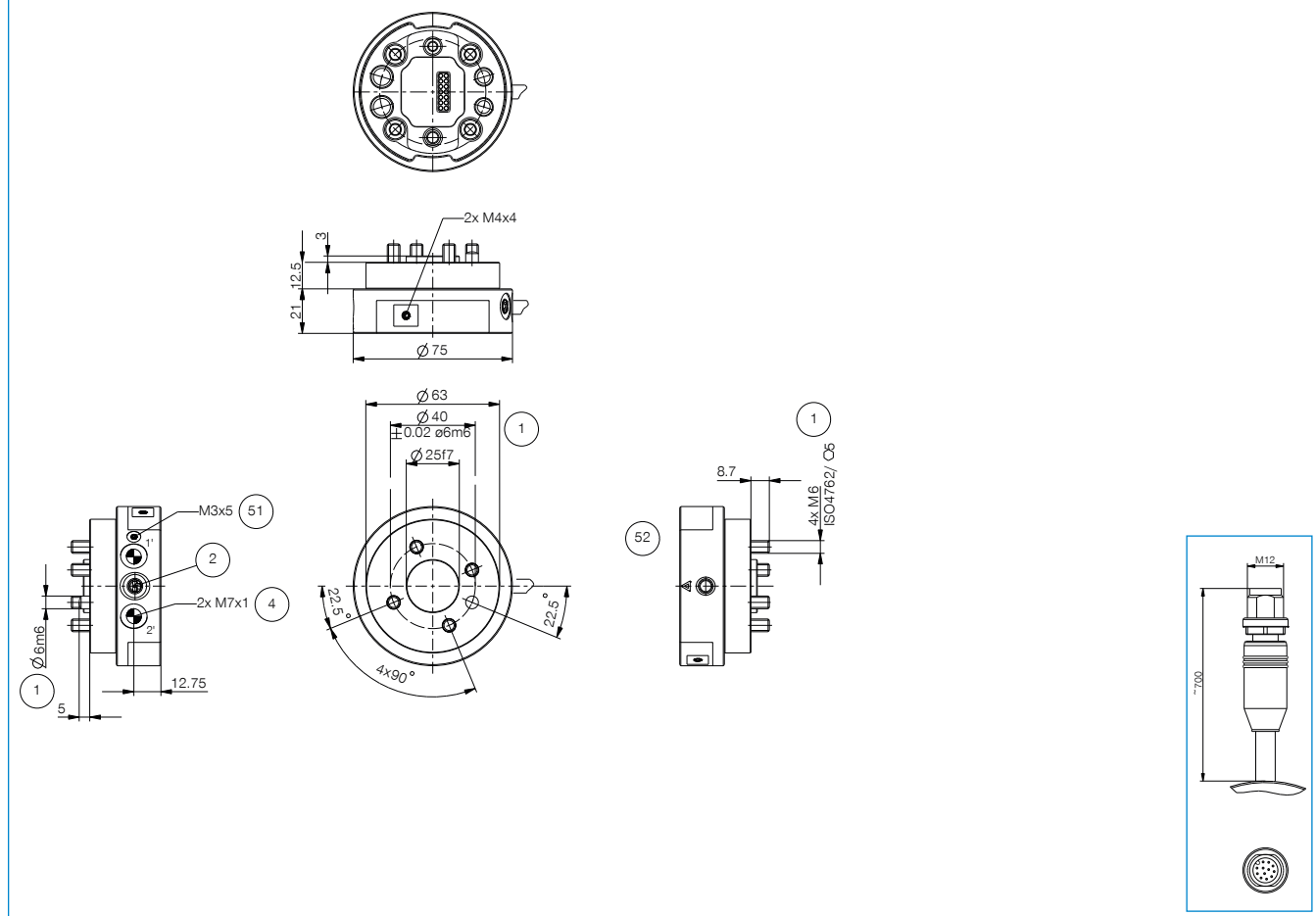
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-21-04-A
Pasuje do typ robota	ABB IRB 1300
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.41

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-21-05-A

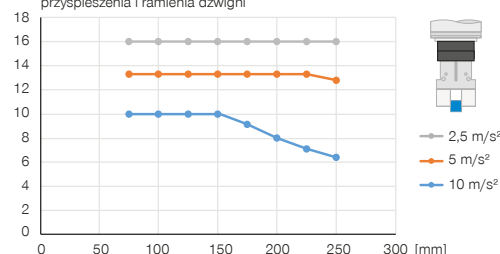
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

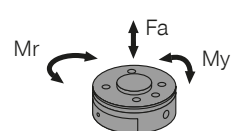
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

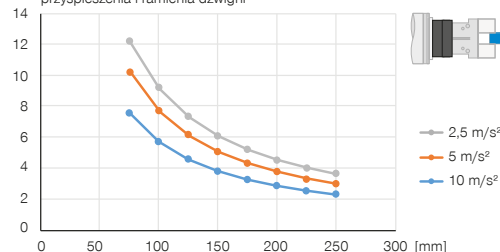
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



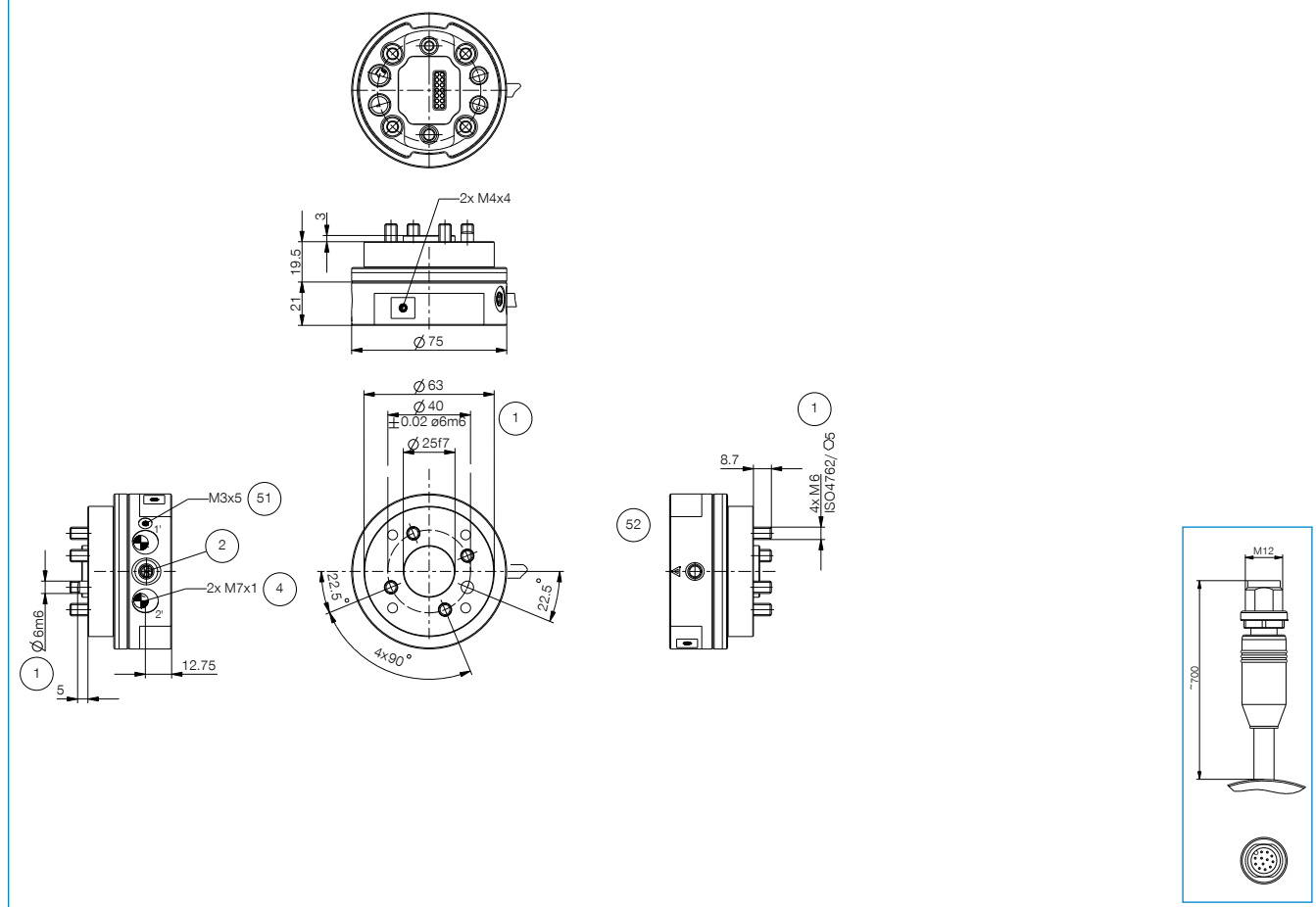
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
Pasuje do typ robota	ABB IRB 1300
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.46

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



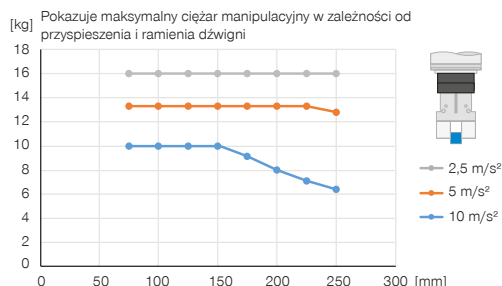
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-22-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

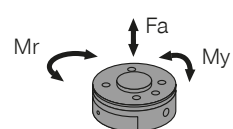
MATCH

► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



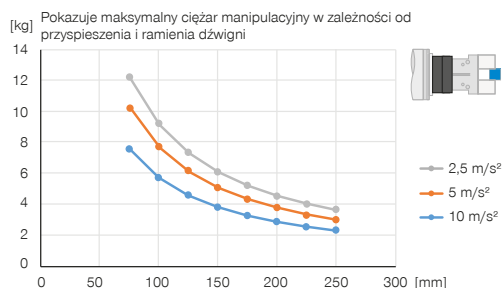
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



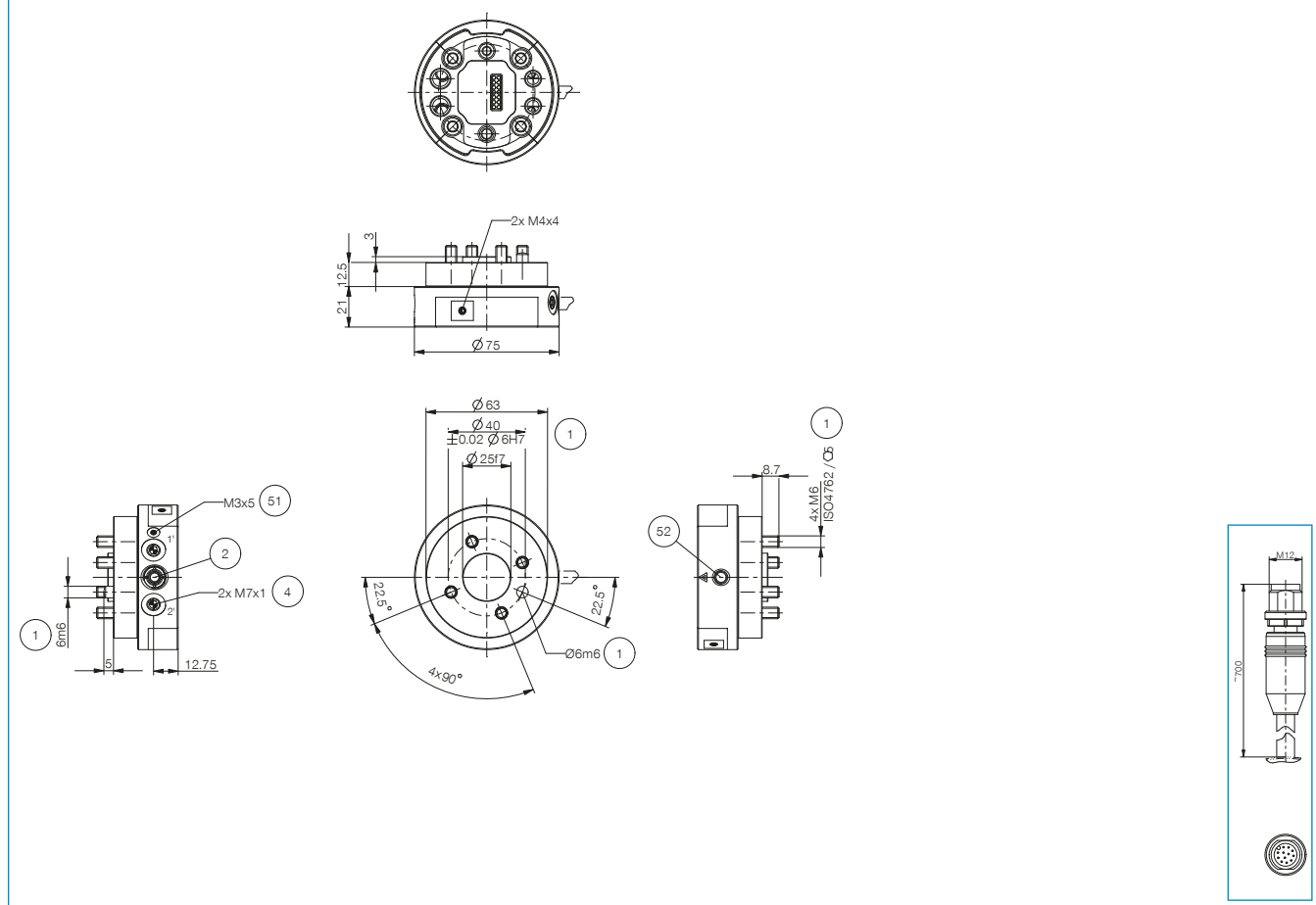
PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	LWR50F-22-01-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 1100 SWIFTI
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.41

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



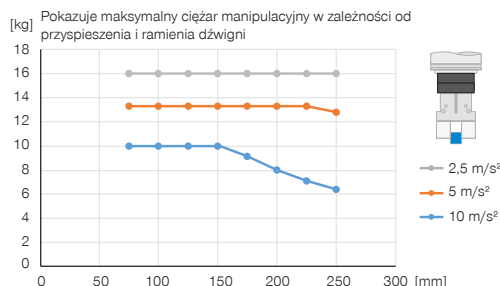
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-22-04-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

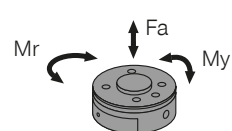


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



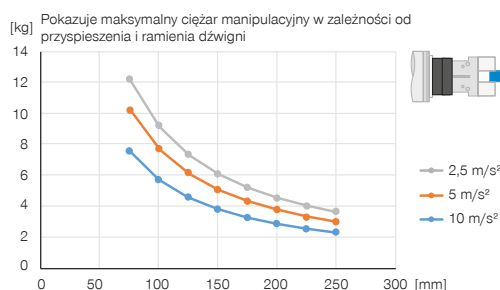
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



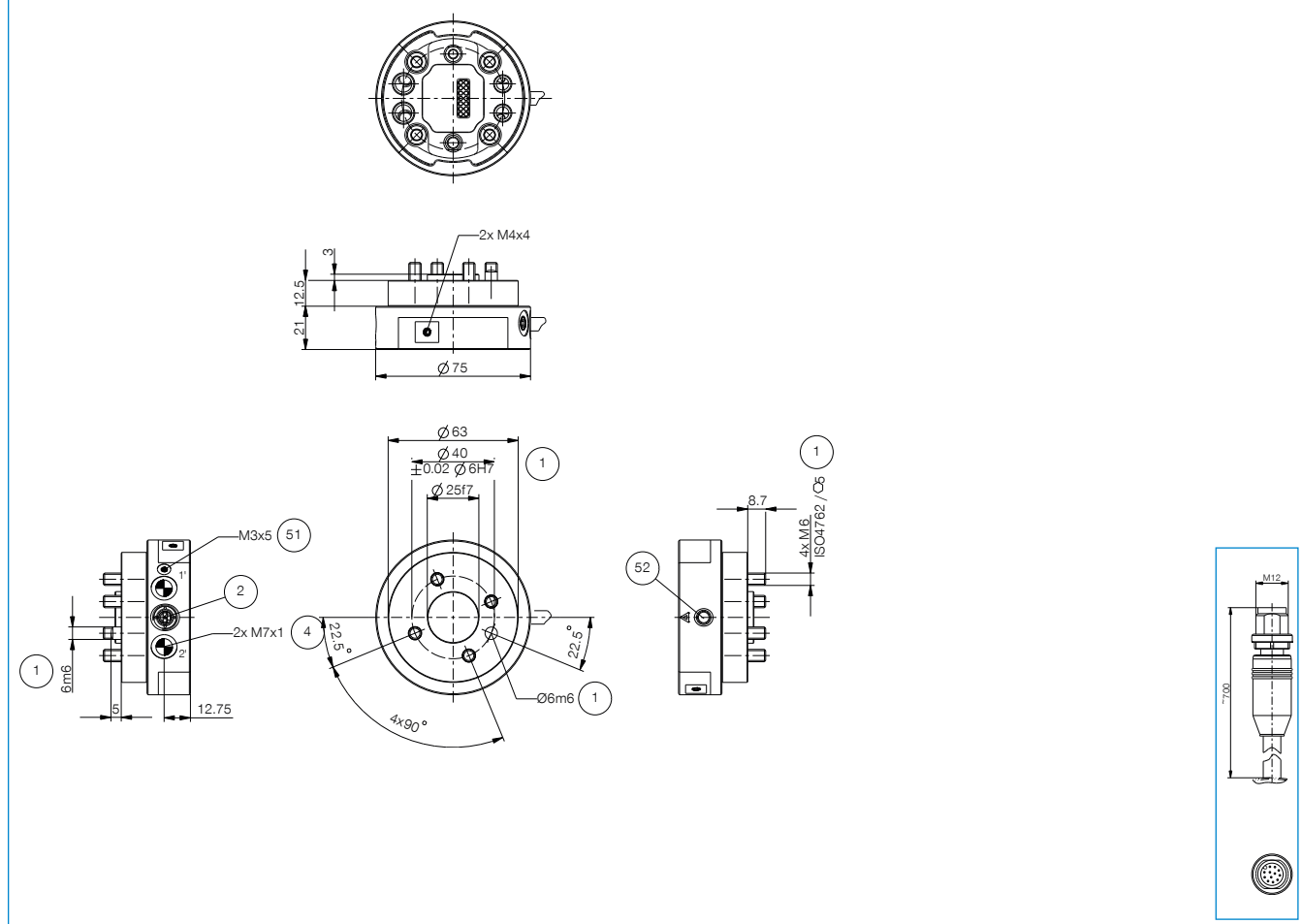
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-22-04-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 1100 SWIFTI
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.41

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-22-05-A

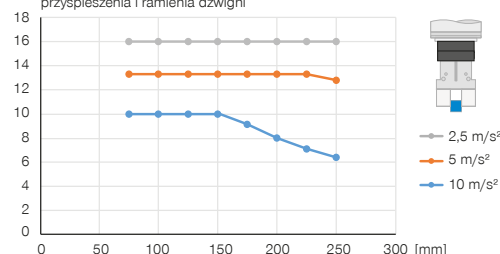
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

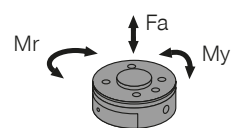
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

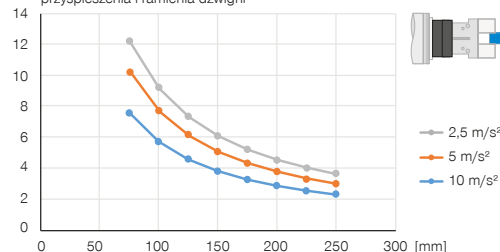
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



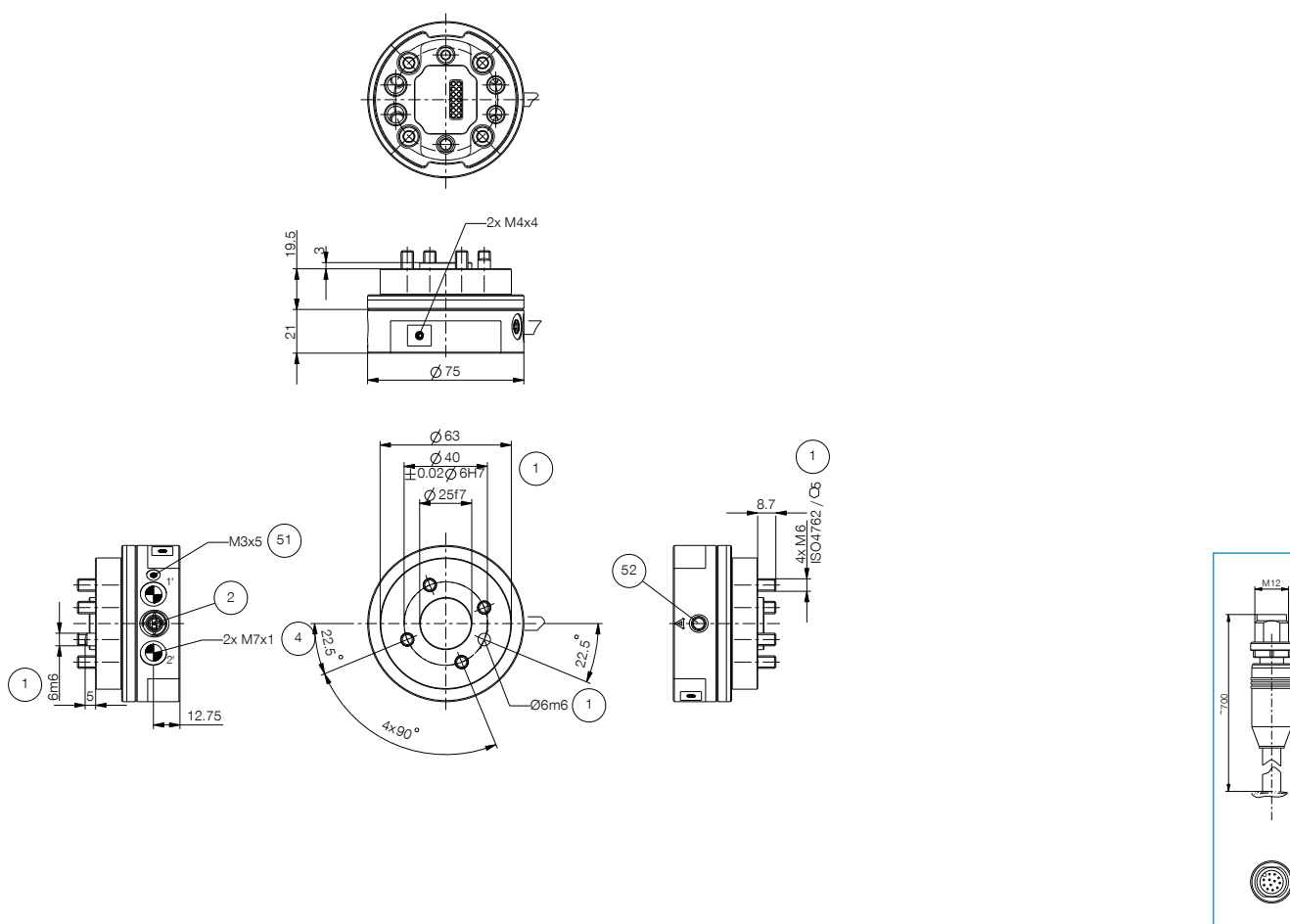
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-22-05-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 1100 SWIFTI
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 40
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.46

