

机器人技术

THE KNOW-HOW FACTORY

www.zimmer-group.com

ZIMMER group

THE KNOW-HOW FACTORY

ZIMMER GROUP
始终坚持
以客户为导向

多年以来，我们以给客户提供富于创新的个性化解决方案为宗旨，据此在市场上获得成功。ZIMMER 持续不断地发展壮大，现已进入一个具有里程碑意义的全新发展阶段——建立技术专家工厂。成功的秘诀是什么？

根基。我们的企业发展始终依托于卓越的产品和服务。Zimmer 自主开发具有独创性的解决方案和重要的技术创新。因此那些对技术领先有要求的用户是我们主要的客户群。即使面临再艰巨的挑战，Zimmer Group 亦可从容应对。

风格。Zimmer Group 以跨学科思维与方法见长。深耕二十个技术领域，提供从研发到生产全流程的尖端工艺解决方案。我们的服务覆盖全行业，致力于为全球客户量身定制难题破解之道。无论您身处何方，我们始终伴您左右。

动力。决定我们成败的最重要因素，是以客户为导向的指导方针。我们是一家优秀的服务供应商。对于我们的客户而言，Zimmer Group 作为核心合作伙伴，可以满足他们的各类需求。凭借在解决方案方面的雄厚实力以及一站式提供形式多样的产品和服务，我们可以应对客户的任何特殊要求。



技术

组件

凭借近五十年的行业积淀与技术突破，我们专注搬运设备、缓冲装置及机械制造领域，现已成为全球领先的气动、液压与电气组件制造商和供应商。



夹持搬运技术。 Zimmer Group 是公认的领先组件制造商和供应商。

机器人技术。 从快换装置到防碰撞装置和轴补偿模块，产品范围广泛。

真空技术。 我们丰富的真空组件产品系列，可为几乎所有行业提供无损物料搬运解决方案。

工业通信。 使用 ready-2-connect 通信模块(有线或者无线)，轻松实现机器人编程。

夹紧和制动技术。 适用于各类直线及旋转应用的创新组件。

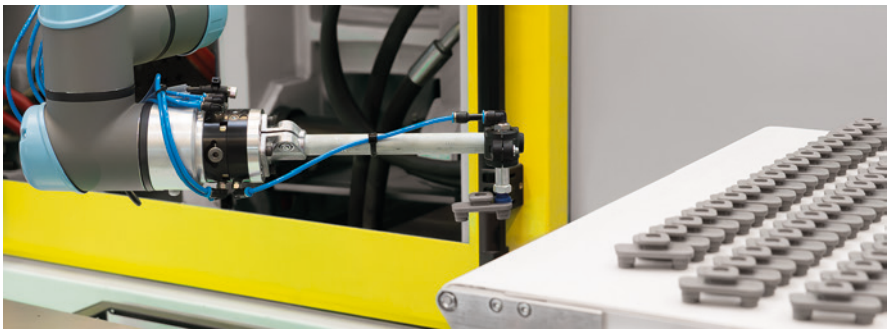
缓冲技术。 工业结构缓冲器与液压缓冲装置，彰显 KNOW-HOW FACTORY 的创新实力。

SOFT CLOSE 阻尼器。 作为家具行业领先的研发合作伙伴，我们也是自闭机构领域的强大系统合作伙伴。

机床技术。 用于加工金属、木材与复合材料的创新刀具和夹紧系统。

工艺成型技术

金属、塑料或者弹性体？我们为各行业提供技术及经济性双重优化的系列零部件。从智能系统开发、材料优选和生产技术，到具有成本效益的产品。



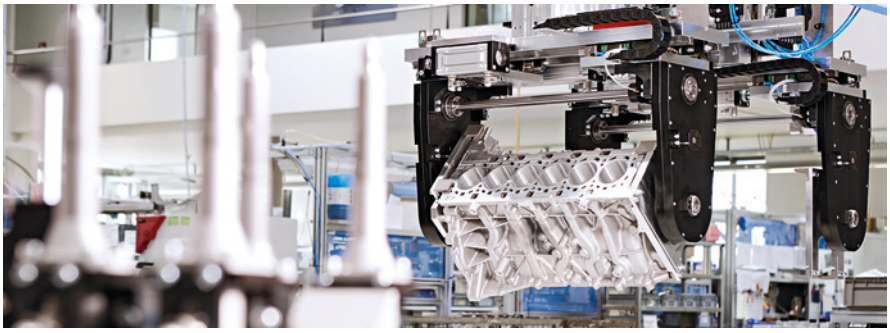
MIM 技术。 作为使用注射成型法制造复杂形状金属件的解决方案。

注塑成型。 适用于多样化塑料部件批量生产的理想工艺方案。

弹性体。 非常适合生产由各种弹性体制成的精密定制工件。

系统解决方案

我们将顶尖的机械领域技术与最新的物联网科技相结合，实现了超快的整合和调试速度、超高的产品可用性和更优的生产率。



系统组件。我们可针对您的具体应用，在搬运技术、缓冲技术、机床技术以及夹紧和制动技术领域为您定制组件，如轴补偿模块、机械抓手或伺服旋转手指。

机械臂末端工具与抓取系统。机器人自动化的核心部件。使用我们的机械臂末端工具，完成各行各业的不同任务：焊接、抓取、检查、装配等等。

移动机器人与运输系统。借助我们的自主移动机器人、灵活的运输系统和适用于中小批量产品的移动机械手单元，您可实现最大的灵活性，高效、安全地进行生产。

模块和单元。我们致力于开发跨市场通用型独立单元及即装即用模块，可无缝集成至您的生产设备之中，提供精准定制化方案以优化生产效率并确保最高品质标准。

机器设备。我们的解决方案