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



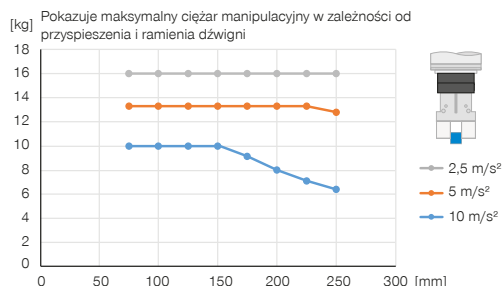
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-23-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

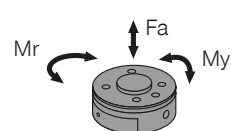


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



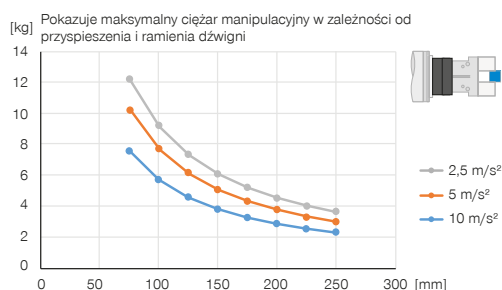
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



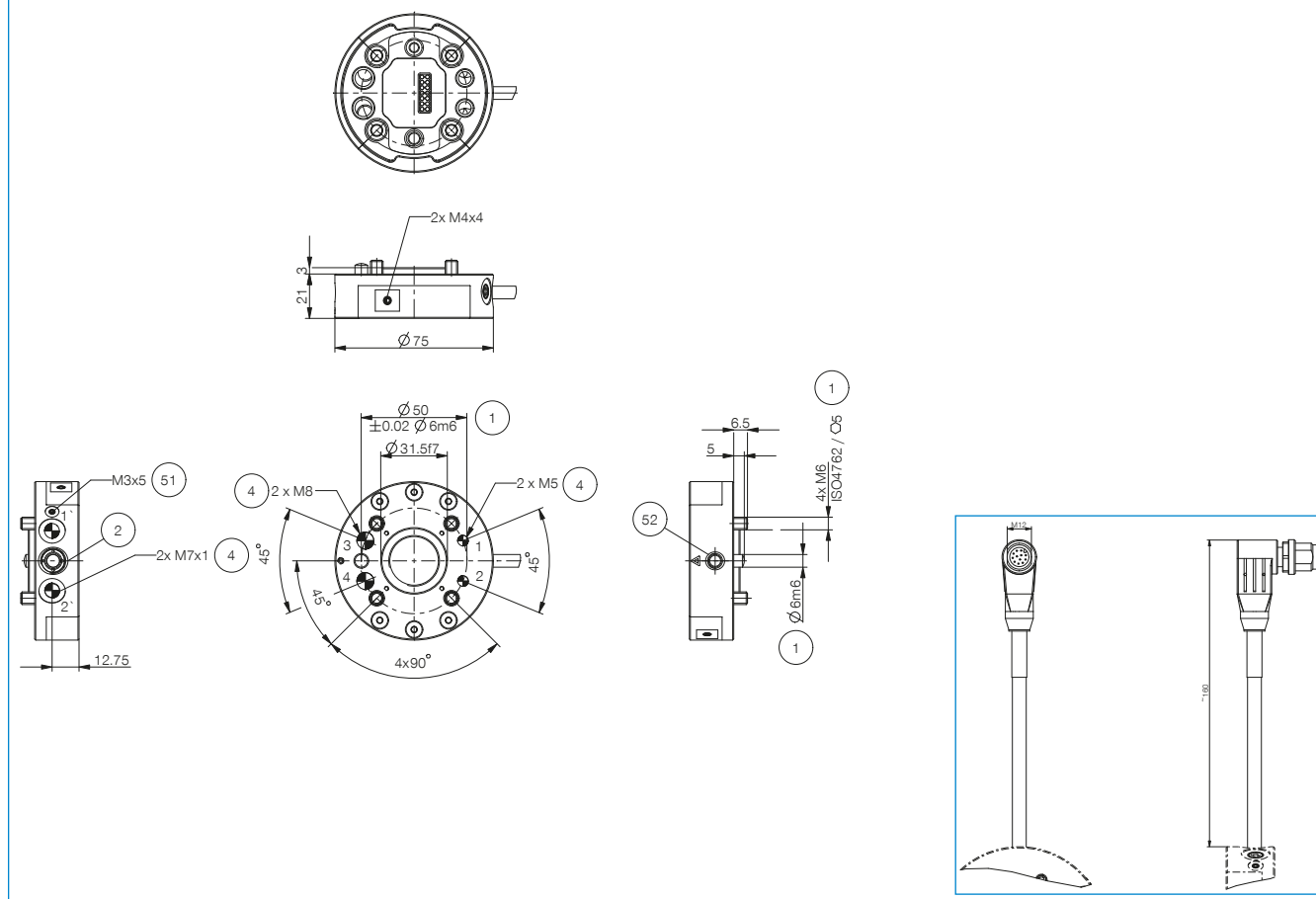
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

► Dane techniczne	
Nr katalogowy	LWR50F-23-01-A
Pasuje do typ robota	NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.27

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



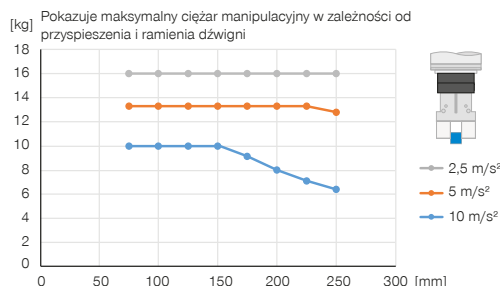
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-24-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

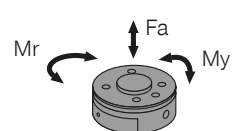


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



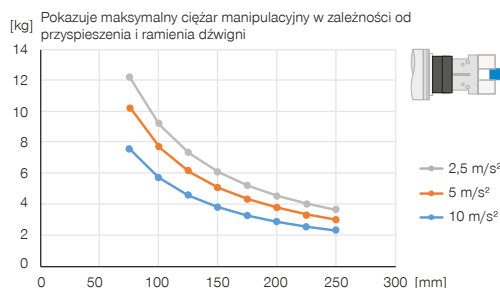
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



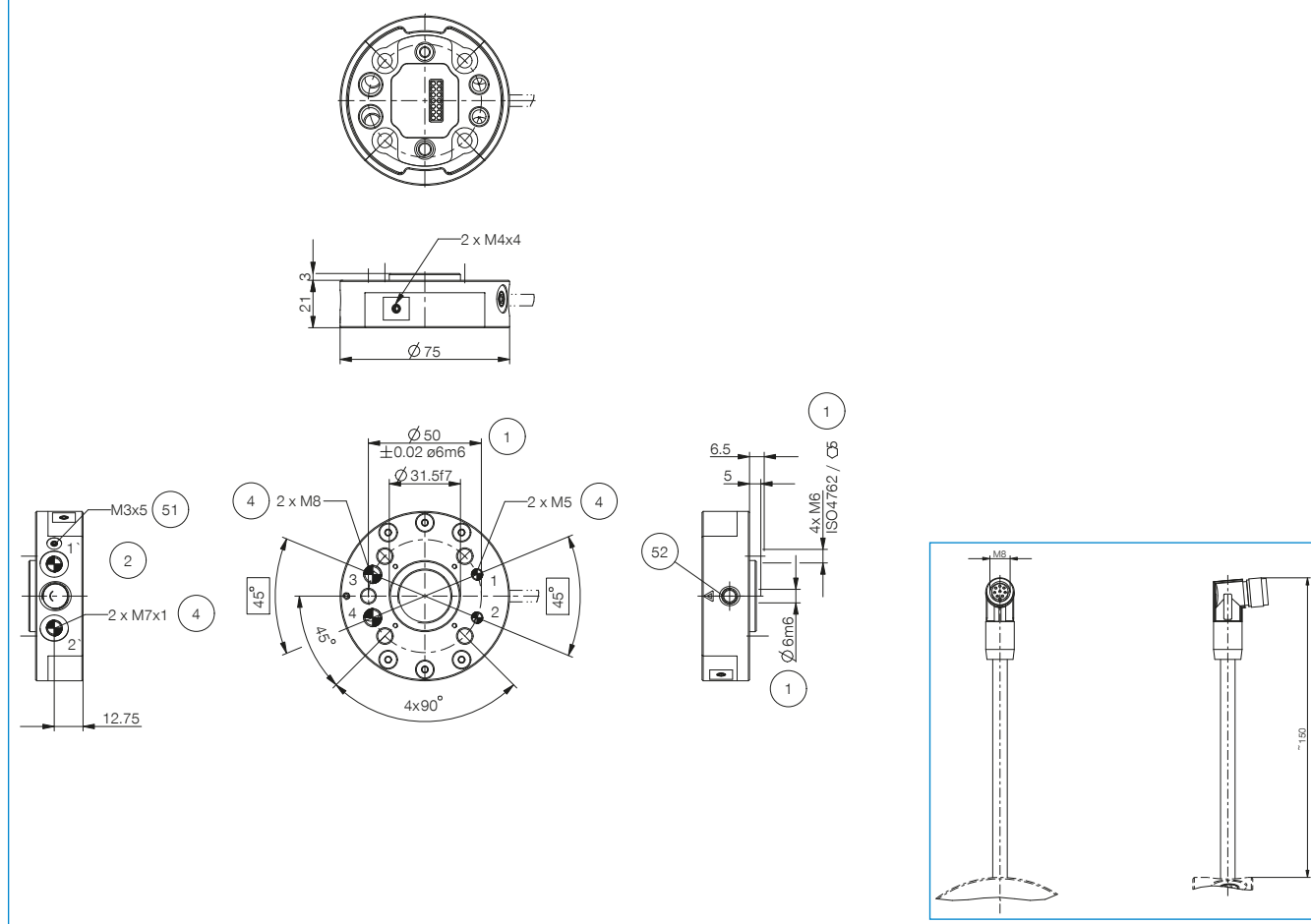
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-24-01-A
Pasuje do typ robota	NEURA MAiRA / Omron iCR
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



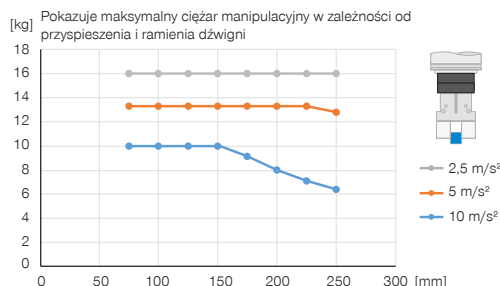
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-25-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

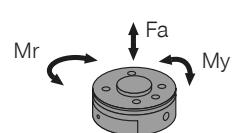


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



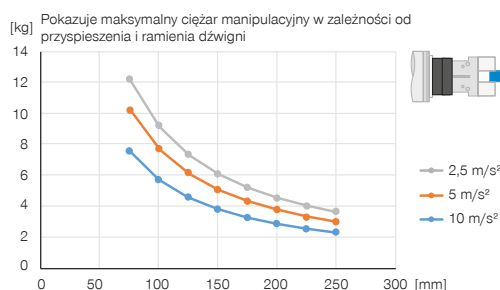
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



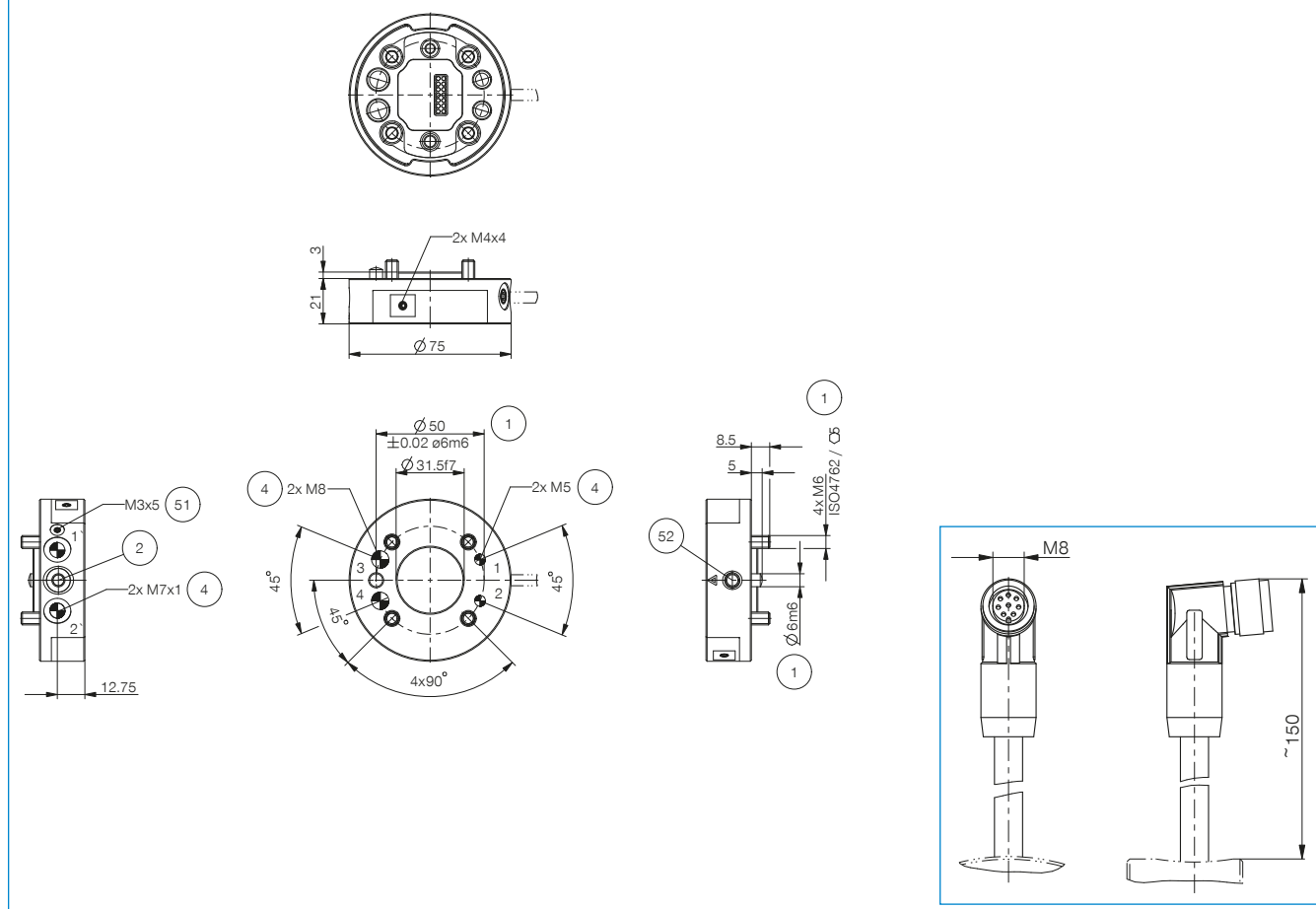
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-25-01-A
Pasuje do typ robota	DENSO COBOTA PRO
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



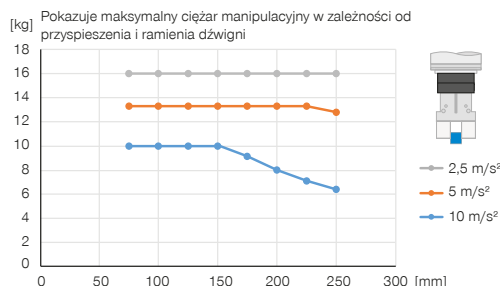
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-26-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

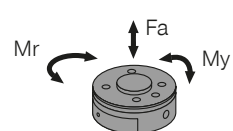


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



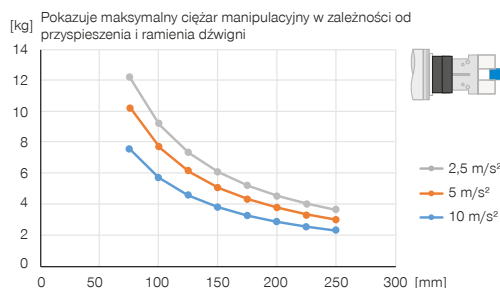
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



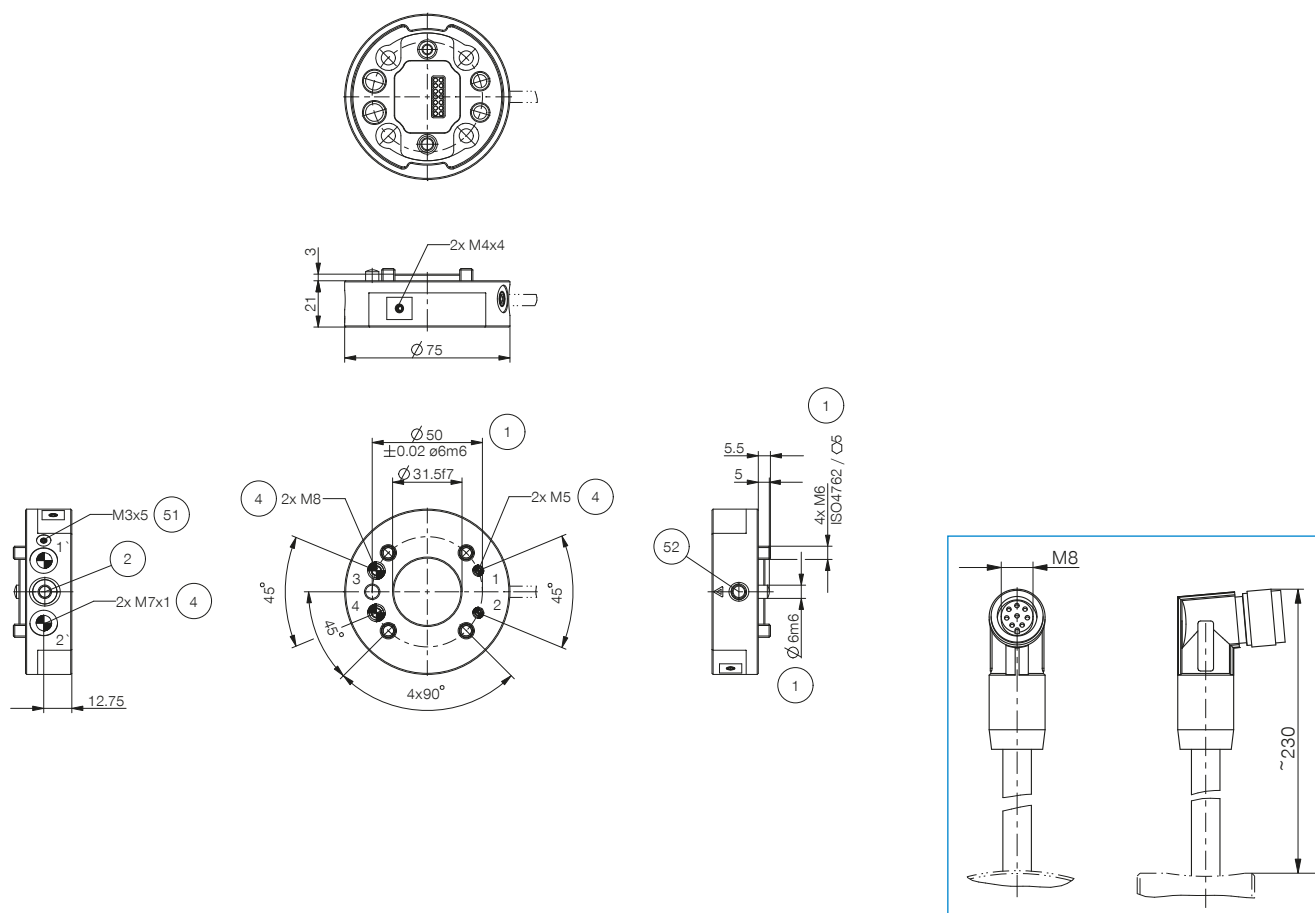
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

	 Dane techniczne
Nr katalogowy	LWR50F-26-01-A
Pasuje do typ robota	Seria Kassow Robots KR
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Gniazdo, M8, 8-biegunowe
Wyprowadzenie kabla	wewnętrzne
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.28

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



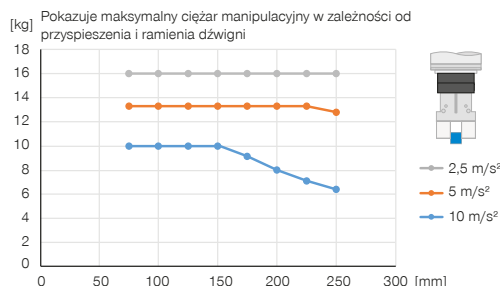
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-26-01-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

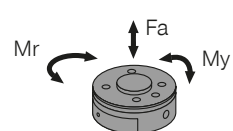


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



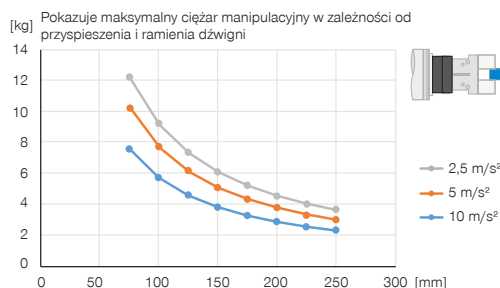
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



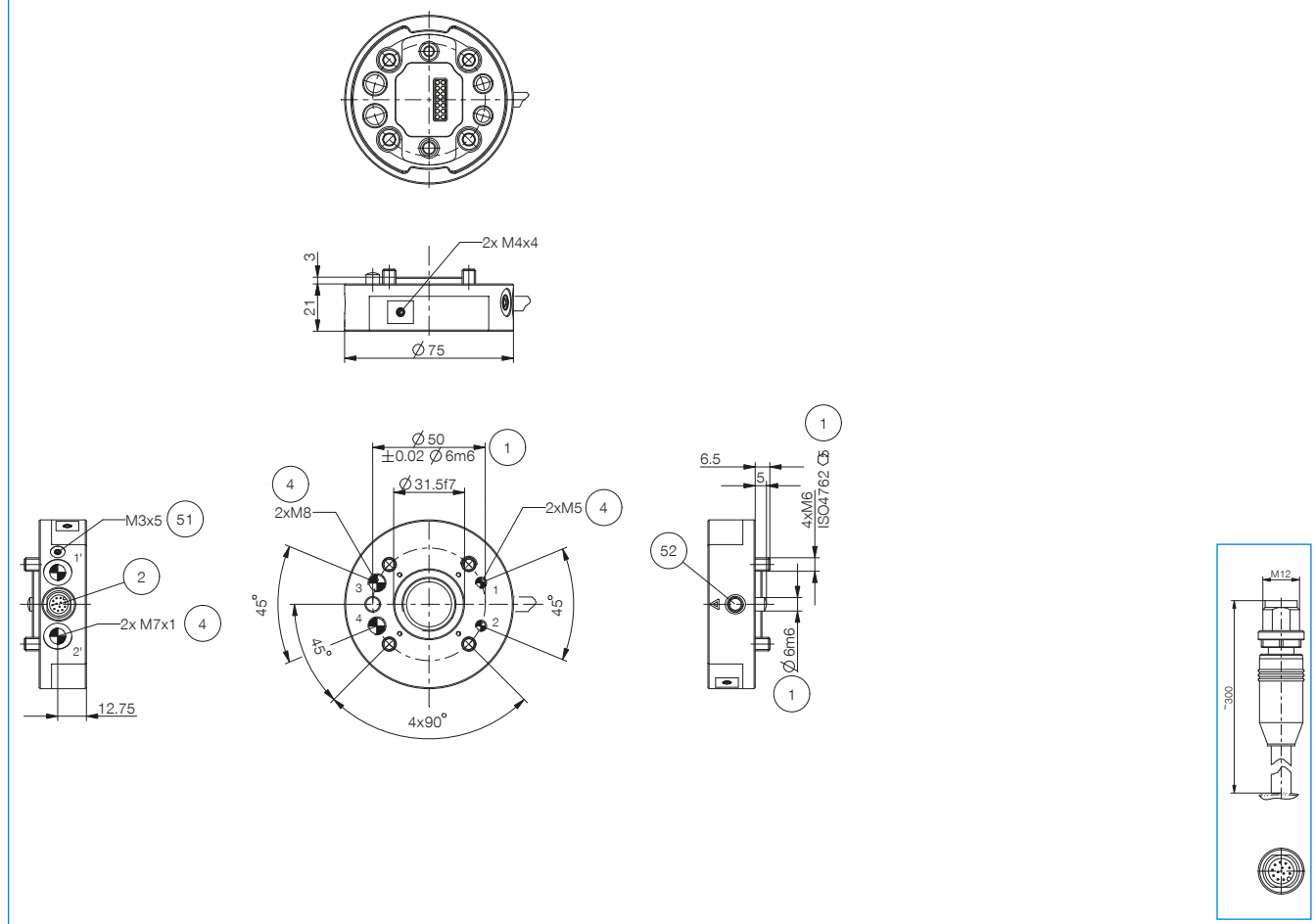
WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-29-01-A
Pasuje do typ robota	Neuromeka Indy
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Wyprowadzenie kabla	wewnętrzne
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

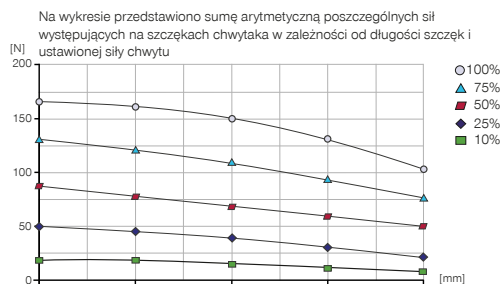
LWR50L-02-00001-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



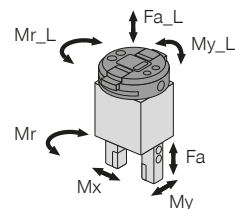
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066
Sterowanie
Temperatura robocza [°C]
Typ ochrony wg IEC 60529
Masa [kg]

► Dane techniczne

LWR50L-02-00001-A

Tak

IO-Link

5 ... +50

IP40

1.6

Dane specyficzne dla zmieniarzki narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej
Skok blokujący [mm]
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]
Dokładność powtarzania w Z [mm]
Siła dokręcania [N]
Siła rozdziałająca [N]
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]

zintegrowane
1
0.05
0.05
50
0
1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii
Formularz HRC
Wyprowadzenie kabla
Rodzaj napędu
Wbudowana funkcja kontroli pozycji
Skok na szczękę [mm]
Skok na szczękę, regulowany [mm]
Min. siła chwytania [N]
Nominalna siła chwytania [N]
Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]
Czas sterowania [s]
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]
Maks. długość szczęk chwytających [mm]
Prędkość chwytania na szczękę maks. [mm/s]
Prędkość pozycjonowania na szczękę maks. [mm/s]
Dokładność powtarzania +/- [mm]
Napięcie [V]
Pobór prądu maks. [A]
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]

LWR50F-xx-03/04/05
współpracować
wewnętrzne
elektryczne
tak
40
40
15
165
<140
0.125
0.3
80
24
55
0.05
24
0.6
2

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

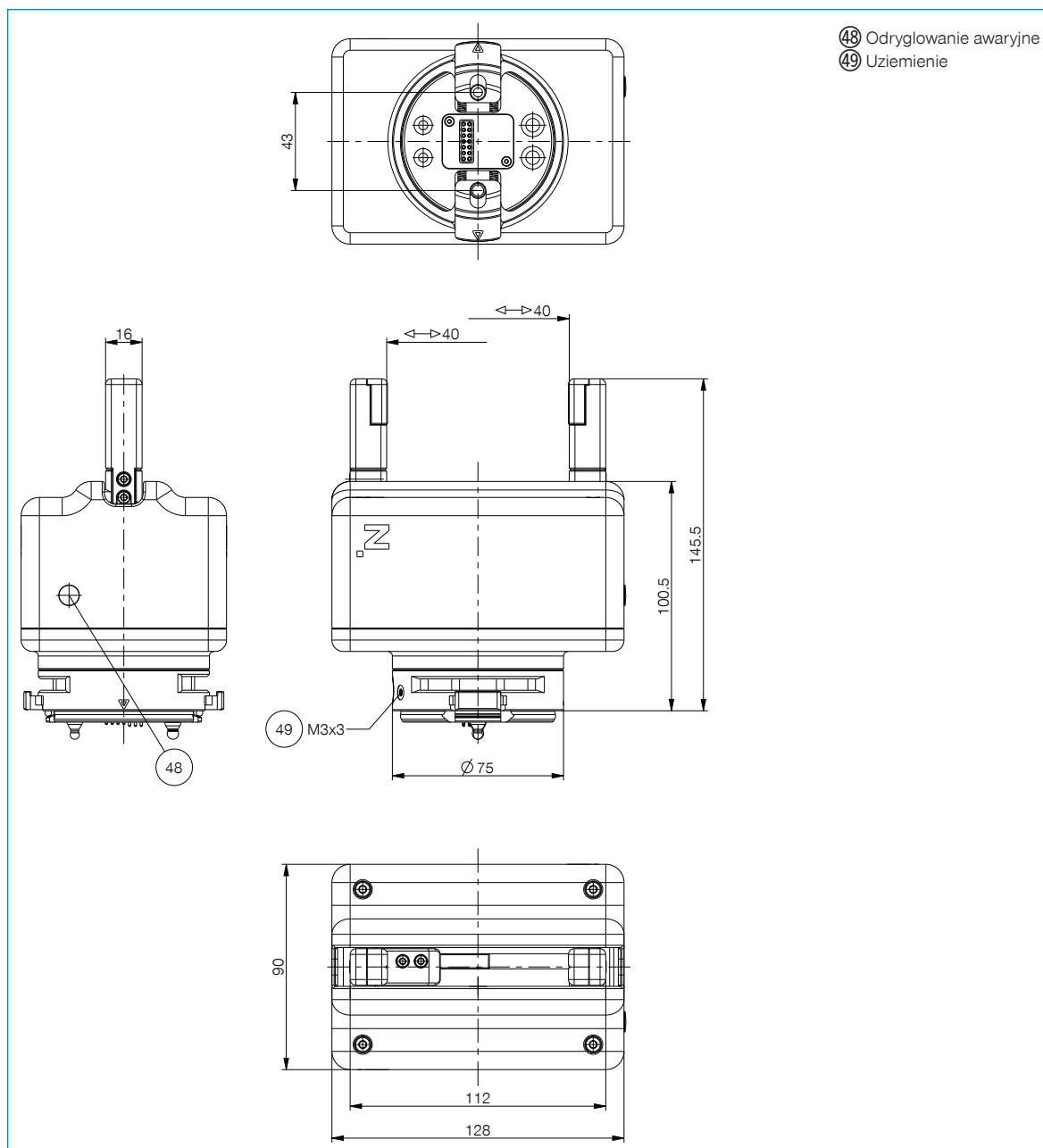


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

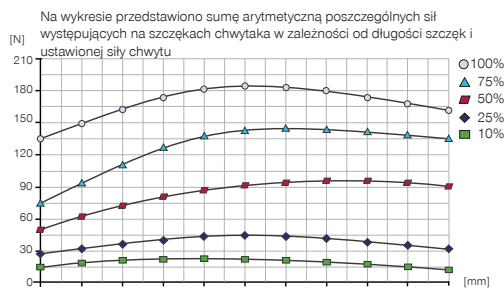
LWR50L-02-00002-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



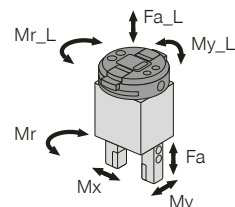
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066
Sterowanie
Temperatura robocza [°C]
Typ ochrony wg IEC 60529
Masa [kg]

► Dane techniczne

LWR50L-02-00002-A

Tak

IO-Link

5 ... +50

IP40

1.6

Dane specyficzne dla zmieniarki narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej
Skok blokujący [mm]
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]
Dokładność powtarzania w Z [mm]
Siła dokręcania [N]
Siła rozdzielająca [N]
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]

zintegrowane
1
0.05
0.05
50
0
1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii
Formularz HRC
Wyprowadzenie kabla
Rodzaj napędu
Wbudowana funkcja kontroli pozycji
Skok na szczękę [mm]
Skok na szczękę, regulowany [mm]
Min. siła chwytania [N]
Nominalna siła chwytania [N]
Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]
Czas sterowania [s]
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]
Maks. długość szczęk chwytających [mm]
Prędkość chwytania na szczękę maks. [mm/s]
Prędkość pozycjonowania na szczękę maks. [mm/s]
Dokładność powtarzania +/- [mm]
Napięcie [V]
Pobór prądu maks. [A]
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]

LWR50F-xx-03/04/05
współpracować
wewnętrzne
elektryczne
tak
60
60
20
180
<140
0.125
0.3
80
30
60
0.05
24
0.8
2

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

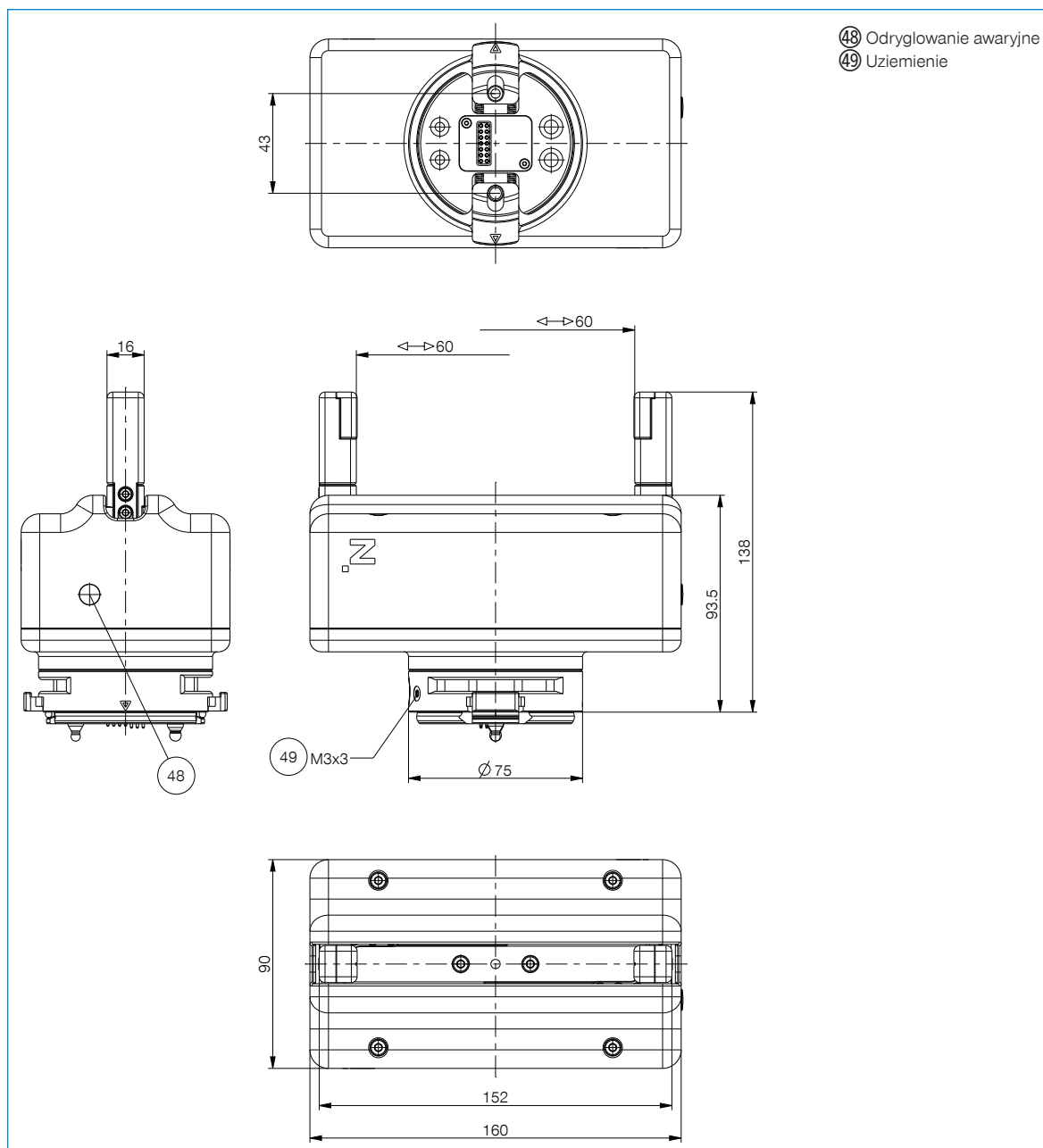


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

LWR50L-03-00001-A

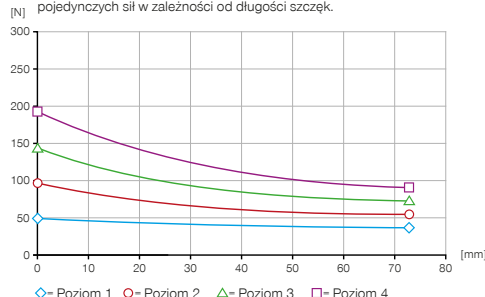
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

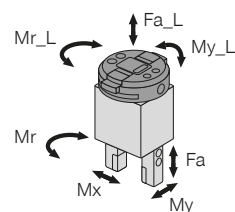
► Wykres sił chwytania

Przedstawia sumę arytmetyczną występujących na szczękach chwytaka pojedynczych sił w zależności od długości szczęk.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066
Sterowanie
Temperatura robocza [°C]
Typ ochrony wg IEC 60529
Masa [kg]

► Dane techniczne

LWR50L-03-00001-A

Tak

IO-Link

5 ... +50

IP40

0.76

Dane specyficzne dla zmieniarki narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej
Skok blokujący [mm]
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]
Dokładność powtarzania w Z [mm]
Siła dokręcania [N]
Siła rozdzielająca [N]
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]

zintegrowane
1
0.05
0.05
50
0
1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii
Formularz HRC
Wyprowadzenie kabla
Rodzaj napędu
Wbudowana funkcja kontroli pozycji
Skok na szczękę [mm]
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]
Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]
Czas sterowania [s]
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]
Maks. długość szczęk chwytających [mm]
Dokładność powtarzania +/- [mm]
Napięcie [V]
Pobór prądu maks. [A]
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]

LWR50F-xx-03/04/05
współpracować
wewnętrzne
elektryczne
za pomocą danych procesowych
10
190
190
<140
0.03
0.1
80
0.05
24
1
0.5

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYLĄCZA/POZOSTAŁE

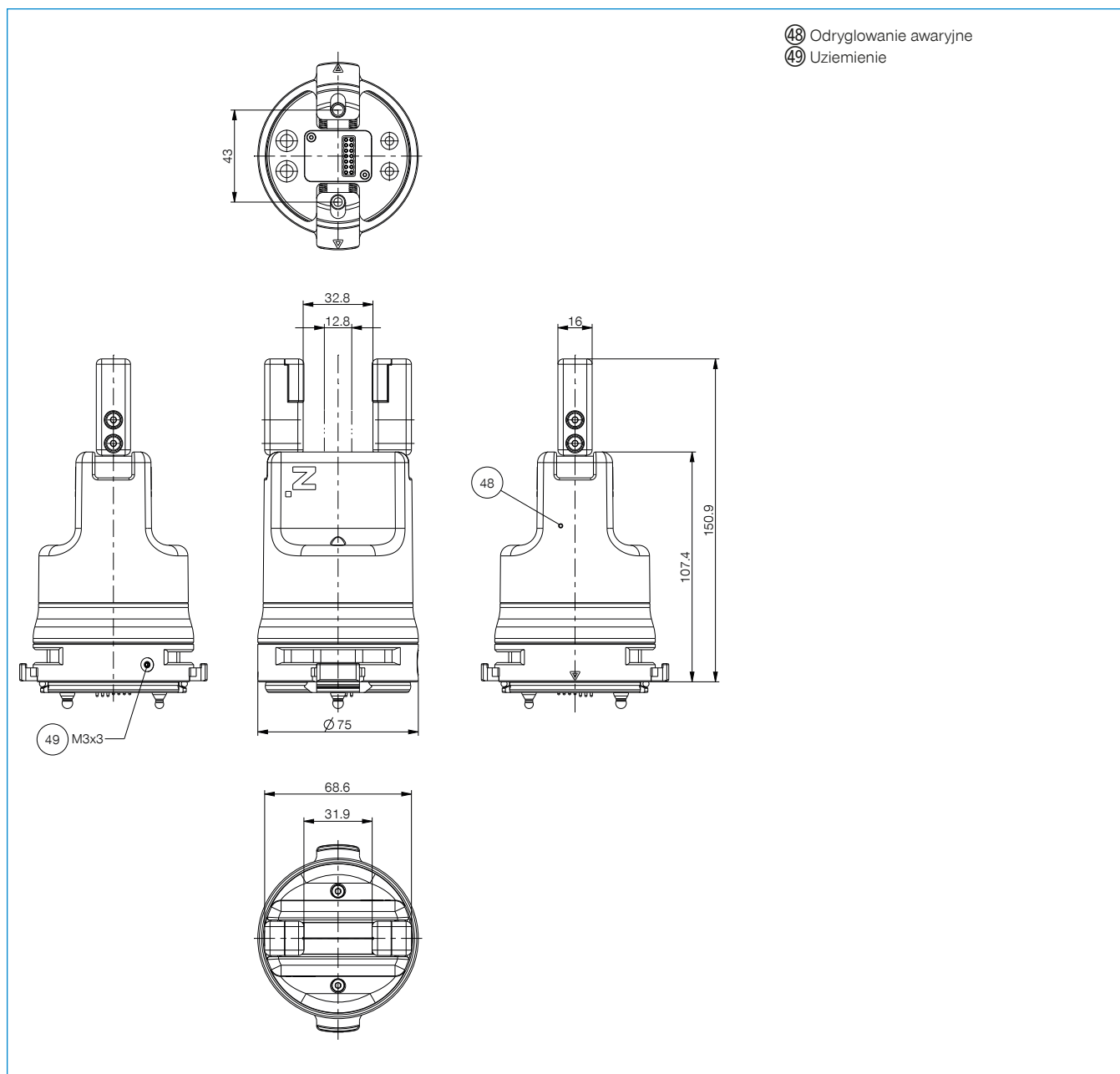


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

LWR50L-03-00002-A

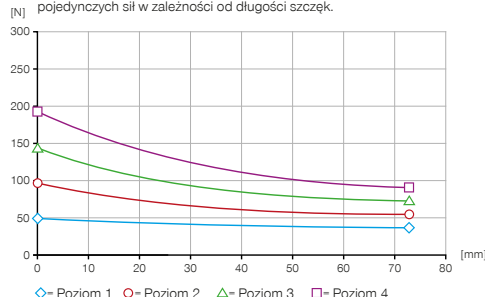
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

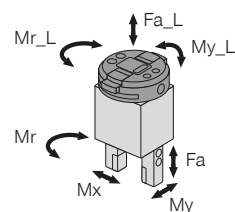
► Wykres sił chwytania

Przedstawia sumę arytmetyczną występujących na szczękach chwytaka pojedynczych sił w zależności od długości szczęk.



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066
Sterowanie
Temperatura robocza [°C]
Typ ochrony wg IEC 60529
Masa [kg]

► Dane techniczne

LWR50L-03-00002-A

Tak

I/O

5 ... +50

IP40

0.76

Dane specyficzne dla zmieniarzki narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej
Skok blokujący [mm]
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]
Dokładność powtarzania w Z [mm]
Siła dokręcania [N]
Siła rozdzielająca [N]
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]

zintegrowane
1
0.05
0.05
50
0
1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii
Formularz HRC
Wyprowadzenie kabla
Rodzaj napędu
Wbudowana funkcja kontroli pozycji
Skok na szczękę [mm]
Zabezpieczenie siły chwytania
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]
Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]
Czas zamykania [s]
Czas otwierania [s]
Czas sterowania [s]
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]
Maks. długość szczęk chwytających [mm]
Dokładność powtarzania +/- [mm]
Napięcie [V]
Pobór prądu maks. [A]
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]

LWR50F-xx-01/02
współpracować
wewnętrzne
elektryczne
analogowo 0 ... 10 V
10
Mechaniczny
190
190
<140
0.19
0.19
0.03
0.1
80
0.05
24
1
0.5

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

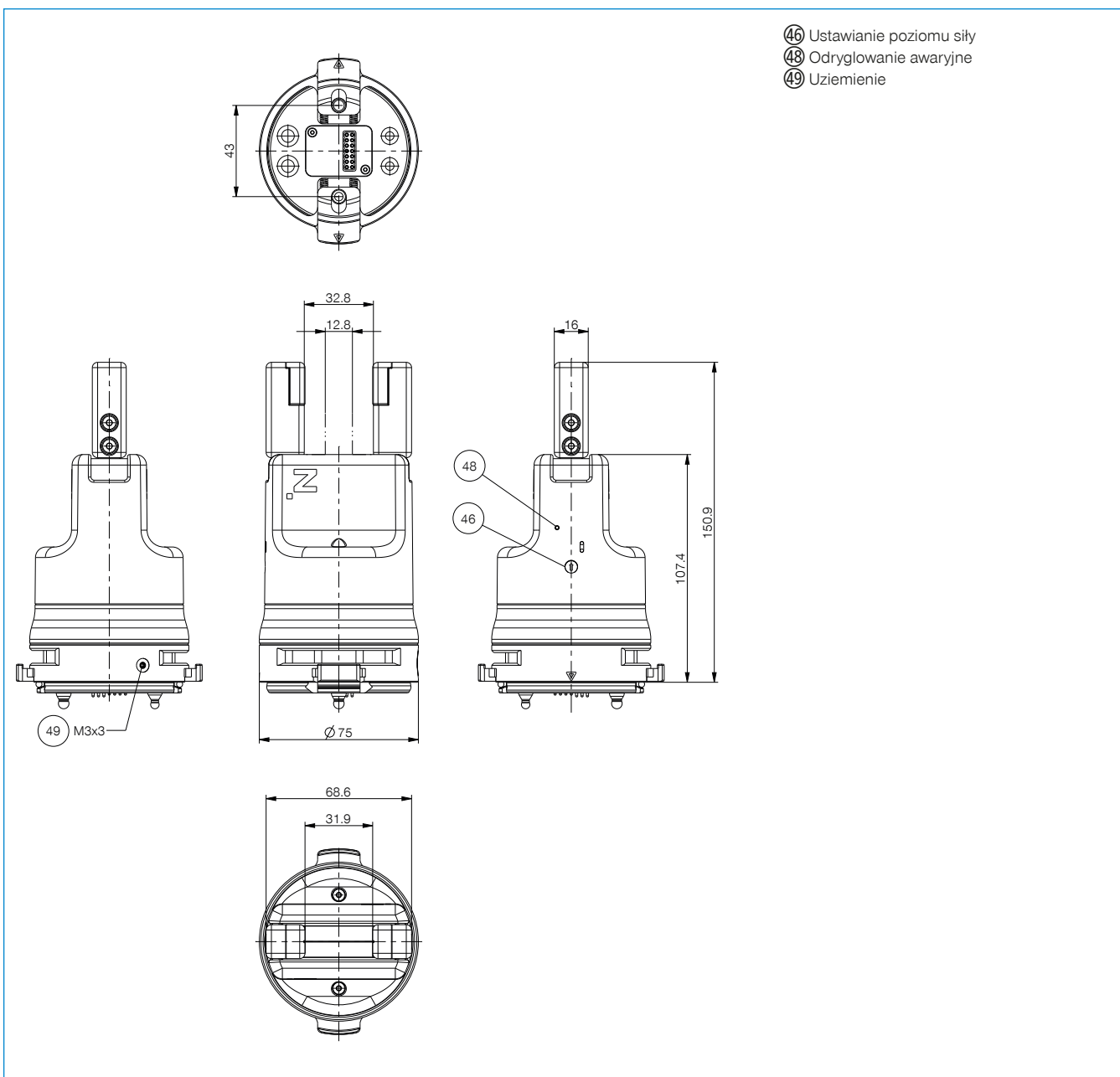


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

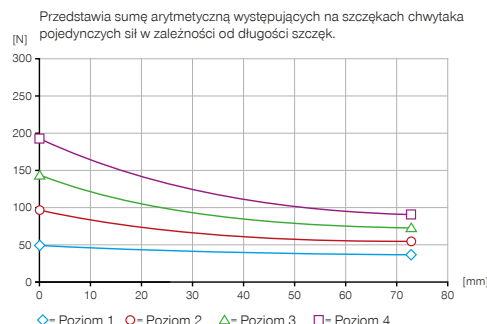
LWR50L-03-00003-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



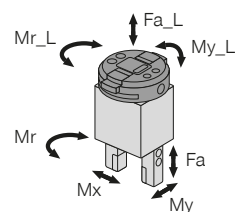
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066
Sterowanie
Temperatura robocza [°C]
Typ ochrony wg IEC 60529
Masa [kg]

► Dane techniczne

LWR50L-03-00003-A

Tak

I/O

5 ... +50

IP40

0.76

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej
Skok blokujący [mm]
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]
Dokładność powtarzania w Z [mm]
Siła dokręcania [N]
Siła rozdzielająca [N]
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]

zintegrowane
1
0.05
0.05
50
0
1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii
Formularz HRC
Wyprowadzenie kabla
Rodzaj napędu
Wbudowana funkcja kontroli pozycji
Skok na szczękę [mm]
Zabezpieczenie siły chwytania
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]
Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]
Czas zamykania [s]
Czas otwierania [s]
Czas sterowania [s]
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]
Maks. długość szczęk chwytających [mm]
Dokładność powtarzania +/- [mm]
Napięcie [V]
Pobór prądu maks. [A]
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]

LWR50F-xx-01/02
współpracować
wewnętrzne
elektryczne
cyfrowe
10
Mechaniczny
190
190
<140
0.19
0.19
0.03
0.1
80
0.05
24
1
0.5

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



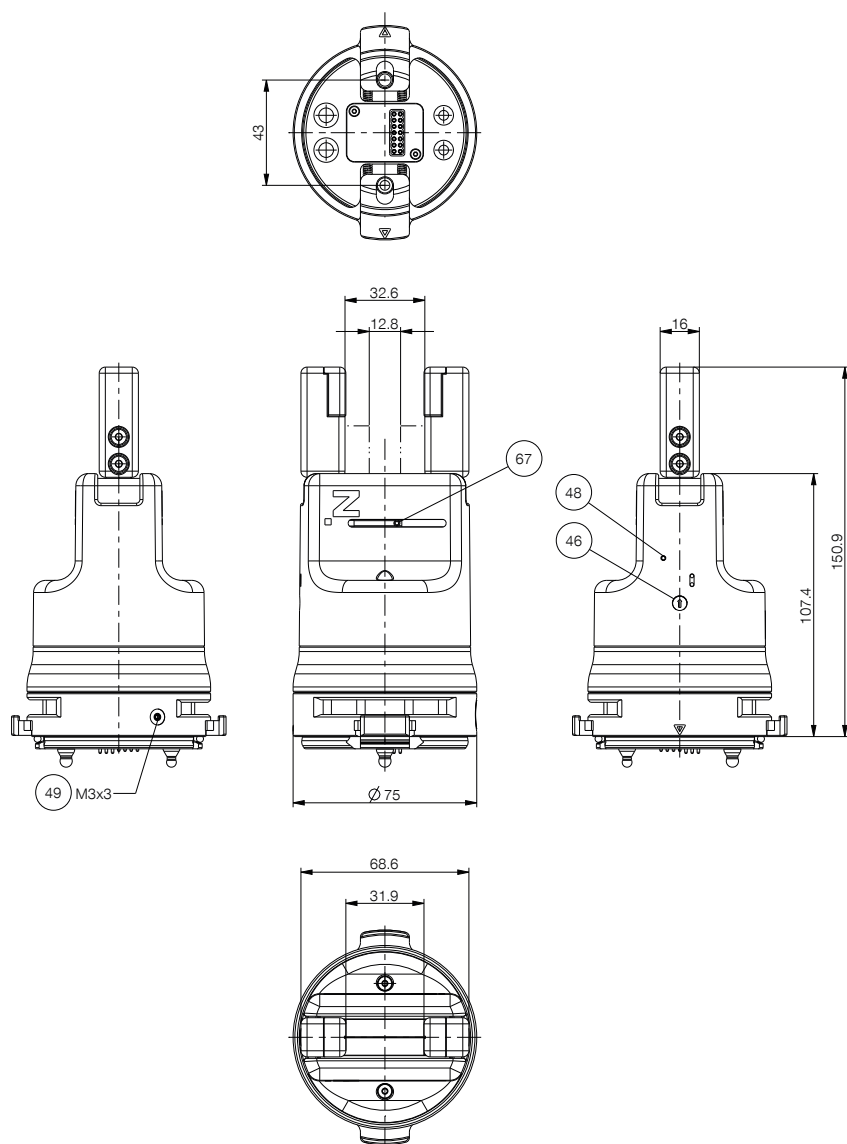
ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

- ④6 Ustawianie poziomu siły
- ④8 Odryglowanie awaryjne
- ④9 Uziemienie



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

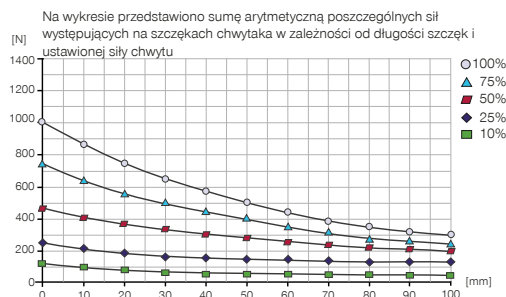
LWR50L-21-00001-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



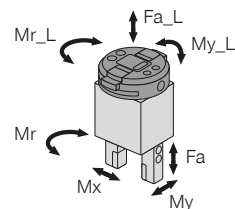
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +50
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.2

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Napęd	Silnik BLDC
Wbudowana funkcja kontroli	zintegrowane
Wbudowana funkcja kontroli za pomocą danych procesowych	Tak
Skok na szczękę, regulowany [mm]	40
Min. siła chwytania [N]	100
Nominalna siła chwytania [N]	1000
Czas sterowania [s]	0.1
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.3
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100
Prędkość pozycjonowania na szczękę maks. [mm/s]	60
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	5
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	3

► Dane techniczne

LWR50L-21-00001-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



► **ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA**



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

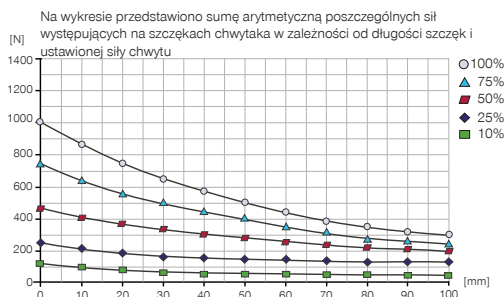
LWR50L-21-00002-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



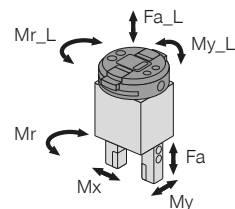
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +50
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.3

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Napęd	Silnik BLDC
Wbudowana funkcja kontroli	zintegrowane
Wbudowana funkcja kontroli za pomocą danych procesowych	Tak
Skok na szczękę, regulowany [mm]	60
Min. siła chwytania [N]	100
Nominalna siła chwytania [N]	1000
Czas sterowania [s]	0.1
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.3
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100
Prędkość pozycjonowania na szczękę maks. [mm/s]	60
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	5
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	3

► Dane techniczne

LWR50L-21-00002-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



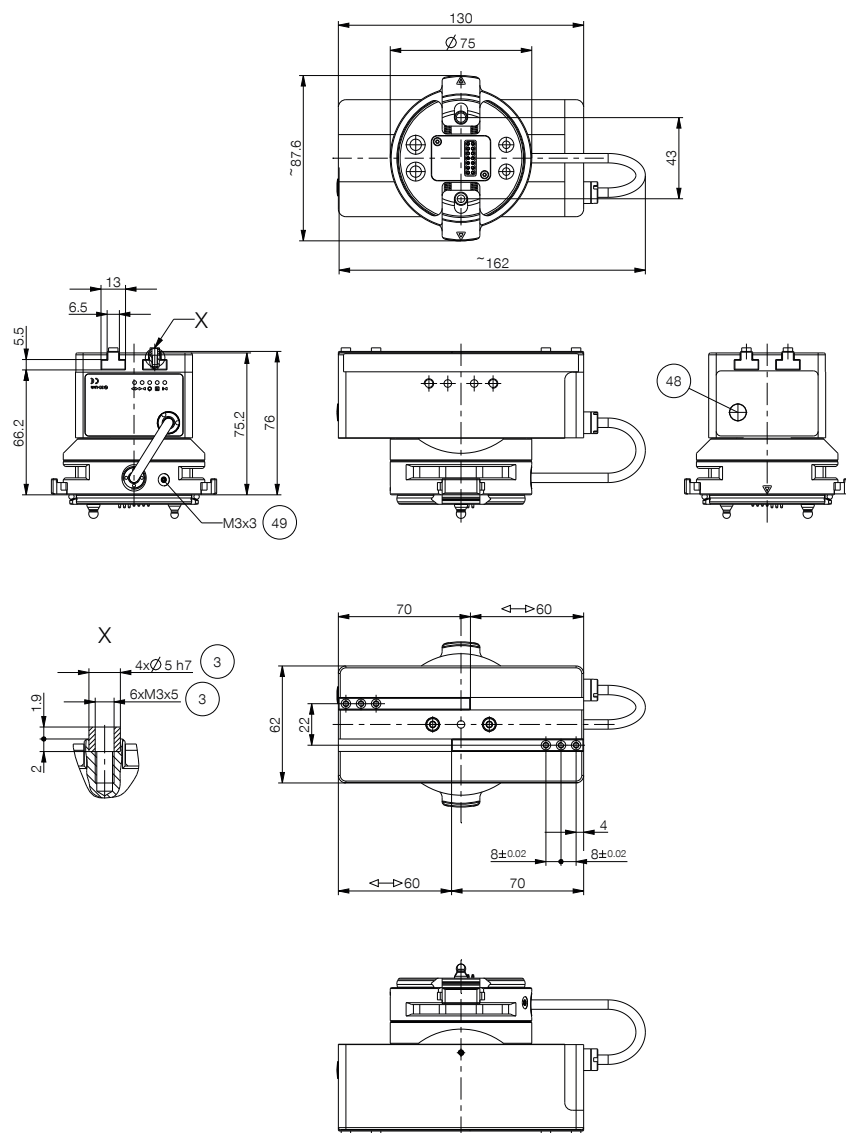
ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

- ③ Mocowanie szczęki chwytającej
- ④8 Odryglowanie awaryjne
- ④9 Uziemienie



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

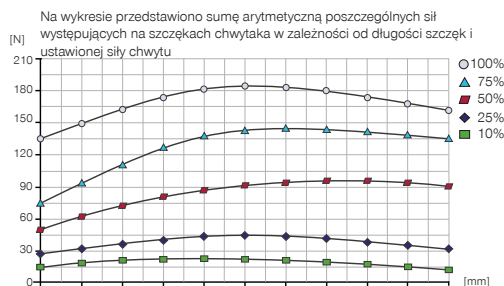
LWR50L-22-00001-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



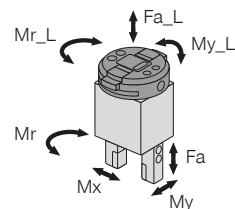
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +50
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.2

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Napęd	Silnik BLDC
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	tak
Skok na szczękę, regulowany [mm]	40
Min. siła chwytania [N]	10
Nominalna siła chwytania [N]	180
Czas sterowania [s]	0.1
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.3
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100
Prędkość pozycjonowania na szczękę maks. [mm/s]	120
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	2
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0

► Dane techniczne

LWR50L-22-00001-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

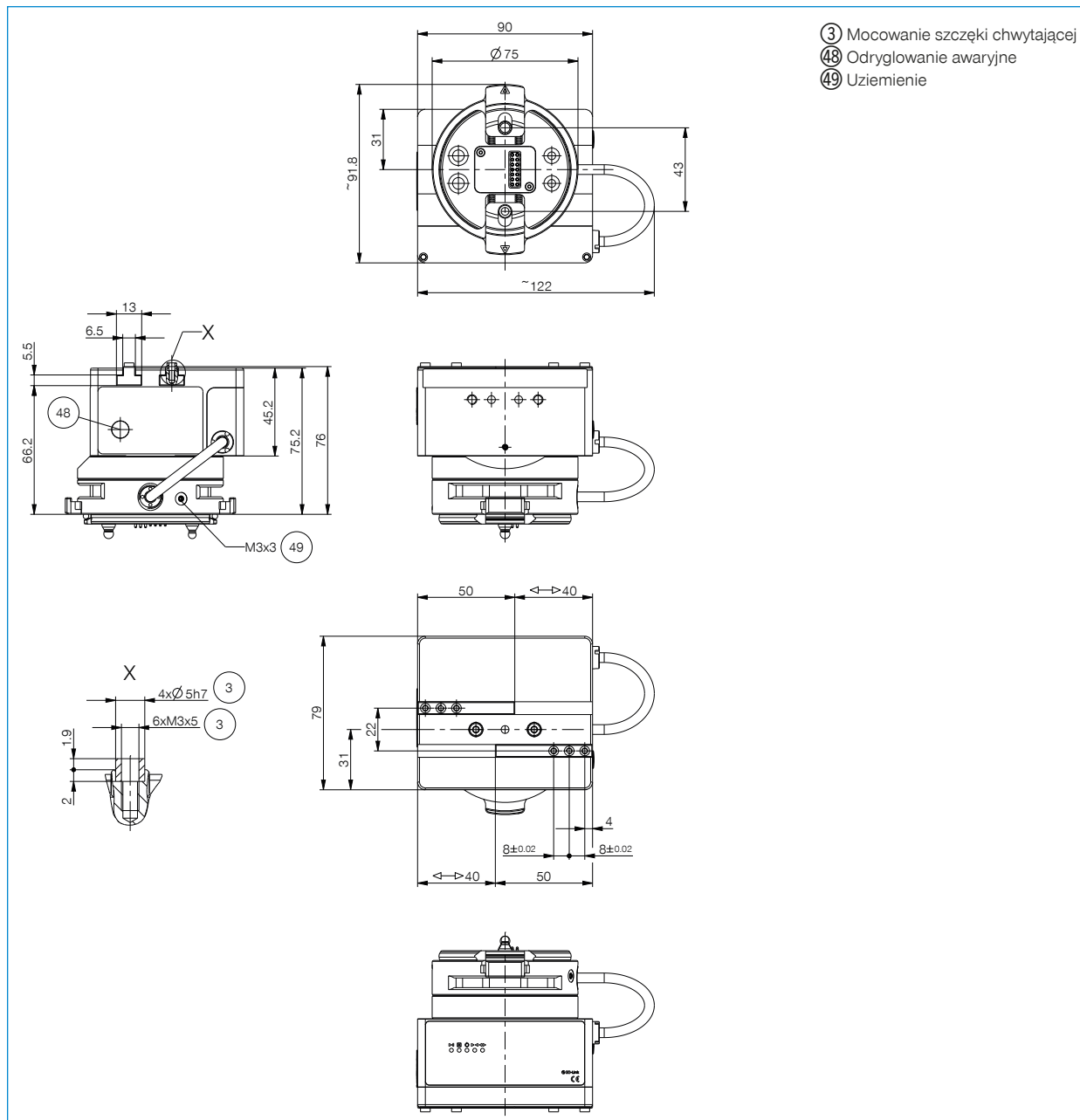


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

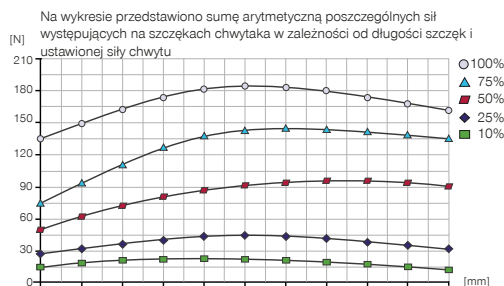
LWR50L-22-00002-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



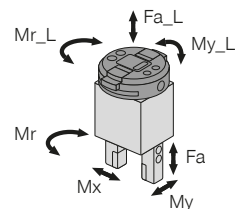
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +50
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.3

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Napęd	Silnik BLDC
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	tak
Skok na szczękę, regulowany [mm]	60
Min. siła chwytania [N]	10
Nominalna siła chwytania [N]	180
Czas sterowania [s]	0.1
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.3
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100
Prędkość pozycjonowania na szczękę maks. [mm/s]	120
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	2
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0

► Dane techniczne

LWR50L-22-00002-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



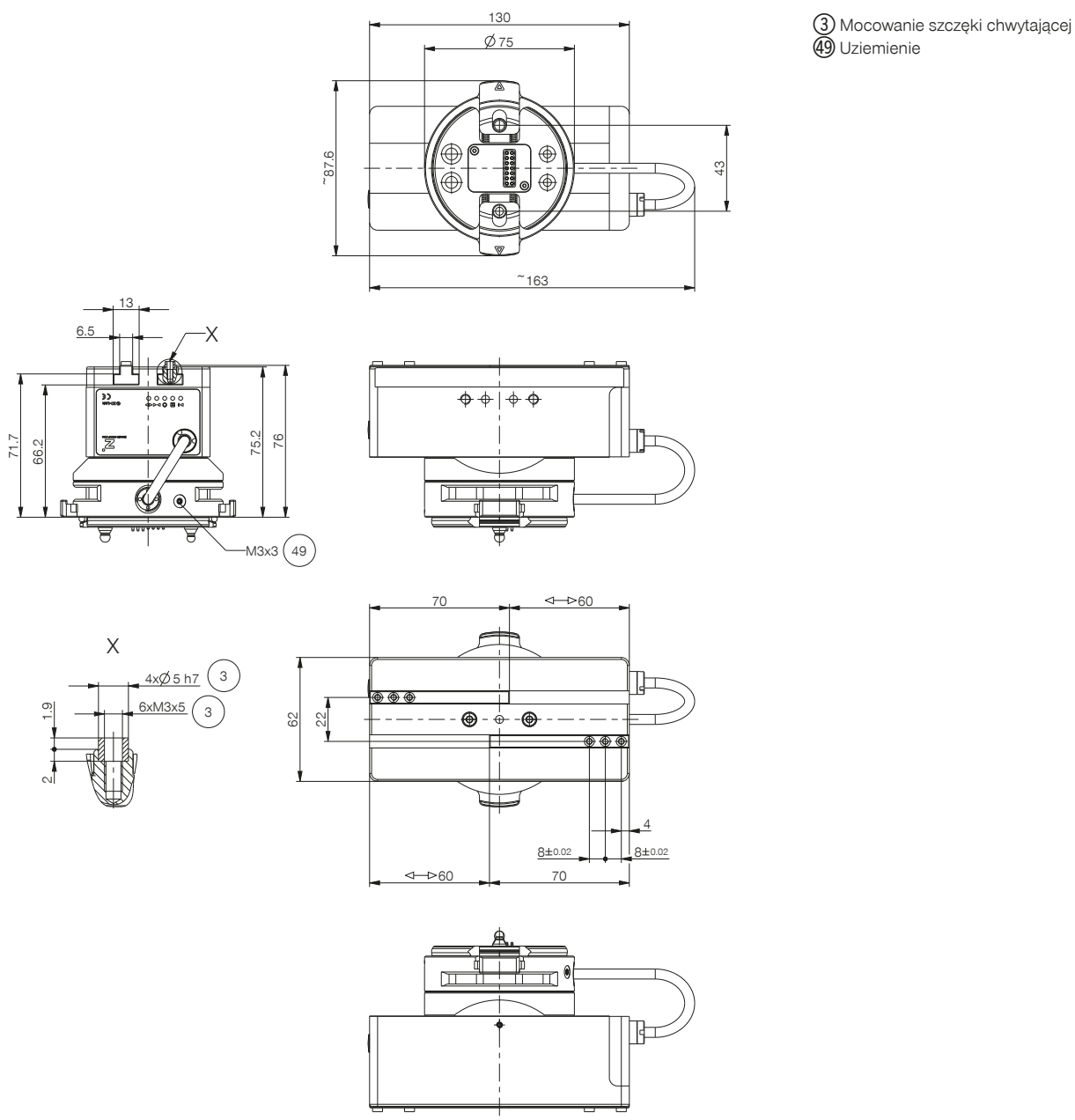
PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

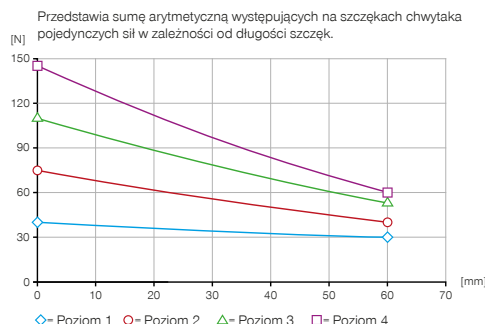
LWR50L-23-00001-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



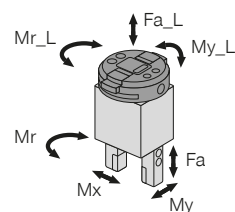
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.6

Dane specyficzne dla zmieniarzki narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Możliwość pozycjonowania	Tak
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	za pomocą danych procesowych
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Skok na szczękę [mm]	6
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	145
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	145
Czas zamykania [s]	0.1
Czas otwierania [s]	0.1
Czas sterowania [s]	0.03
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.05
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	60
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	1
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5
Zgodność z LABS	Tak
Zgodność z dyrektywą RoHS	Tak

► Dane techniczne

LWR50L-23-00001-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



ALWR1-50-A

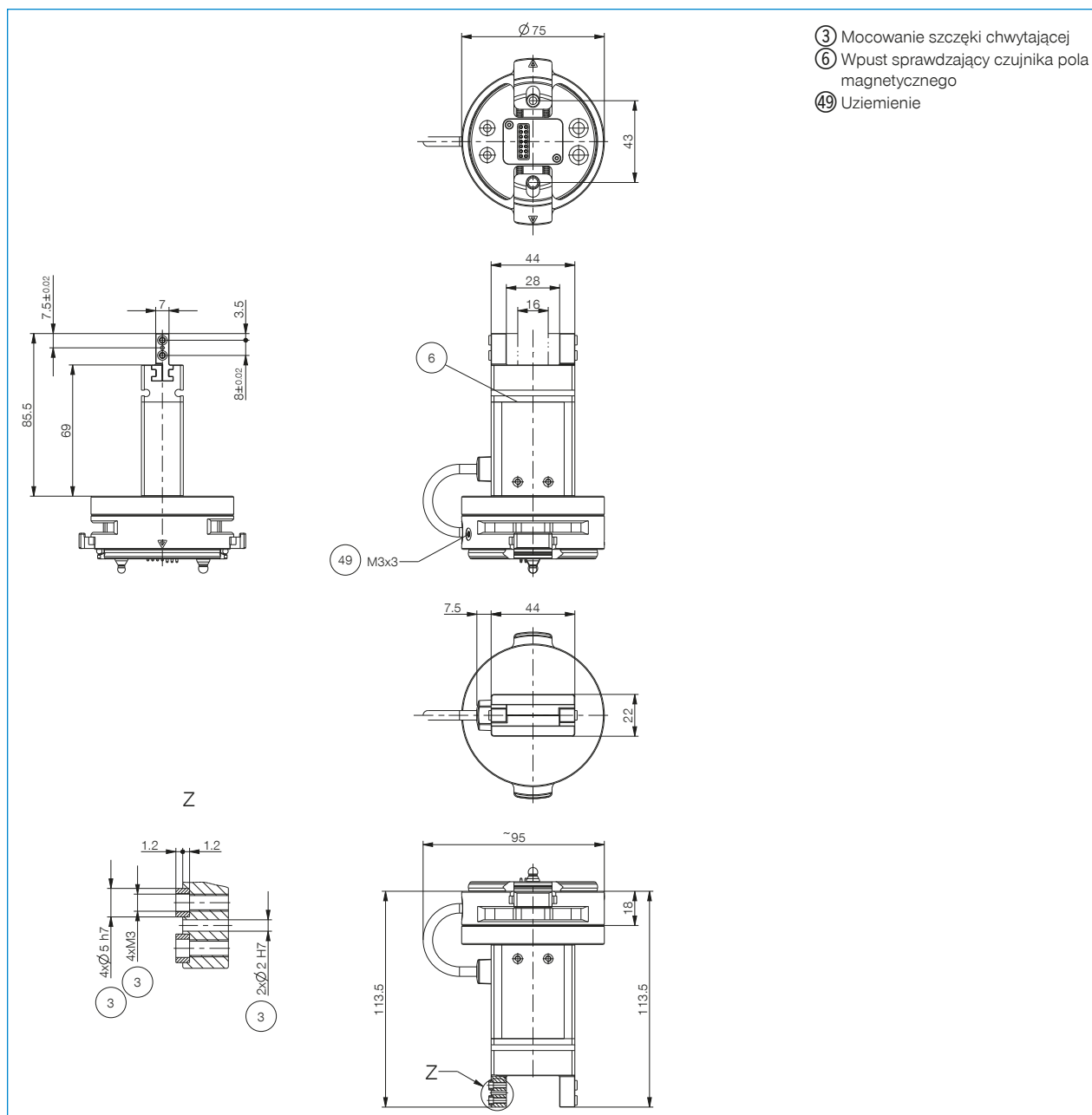
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01

Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

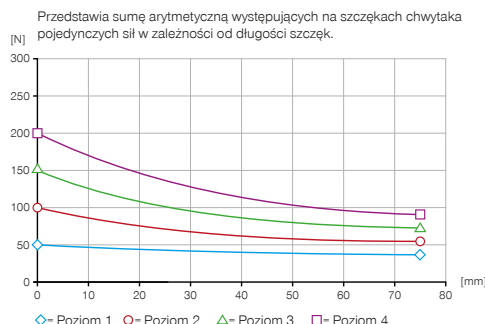
LWR50L-23-00002-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



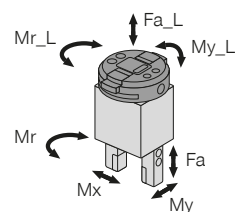
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.73

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Możliwość pozycjonowania	Tak
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	za pomocą danych procesowych
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczny
Skok na szczękę [mm]	10
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	200
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	200
Czas zamykania [s]	0.19
Czas otwierania [s]	0.19
Czas sterowania [s]	0.03
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.1
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	80
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	1
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5
Zgodność z LABS	Tak
Zgodność z dyrektywą RoHS	Tak

► Dane techniczne

LWR50L-23-00002-A

IO-Link

5 ... +60

IP40

0.73

zintegrowane

1

0.05

0.05

50

0

1.0

LWR50F-xx-03/04/05

Tak

za pomocą danych procesowych

zewnętrzne

elektryczny

10

Mechaniczny

200

200

0.19

0.19

0.03

0.1

80

0.02

24

1

0.5

Tak

Tak

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

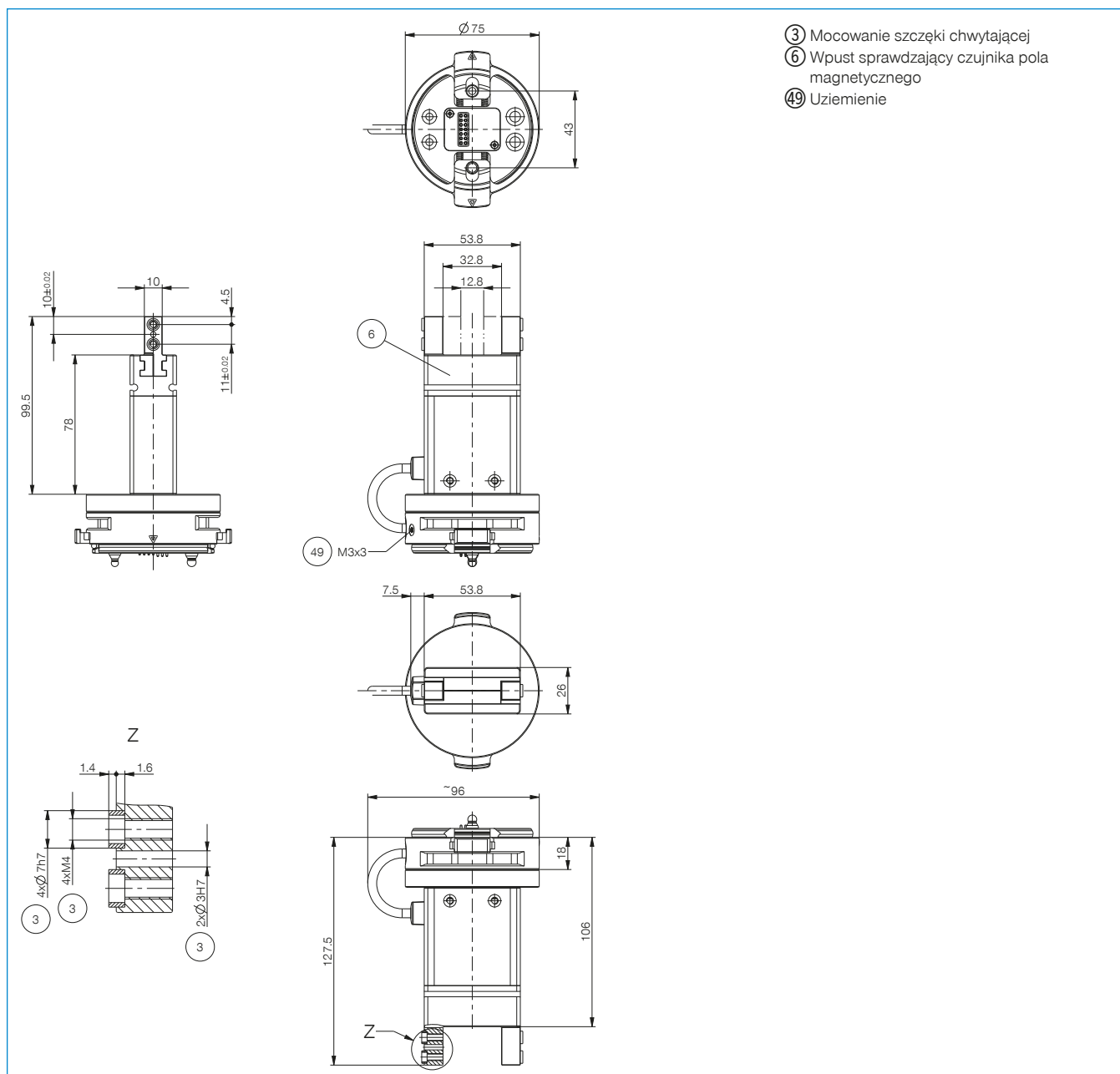


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

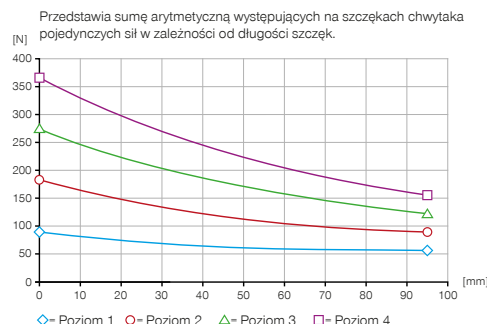
LWR50L-23-00003-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



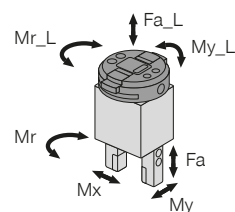
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.98

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Możliwość pozycjonowania	Tak
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	za pomocą danych procesowych
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Skok na szczękę [mm]	13
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	360
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	360
Czas zamykania [s]	0.23
Czas otwierania [s]	0.23
Czas sterowania [s]	0.055
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.15
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	2
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5
Zgodność z LABS	Tak
Zgodność z dyrektywą RoHS	Tak

► Dane techniczne

LWR50L-23-00003-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

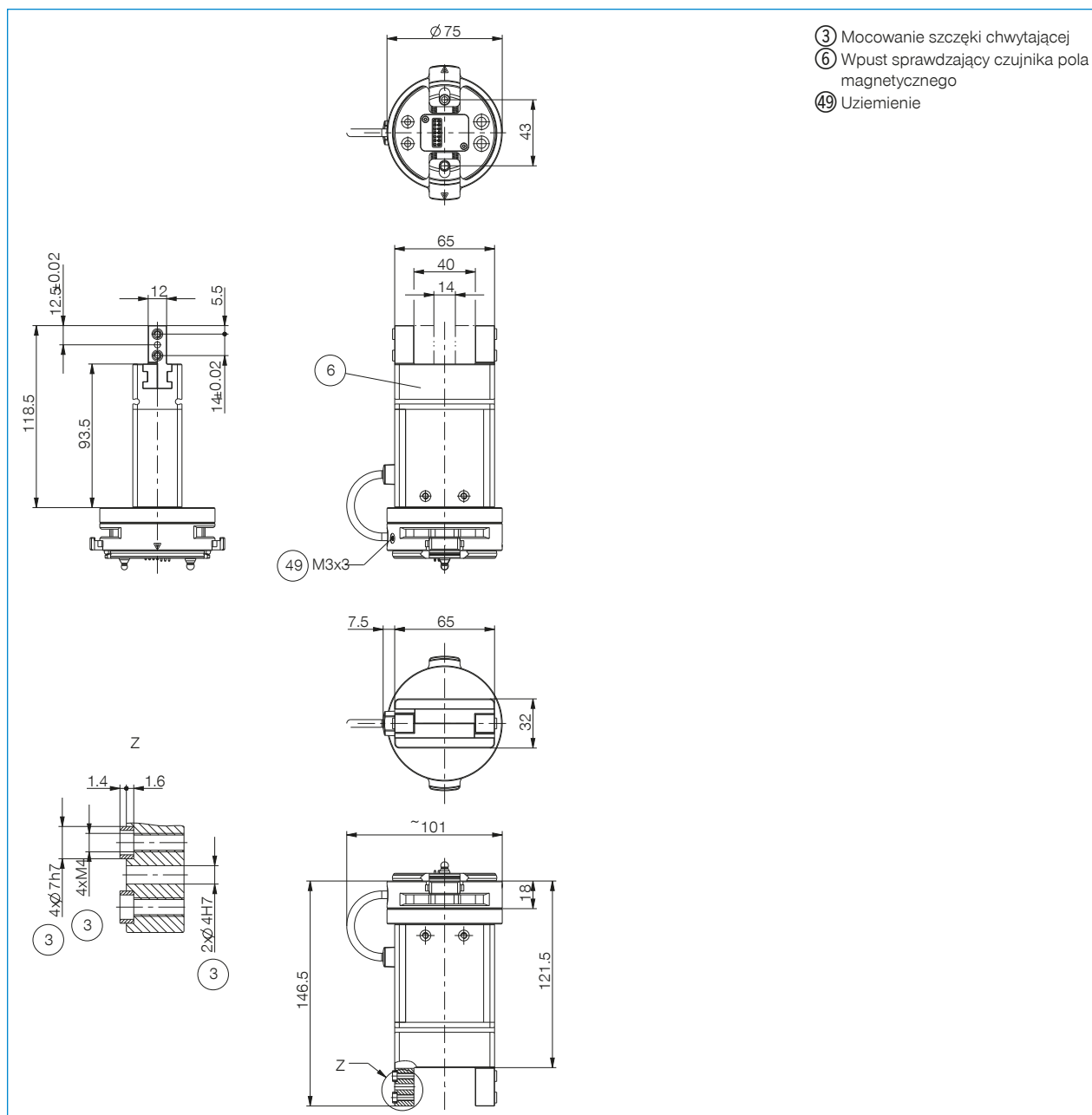


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

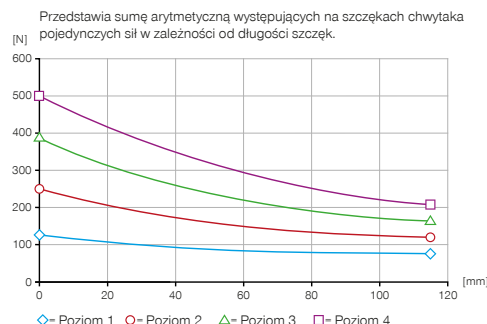
LWR50L-23-00004-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



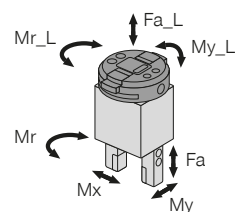
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.4

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-03/04/05
Możliwość pozycjonowania	Tak
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	za pomocą danych procesowych
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Skok na szczękę [mm]	16
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	500
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	500
Czas zamykania [s]	0.30
Czas otwierania [s]	0.30
Czas sterowania [s]	0.055
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	2.1
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	120
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	2
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5
Zgodność z LABS	Tak
Zgodność z dyrektywą RoHS	Tak

► Dane techniczne

LWR50L-23-00004-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



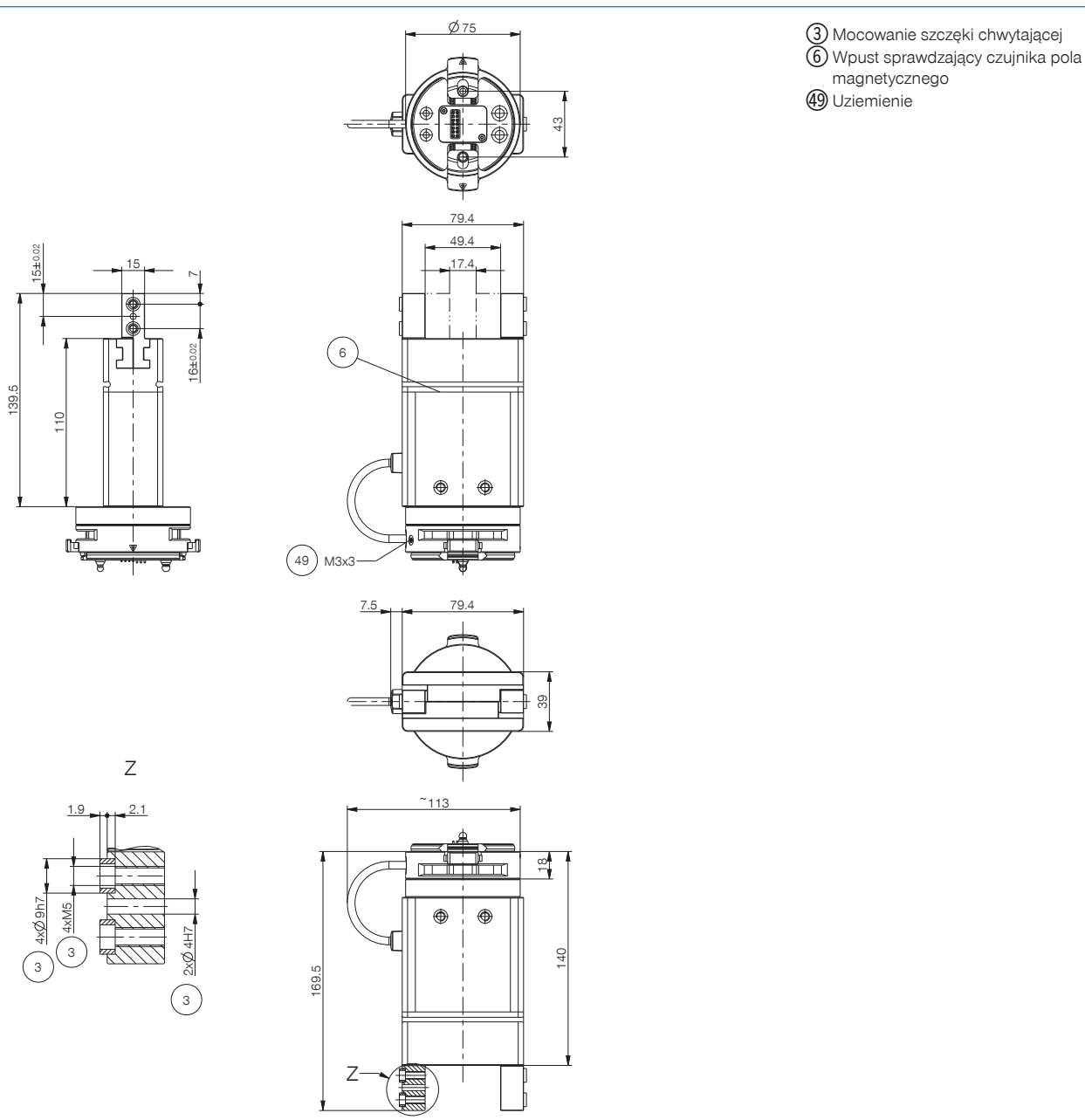
PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

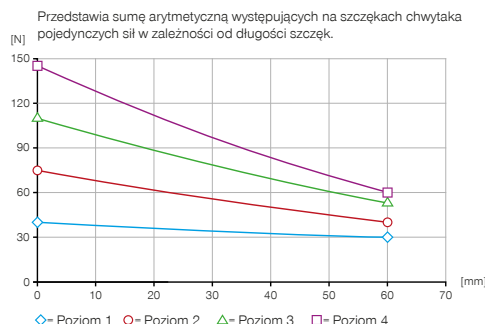
LWR50L-23-00005-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



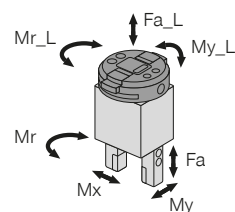
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	I/O
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.6

Dane specyficzne dla zmieniarki narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-01/02
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	analogowo 0 ... 10 V
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Skok na szczękę [mm]	6
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	145
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	145
Czas zamykania [s]	0.1
Czas otwierania [s]	0.1
Czas sterowania [s]	0.03
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.05
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	60
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	1
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5

► Dane techniczne

LWR50L-23-00005-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

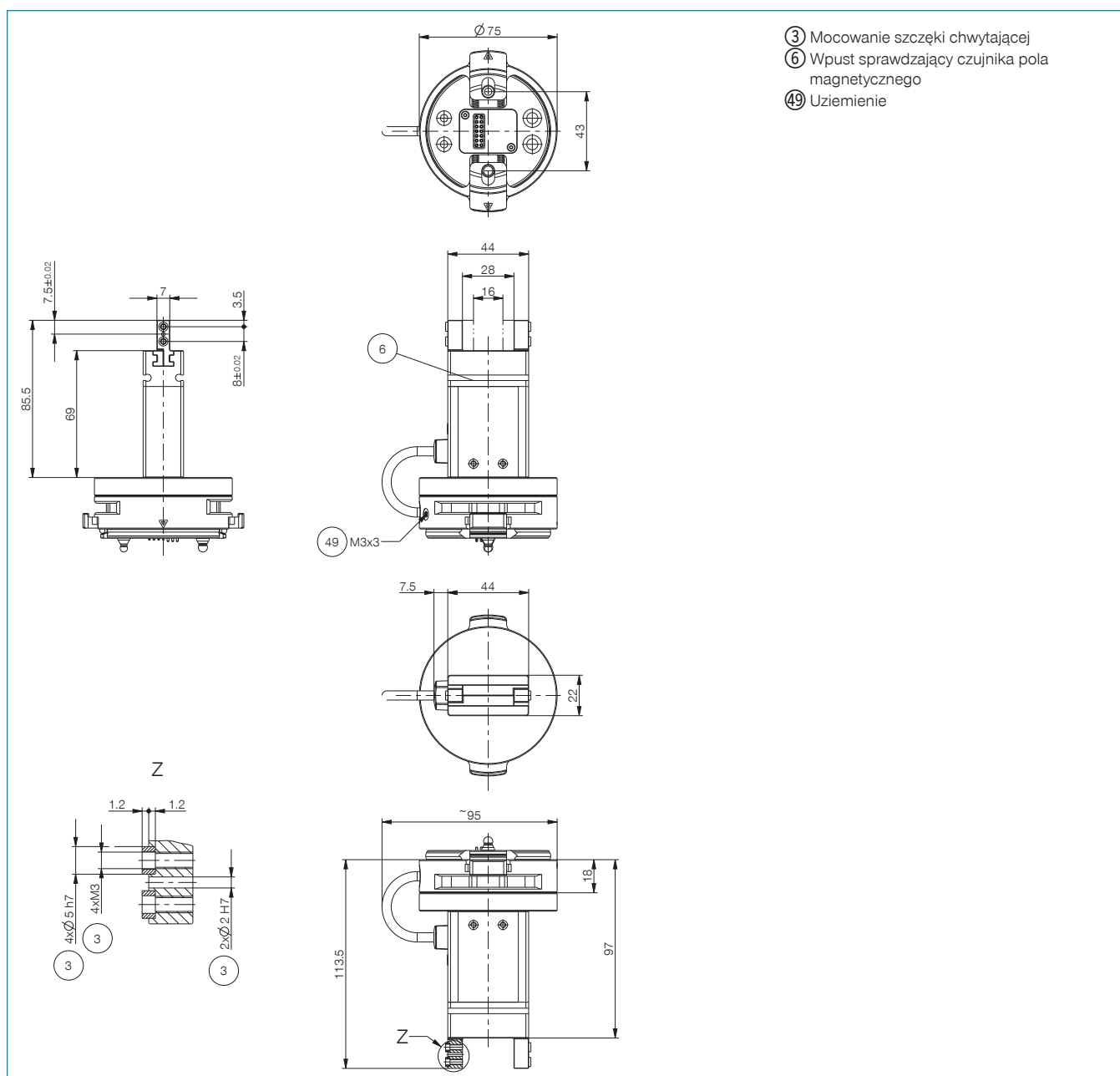


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

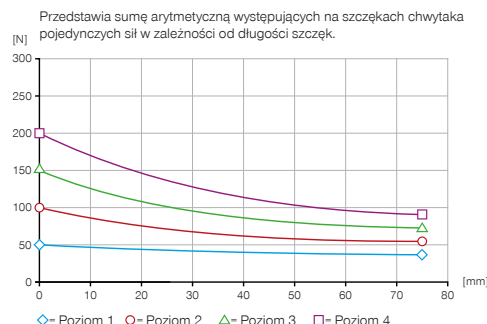
LWR50L-23-00006-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



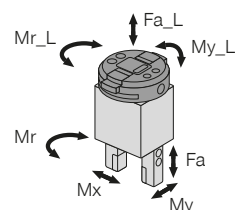
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	I/O
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.72

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-01/02
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	analogowo 0 ... 10 V
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Skok na szczękę [mm]	10
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	200
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	200
Czas zamykania [s]	0.19
Czas otwierania [s]	0.19
Czas sterowania [s]	0.03
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.1
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	80
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	1
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5

► Dane techniczne

LWR50L-23-00006-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



ALWR1-50-A

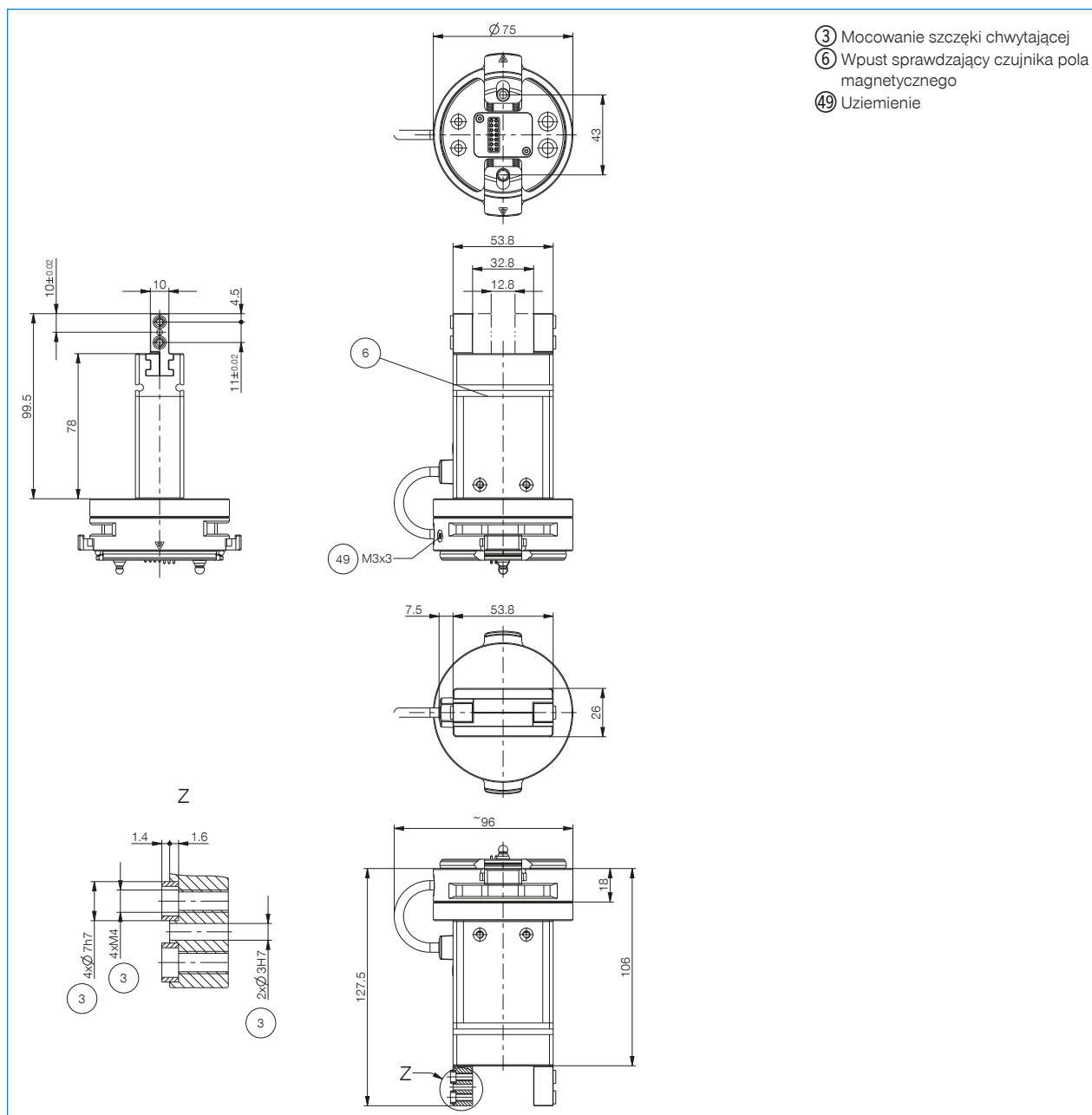
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01

Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

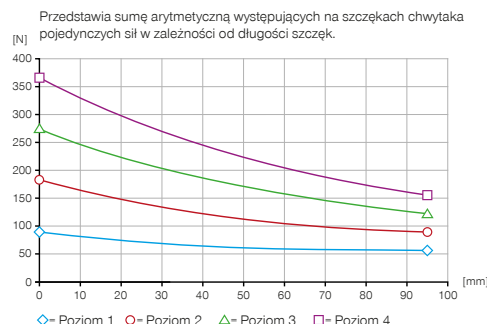
LWR50L-23-00007-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



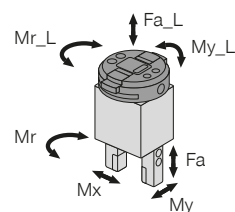
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	I/O
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.97

Dane specyficzne dla zmieniarci narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-01/02
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	analogowo 0 ... 10 V
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Skok na szczękę [mm]	13
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	360
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	360
Czas zamykania [s]	0.23
Czas otwierania [s]	0.23
Czas sterowania [s]	0.055
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.15
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	2
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5

► Dane techniczne

LWR50L-23-00007-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE

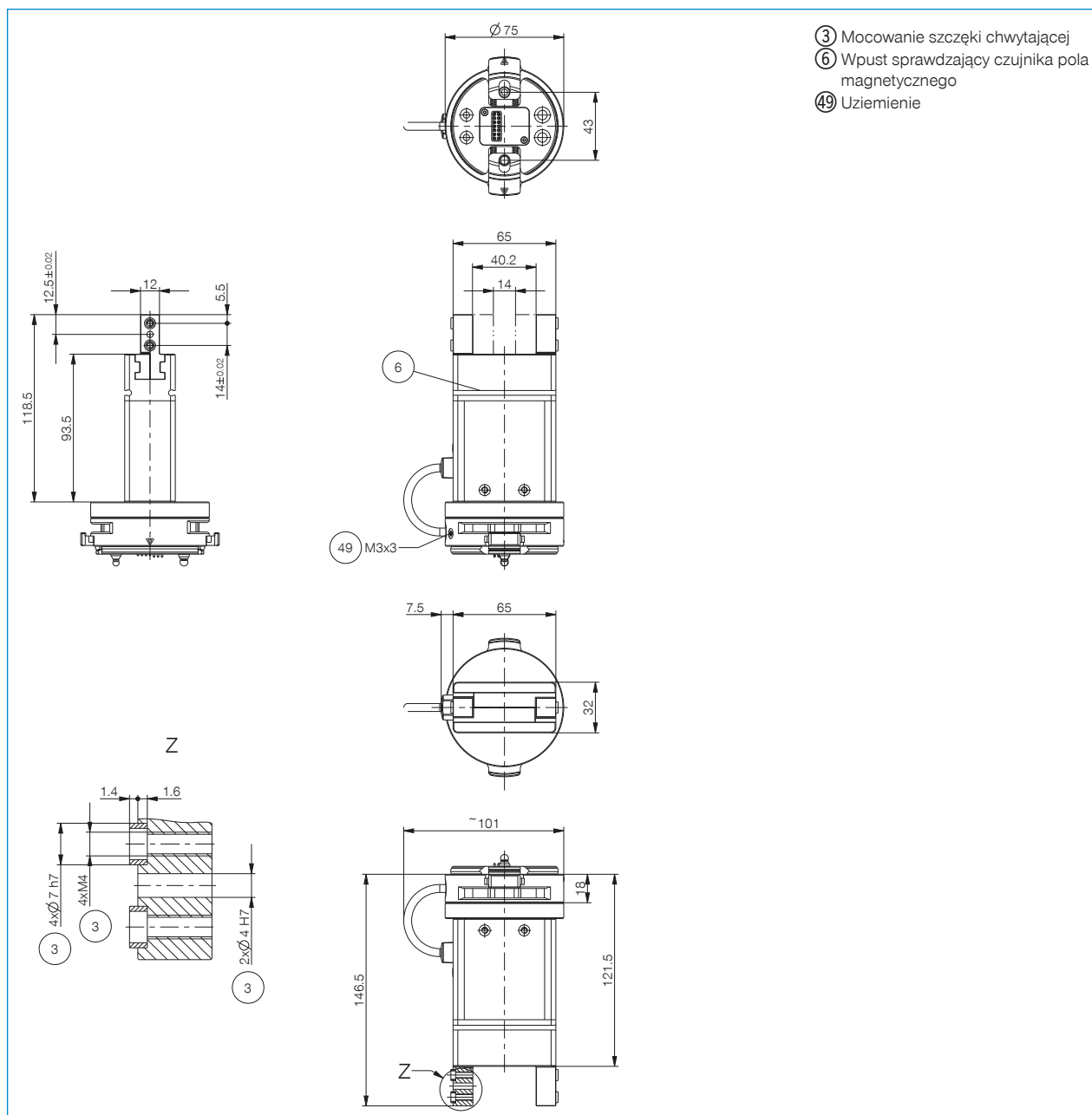


ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

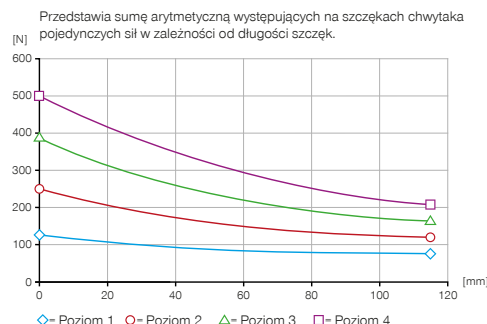
LWR50L-23-00008-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



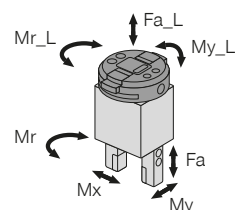
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy

Informacje ogólne

Sterowanie	I/O
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.4

Dane specyficzne dla zmieniarki narzędzi

Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0

Dane specyficzne dla chwytaka

Pasuje do serii	LWR50F-xx-01/02
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	analogowo 0 ... 10 V
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Skok na szczękę [mm]	16
Zabezpieczenie siły chwytania	Mechaniczny
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	500
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	500
Czas zamykania [s]	0.30
Czas otwierania [s]	0.30
Czas sterowania [s]	0.055
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.21
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	120
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.02
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	2
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5

► Dane techniczne

LWR50L-23-00008-A

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



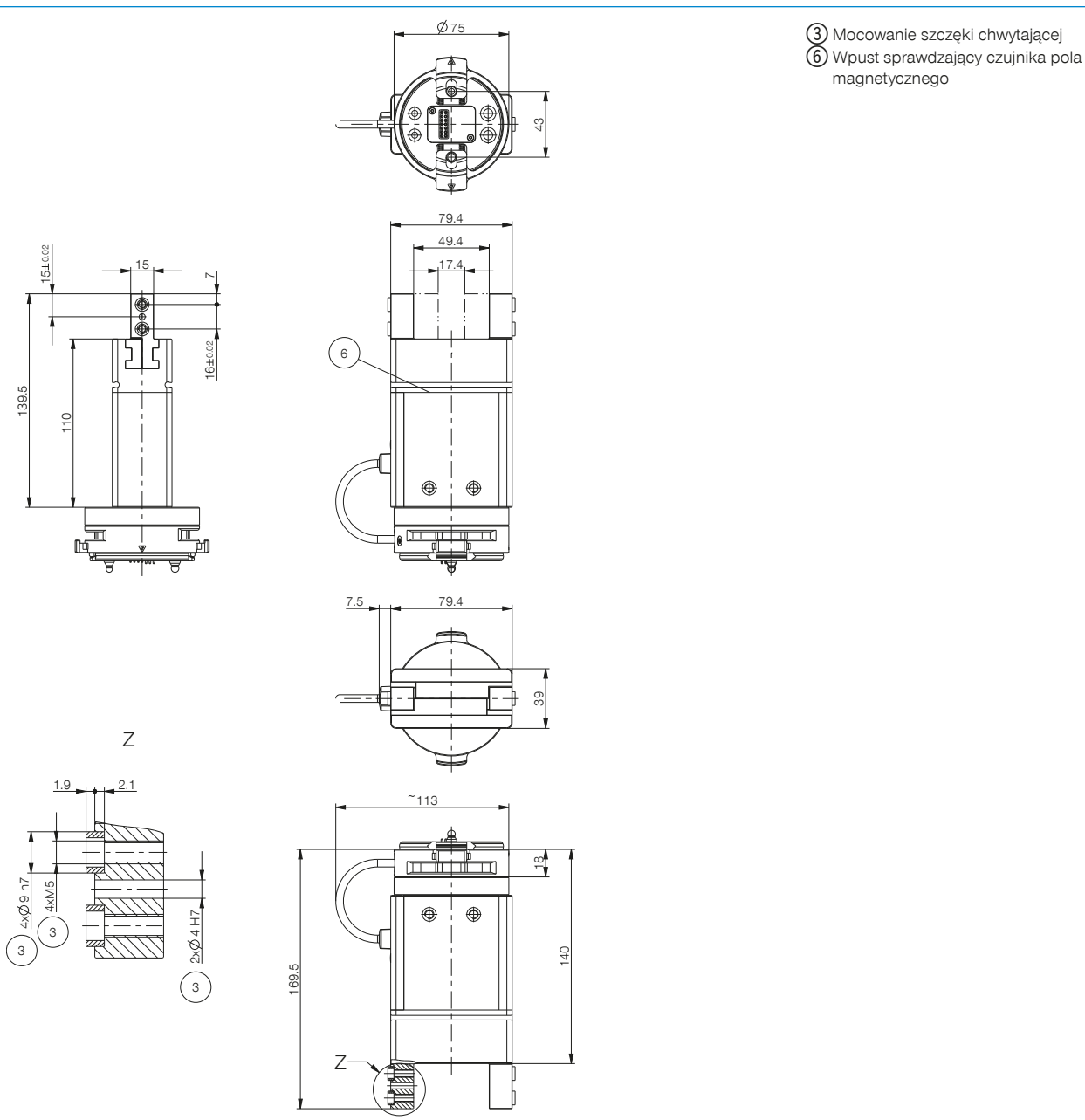
PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



MATCH - CHWYTAKI

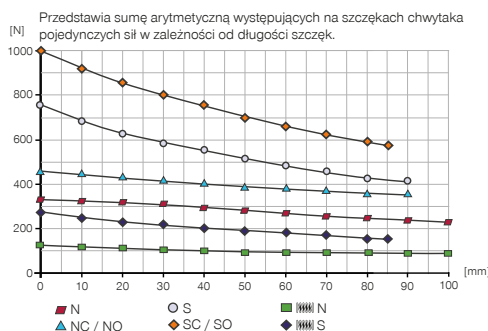
LWR50L-24-00001/2/3/4/5/6-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



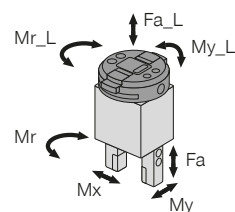
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Dane techniczne

Nr katalogowy	LWR50L-24-00001-A	LWR50L-24-00002-A	LWR50L-24-00003-A	LWR50L-24-00004-A	LWR50L-24-00005-A	LWR50L-24-00006-A
Informacje ogólne						
Sterowanie	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Masa [kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Dane specyficzne dla zmieniar ki narzędzi						
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1	1	1	1	1	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Siła dokręcania [N]	50	50	50	50	50	50
Siła rozdzielająca [N]	0	0	0	0	0	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
Dane specyficzne dla chwytaka						
Pasuje do serii	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
Rodzaj napędu	pneumatyczne	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny
Skok na szczękę [mm]	6	6	6	3	3	3
Siła chwytająca przy zamykaniu [N]	330	455		740	1020	
Siła chwytająca przy otwieraniu [N]	360		485	800		1080
Zabezpieczona sprężyną siła chwytania min. [N]		125	125		280	280
Liczba cykli maks.	360	250	250	360	250	250
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100	90	90	90	85	85
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6	6	6	6	6
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	11	24	24	11	24	24
Zintegrowana technika zaworowa	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak
Wbudowana funkcja kontroli	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane
Wbudowana funkcja kontroli za pomocą danych procesowych	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak
Napięcie [V]	24	24	24	24	24	24
Pobór prądu maks. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

MATCH - Stanowisko odkładania

Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

Y

4x Ø6h7

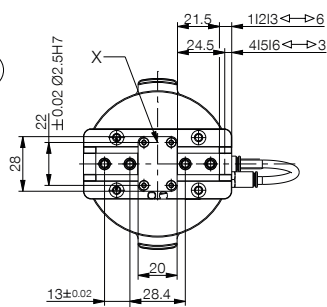
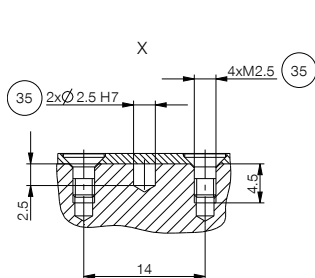
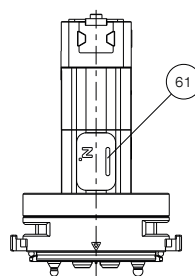
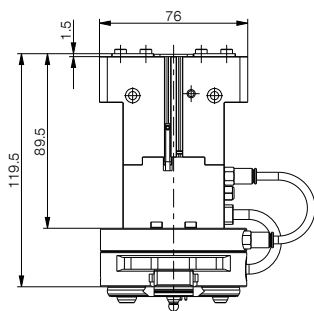
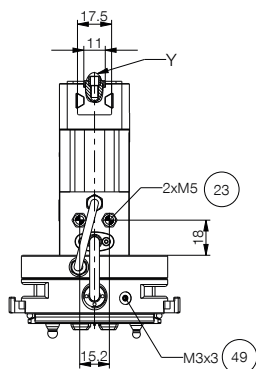
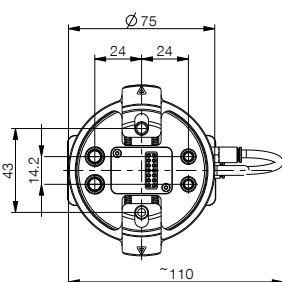
4x M4x6

2.5

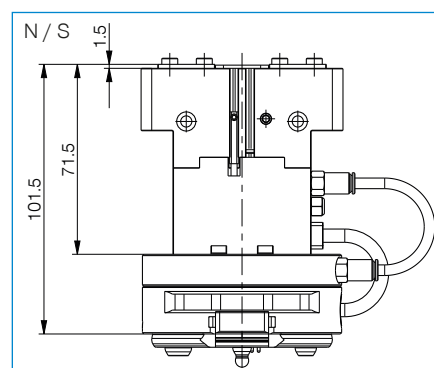
2.5

3

3



- ③ Mocowanie szczęki chwytającej
- ②③ Odpowietrzanie (R+S: przy zanieczyszczonym otoczeniu wymienić filtr przez wąż powietrza odlotowego i umieścić wyjście powietrza odlotowego w czystym otoczeniu)
- ③⑤ Możliwość mocowania nadbudów stosownie do potrzeb klienta
- ④⑨ Uziemienie
- ⑥① Wskaźnik stanu



MATCH - CHWYTAKI

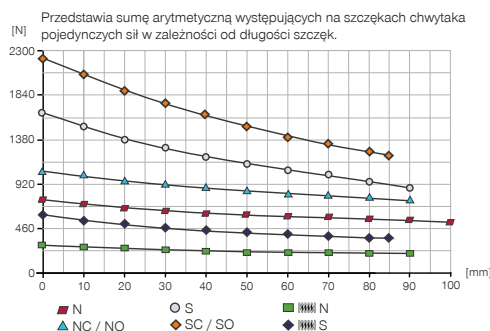
LWR50L-25-00001/2/3/4/5/6-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



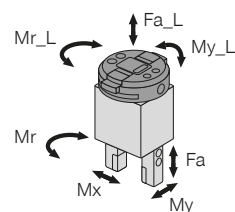
MATCH

► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Dane techniczne

Nr katalogowy	LWR50L-25-00001-A	LWR50L-25-00002-A	LWR50L-25-00003-A	LWR50L-25-00004-A	LWR50L-25-00005-A	LWR50L-25-00006-A
Informacje ogólne						
Sterowanie	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
Temperatura robocza [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
Masa [kg]	1.7	1.8	1.8	1.7	1.8	1.8
Dane specyficzne dla zmieniar ki narzędzi						
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1	1	1	1	1	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Siła dokręcania [N]	50	50	50	50	50	50
Siła rozdzielająca [N]	0	0	0	0	0	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
Dane specyficzne dla chwytaka						
Pasuje do serii	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
Rodzaj napędu	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny	inteligentny system pneumatyczny
Skok na szczękę [mm]	6	6	6	3	3	3
Siła chwytająca przy zamykaniu [N]	740	1020		1620	2240	
Siła chwytająca przy otwieraniu [N]	800		1080	1750		2370
Zabezpieczona sprężyną siła chwytania min. [N]		280	280		620	620
Liczba cykli maks.	330	230	230	330	230	230
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	100	90	90	90	85	85
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
Ciśnienie robocze [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6	6	6	6	6	6
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	22	43	43	22	43	43
Zintegrowana technika zaworowa	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak
Wbudowana funkcja kontroli	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane	zintegrowane
Wbudowana funkcja kontroli za pomocą danych procesowych	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak	Tak
Napięcie [V]	24	24	24	24	24	24
Pobór prądu maks. [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



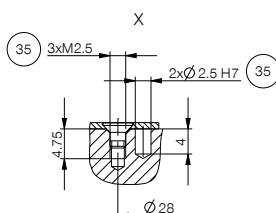
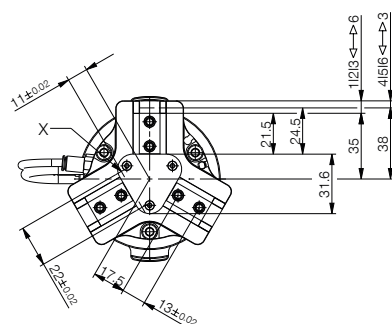
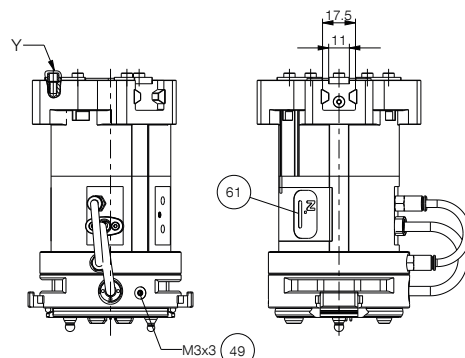
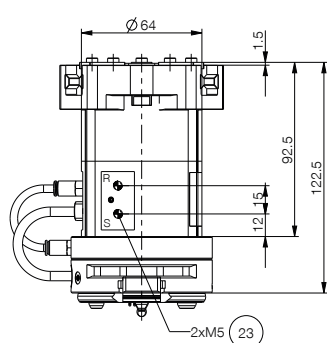
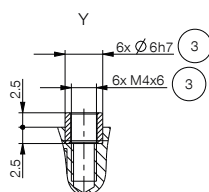
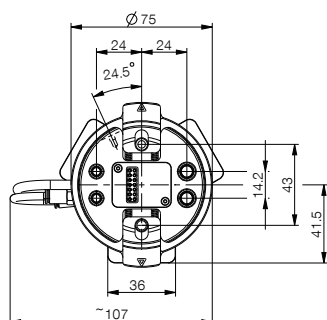
ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA

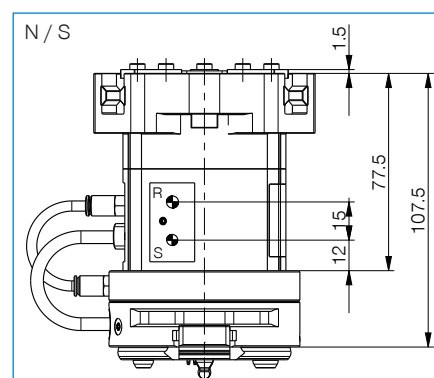


NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

NC / NO / SC / SO



- ③ Mocowanie szczęki chwytającej
- ②③ Odpowietrzanie (R+S: przy zanieczyszczonym otoczeniu wymienić filtr przez wąż powietrza odlotowego i umieścić wyjście powietrza odlotowego w czystym otoczeniu)
- ③⑤ Możliwość mocowania nadbudów stosownie do potrzeb klienta
- ④⑨ Uziemienie
- ⑥① Wskaźnik stanu



CHWYTAK MAGNETYCZNY

LWR50L-26-00001-A

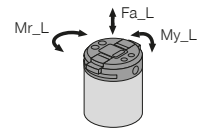
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	LWR50L-26-00001-A
Informacje ogólne	
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.44
Dane specyficzne dla zmieniar ki narzędzi	
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Dane specyficzne dla chwytaka	
Pasuje do serii	LWR50F
Siła przyczepności maks. [N]	27
Ciśnienie robocze min. [bar]	3
Ciśnienie robocze maks. [bar]	8
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	3.5

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



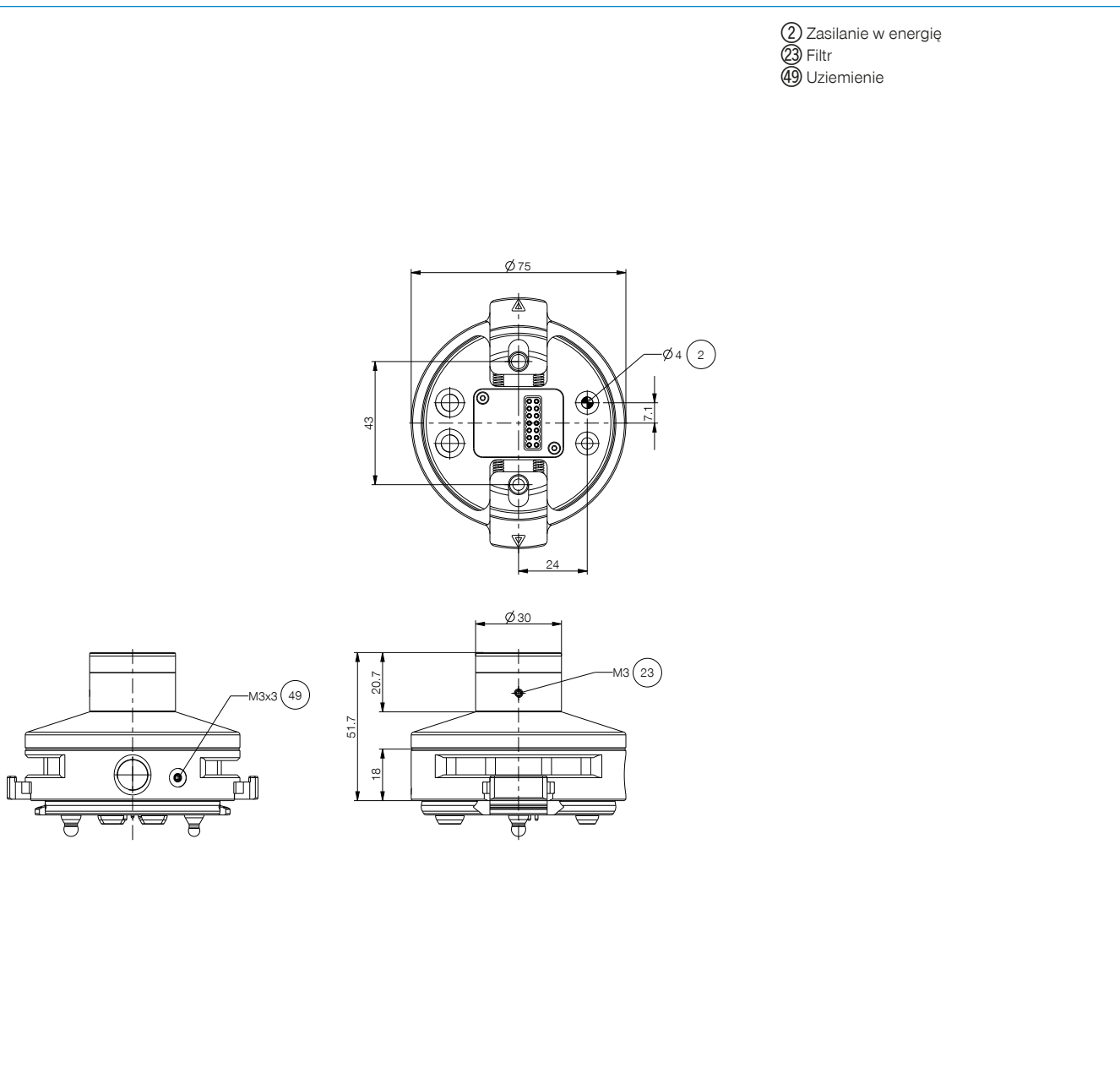
PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAK MAGNETYCZNY

LWR50L-26-00002-A

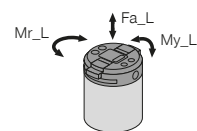
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	LWR50L-26-00002-A
Informacje ogólne	
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.6
Dane specyficzne dla zmieniaraki narzędzi	
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0
Dane specyficzne dla chwytaka	
Pasuje do serii	LWR50F
Siła przyczepności maks. [N]	65
Ciśnienie robocze min. [bar]	3
Ciśnienie robocze maks. [bar]	8
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	9

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



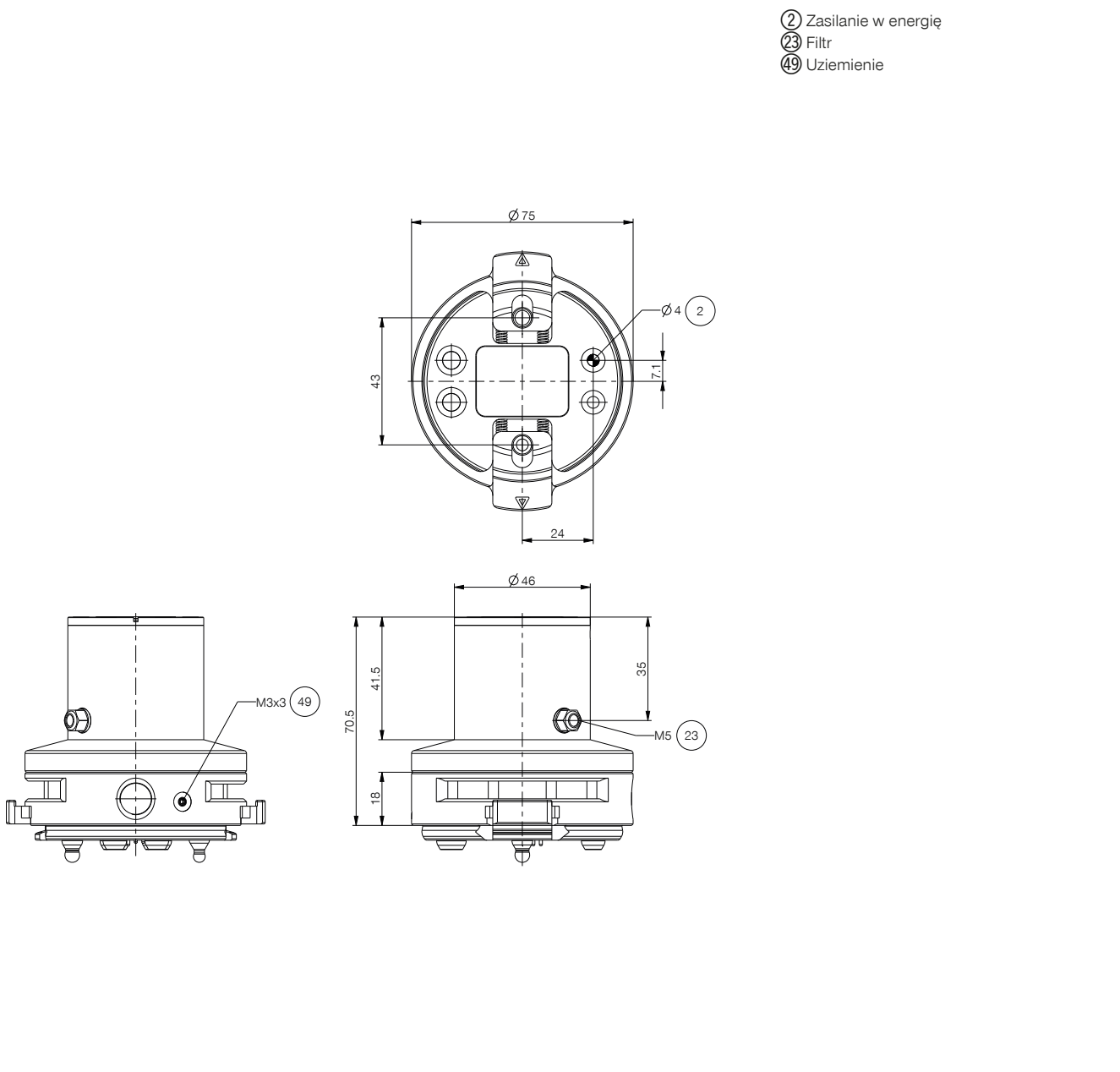
PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8



CHWYTAK MAGNETYCZNY

LWR50L-26-00003-A

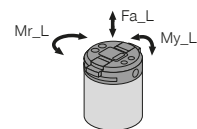
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	LWR50L-26-00003-A
Informacje ogólne	
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.4
Dane specyficzne dla zmieniar ki narzędzi	
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Dane specyficzne dla chwytaka	
Pasuje do serii	LWR50F
Siła przyczepności maks. [N]	220
Ciśnienie robocze min. [bar]	3
Ciśnienie robocze maks. [bar]	8
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	75

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



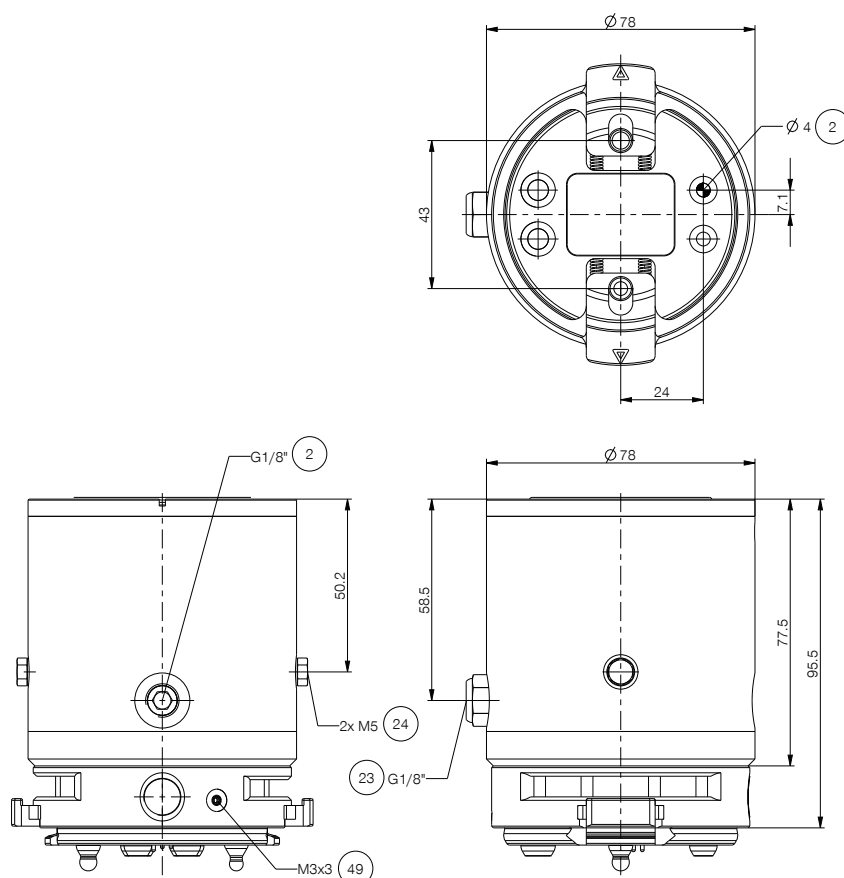
ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

- ② Zasilanie w energię
- ②③ Filtr
- ②④ Zasłepka lub zabezpieczenie transportowe
- ④⑨ Uziemienie



CHWY TAK IGŁOWY

LWR50L-27-00001-A

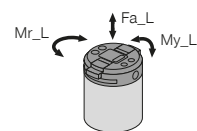
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



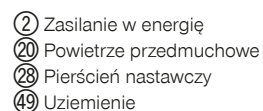
Mr_L [Nm]	20
My_L [Nm]	40
Fa_L [N]	500

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	LWR50L-27-00001-A
Informacje ogólne	
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Typ ochrony wg IEC 60529	IP30
Masa [kg]	0.69
Dane specyficzne dla zmieniar ki narzędzi	
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Dane specyficzne dla chwytaka	
Pasuje do serii	LWR50F
Skok igły regulowany min. [mm]	0
Skok igły regulowany maks. [mm]	1.5
Liczba igieł [kawatek]	20
Średnica igieł [mm]	0.7
Czas wsunięcia/czas wysunięcia [s]	0.03
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze min. [bar]	4
Ciśnienie robocze maks. [bar]	8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6
Pojemność cylindra na cykl [cm³]	1

▶ ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



CHWYTAK MONTAŻOWY O-RINGÓW Z ZEWNĄTRZ

LWR50L-28-00001-A

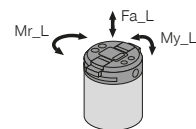
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	LWR50L-28-00001-A
Informacje ogólne	
Temperatura robocza [°C]	5 ... +80
Typ ochrony wg IEC 60529	IP30
Masa [kg]	0.99
Dane specyficzne dla zmieniaraki narzędzi	
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Dane specyficzne dla chwytaka	
Pasuje do serii	LWR50F
Skok rozwarcia na szczękę ustawiany min. [mm]	3
Skok rozwarcia na szczękę ustawiany maks. [mm]	6
Skok zgarniający [mm]	5
Siła rozwierająca [N]	300
Zalecana średnica O-ringa min. [mm]	4
Zalecana średnica O-ringa maks. [mm]	60
Liczba szczęk chwytających [Liczba]	6
Czas zamykania [s]	0.05
Czas otwierania [s]	0.05
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.05
Ciśnienie robocze min. [bar]	4
Ciśnienie robocze maks. [bar]	8
Nominalne ciśnienie robocze [bar]	6

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



UB65-3
Zestaw szczęk zgarniających aluminium
6 [kawalek]



UB65-4
Zestaw szczęk zaciskowych stal
6 [kawalek]



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



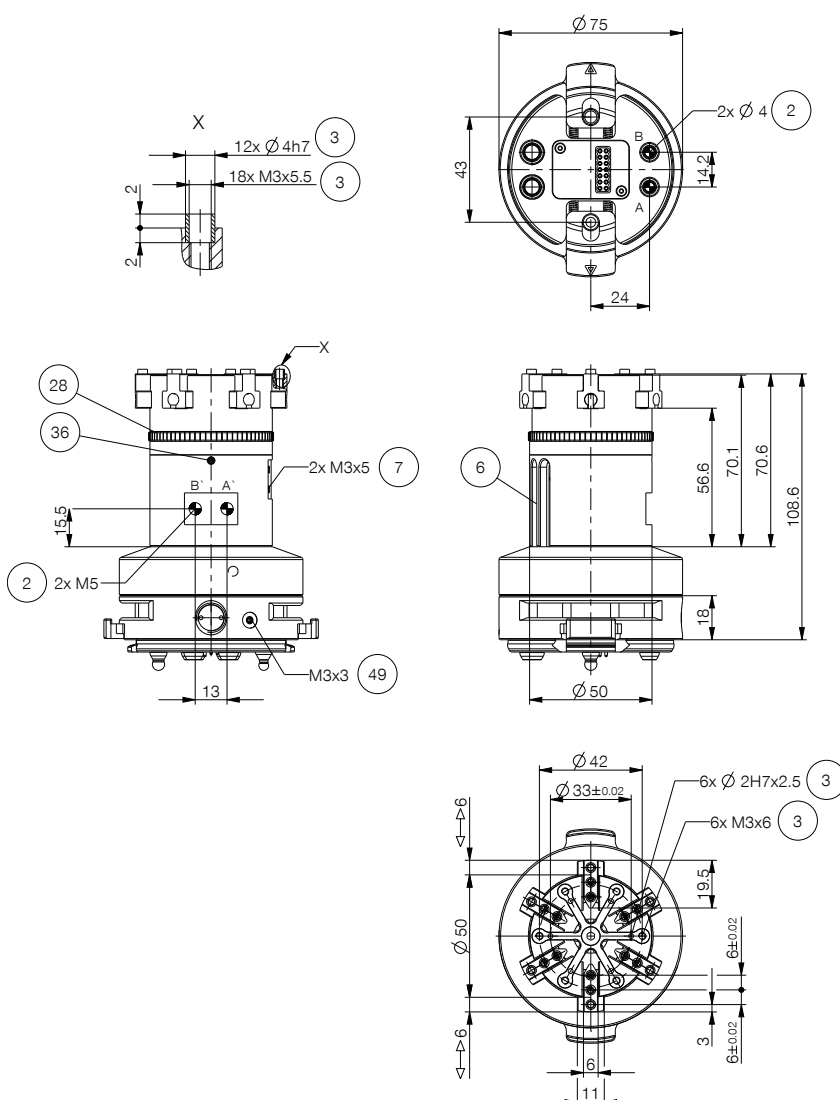
ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

- ② Zasilanie w energię
- ③ Mocowanie szczęki chwytającej
- ⑥ Wpust sprawdzający czujnika pola magnetycznego
- ⑦ Mocowanie elementu zaciskowego
- ②⑧ Pierścień nastawczy
- ③⑥ Blokada pierścienia nastawczego
- ④⑨ Uziemienie



MATCH - KOŁNIERZ KĄTOWY

SERIA LWR

► ZALETY PRODUKTU



MATCH

► Standaryzacja

Kołnierz kątowy zoptymalizowany do systemu End-of-Arm MATCH. Szybka wymiana w kilka sekund, pasuje do wszystkich robotów.

► Prosta integracja

Bezpośrednia, prosta integracja chwytaków IO-Link serii GEP2000, GEP5000, GEH6000IL i GPD5000IL.

► Kontur zmniejszający kolizyjność

Bezpośrednia integracja sprężonego powietrza i sterowania IO-Link. Opcjonalnie z dyszą przedmuchową i końcówką do programowania.

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



► Nasze produkty lubią wyzwania!

Ekstremalne warunki, w każdym zakątku świata — nasze sprawdzone w praktyce komponenty i systemy dają nieograniczone możliwości.

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com



► KROK 1: MODUŁ ROBOTA

Nr katalogowy	LWR50F-13-04-A	LWR50F-00-06-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 15000 GoFa* ISO TK 50**	

*Pobór prądu maks. 2 A

**Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Podłączenie elektryczne poprzez standardowe gniazdo IO-Link M12-5.

► KROK 2: KOŁNIERZ KĄTOWY

Nr katalogowy	LWR50L-29-00001-A
Pasuje do serii	LWR50F-xx-06

► KROK 3: PŁYTA ADAPTERA

Nr katalogowy	APRTK50-50	APRTK50-51	APRTK50-52	APRTK50-53
Pasuje do chwytaków	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

► KROK 4: AKCESORIA

Nr katalogowy	DUWFR01	SPWFR01
Budowa	Dysza przedmuchowa	Końcówka do programowania

MATCH - KOŁNIERZ KĄTOWY

LWR50L-29-00001-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50F-13-04-A
MATCH - Moduł robota



LWR50F-00-06-A
MATCH - Moduł robota



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



APRTK50-50
Płytki pośredniczące



APRTK50-51
Płytki pośredniczące



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



APRTK50-52
Płytki pośredniczące



APRTK50-53
Płytki pośredniczące



DUWFR01
Dysza przedmuchowa



SPWFR01
Końcówka do programowania



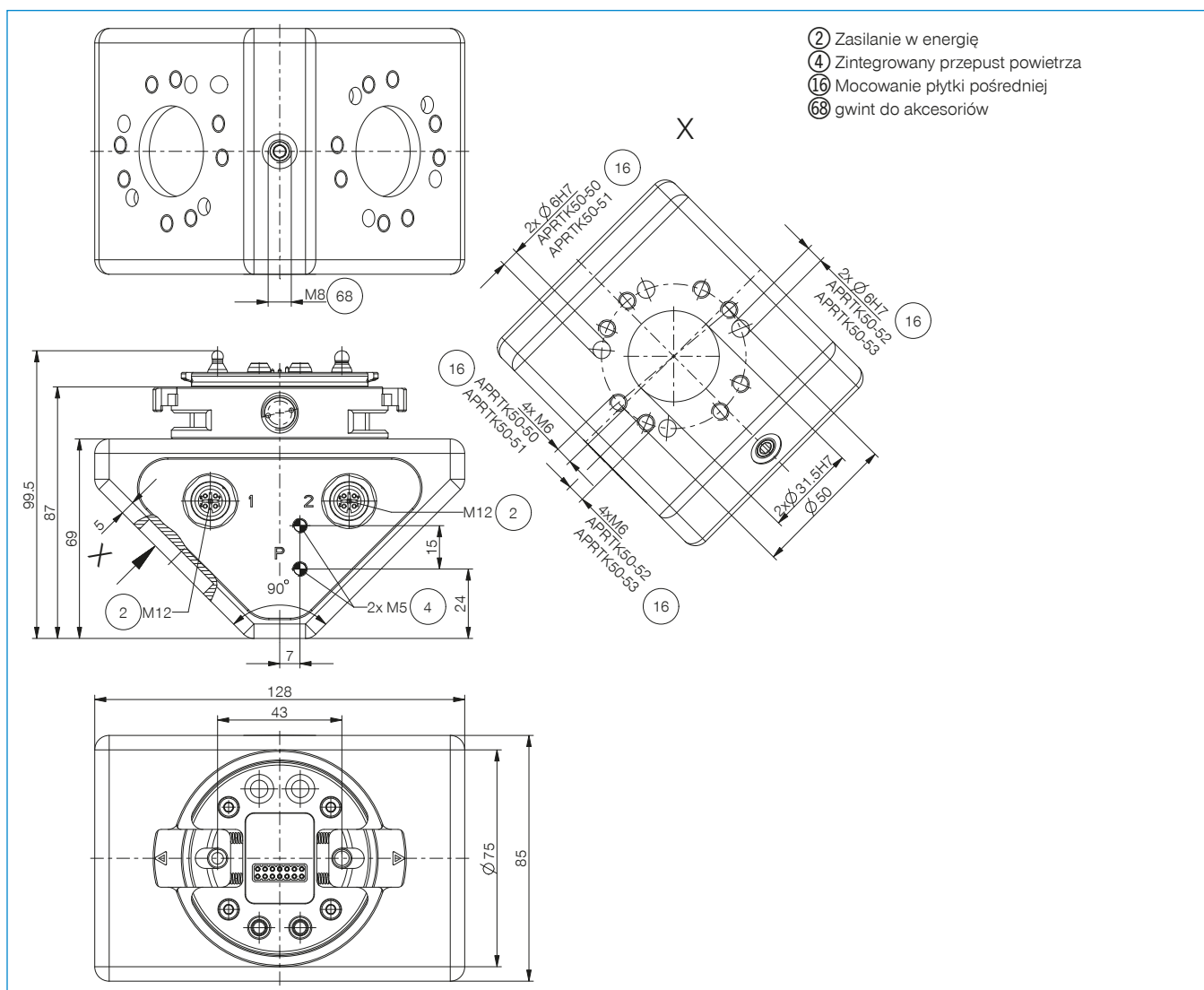
ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



NJ5-E2SK-01
Indukcyjny czujnik zbliżeniowy, przewód 0,3 m – wtyk M8

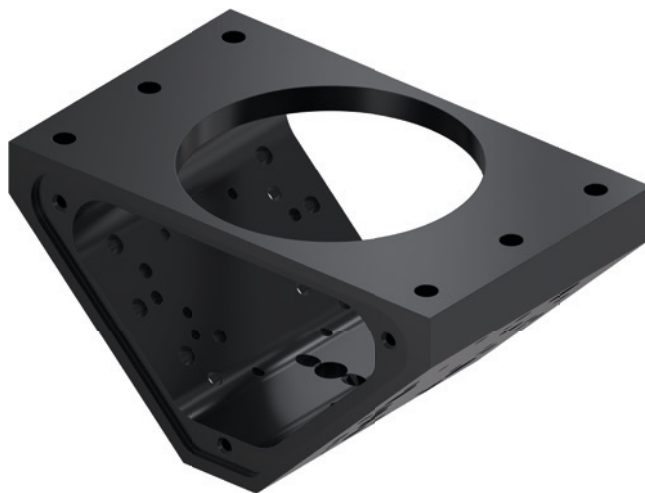
Nr katalogowy	Dane techniczne
Pasuje do serii	LWR50F-xx-06
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Skok blokujący [mm]	1
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +50
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.2





KOŁNIERZ KĄTOWY

PRZEGLĄD SERII



10 KOŁNIERZ KĄTOWY

320 - 323



Seria WFR

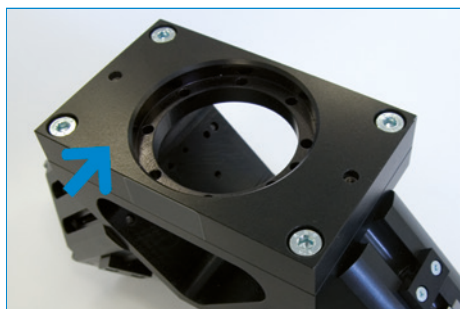
322

10

Przegląd serii / Kołnierz kątowy

KOŁNIERZ KĄTOWY

SERIA WFR



Elastyczne połączenie z robotem

Płyty adaptera są produkowane zgodnie z normą EN ISO 9409-1 i dlatego pasują do większości typów robotów różnych producentów.

Krok 1: Wybierz płytę adaptera

Wystarczy określić średnicę koła podziałowego kołnierza robota, aby otrzymać odpowiednią płytę adaptera.



Ponad 50 różnych wariantów

Płytę adaptera i kołnierz kątowy można łączyć z 13 różnymi chwytakami, co daje ponad 50 różnych wariantów. Wybierz odpowiedni chwytak z naszego głównego katalogu. Można tam znaleźć szeroki wybór konstrukcji, z zabezpieczeniem przed siłą nacisku lub bez, o różnych klasach ochrony lub odpornych na temperaturę.

Krok 2: Wybierz kołnierz kątowy

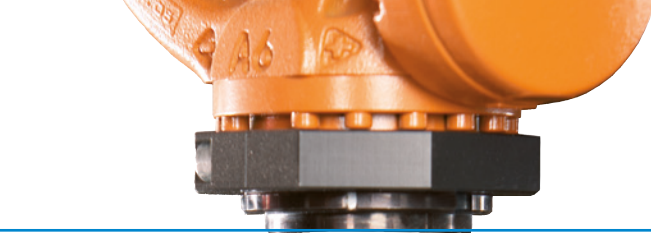
Wybierz chwytak, co spowoduje utworzenie kołnierza pod kątem prostym.



Rozszerzenie funkcjonalności kołnierza kąтового

Oslona blaszana, dysza przedmuchowa albo ostrze programujące — nasz obszerny repertuar wyposażenia dodatkowego pozwoli szybko i indywidualnie dodać nowe funkcje.

3. Krok: Wybór wyposażenia dodatkowego



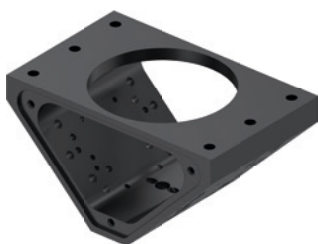
► KROK 1: PŁYTA ADAPTERA

Nr katalogowy

Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1

► Dane techniczne

APR01	APR02	APR03	APR05
TK 40	TK 50	TK 100	TK 31,5



► KROK 2: KOŁNIERZ KĄTOWY

Nr katalogowy

Pasuje do rozmiar

► Dane techniczne

WFR03	WFR04
GPP5004 / GPP5006 / GEP5006 / GPD5004 / GPD5006 / GED5006	GPP5008 / GPP5010 / GEP5008 / GPD5008 / GPD5010 / GED5008 / GPW5008



► KROK 3: AKCESORIA

Nr katalogowy

Budowa
Pasuje do

► Dane techniczne

ABWFR01	ABWFR02
osłona blaszana WFR03	osłona blaszana WFR04

Nr katalogowy

Budowa
Pasuje do

DUWFR01

Dysza przedmuchowa
WFR03 / WFR04

Nr katalogowy

Budowa
Pasuje do

SPWFR01

Końcówka do programo-
wania
WFR03 / WFR04



UWAGI DOTYCZĄCE UŻYTKOWANIA

INFORMACJE OGÓLNE

Treść niniejszego katalogu ma charakter wyłącznie informacyjny i nie stanowi oferty handlowej w rozumieniu przepisów prawnych. Miarodajne dla zawarcia umowy jest pisemne potwierdzenie zamówienia przez firmę Zimmer GmbH, wydawane wyłącznie zgodnie z Ogólnymi Warunkami Sprzedaży i Dostawy firmy Zimmer GmbH w aktualnym brzmieniu. Można je znaleźć w internecie na stronie www.zimmer-group.com.

Wszystkie produkty zawarte w niniejszym katalogu są przeznaczone do odpowiednich zastosowań, np. do automatyzacji maszyn. Podczas stosowania i montażu należy przestrzegać uznanych zasad bezpieczeństwa pracy.

Ponadto obowiązują odnośne przepisy prawa, przepisy TÜV, odpowiedniego branżowego towarzystwa ubezpieczeniowego i VDE.

Użytkownik ma obowiązek przestrzegać podanych w niniejszym katalogu danych technicznych. Użytkownik nie może przekraczać podanych danych minimalnych i maksymalnych. W razie braku takich danych nie należy zakładać, że nie obowiązują wartości maksymalne i minimalne lub ograniczenia dotyczące szczególnych zastosowań. Każde niestandardowe zastosowanie należy skonsultować.

Cena nie obejmuje kosztów utylizacji, co należy uwzględnić w przypadku zwrotu i utylizacji przez Zimmer GmbH.

DANE TECHNICZNE I ILUSTRACJE

Dane techniczne oraz ilustracje zostały przygotowane starannie i zgodnie z najlepszą wiedzą. Nie gwarantujemy aktualności, prawidłowości i kompletności danych.

Dane i informacje zawarte w ogólnych opisach produktów, katalogach firmy Zimmer GmbH, broszurach i cennikach w każdej postaci, takie jak zdjęcia, rysunki, opisy, wymiary, wagi, materiały, parametry techniczne i inne, oraz opisane produkty i usługi mogą zostać w każdej chwili zmienione lub zaktualizowane bez konieczności wcześniejszego powiadomienia. Są wiążące tylko w takim zakresie, w jakim odnosi się do nich wyraźnie umowa lub potwierdzenie zamówienia. Niewielkie odchylenia od danych opisujących produkt są uważane za dozwolone i nie naruszają realizacji umów, o ile są do przyjęcia przez Klienta.

REKOMENDACJE

Produkty Zimmer Group podlegają ustawie w sprawie odpowiedzialności za produkt. Niniejszy katalog nie zawiera jakichkolwiek gwarancji, zapewnień dotyczących właściwości ani uzgodnień w sprawie właściwości przedstawionych produktów, w sposób wyraźny ani dorozumiany, ani w zakresie dostępności produktów. Treści reklam dotyczące cech jakościowych, właściwości i zastosowań produktów nie są wiążące prawnie.

W zakresie dopuszczalnym przez prawo odpowiedzialność firmy Zimmer GmbH za szkody bezpośrednio i pośrednio, szkody następne, roszczenia jakiegokolwiek rodzaju i na podstawie jakiegokolwiek tytułu prawnego, powstałe w wyniku użycia zawartych w niniejszym katalogu informacji, jest wykluczona.

ZNAKI TOWAROWE, PRAWA AUTORSKIE I POWIELANIE

Przedstawienie w katalogu praw własności przemysłowej, takich jak znaki firmowe, logotypy, zarejestrowane znaki towarowe lub patenty, nie oznacza udzielenia licencji lub praw do ich wykorzystania. Bez wyraźnej pisemnej zgody firmy Zimmer GmbH ich wykorzystanie jest niedozwolone. Cała treść niniejszego katalogu jest własnością intelektualną firmy Zimmer GmbH.

W rozumieniu prawa autorskiego każde niezgodne z prawem wykorzystanie własności intelektualnej, także we fragmentach, jest zakazane. Przedruk, powielanie i tłumaczenie (także we fragmentach) są dozwolone wyłącznie po uzyskaniu uprzedniej pisemnej zgody firmy Zimmer GmbH.

NORMY

Zimmer Group posiada wdrożony system zarządzania jakością zgodnie z normą ISO 9001:2008. Zimmer Group posiada wdrożony system zarządzania środowiskiem zgodnie z normą ISO 14001:2004.

UWAGI DOTYCZĄCE UŻYTKOWANIA

ZASADY SZCZEGÓLNE

OŚWIADCZENIE O MONTAŻU W ROZUMIENIU DYREKTYWY 2006/42/WE W SPRAWIE MASZYN (ZAŁĄCZNIK II 1 B)

Niniejszym oświadczamy, że nasze elementy jako maszyna nieukończona spełniają następujące podstawowe wymagania dyrektywy maszynowej 2006/42/WE

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

Oświadczamy także, że odpowiednia dokumentacja została sporządzona zgodnie z Załącznikiem VII część B niniejszej dyrektywy.

Zobowiązujemy się do przekazania urzędom nadzoru rynku na uzasadnione żądanie odpowiedniej dokumentacji dla maszyny nieukończonej w formie elektronicznej za pośrednictwem naszego działu dokumentacji.

Maszyna nieukończona może zostać uruchomiona dopiero po stwierdzeniu, że maszyna lub instalacja, w którą maszyna nieukończona ma być wmontowana, jest zgodna z wymogami dyrektywy maszynowej 2006/42/WE i wystawiona została deklaracja zgodności WE zgodnie z Załącznikiem II A.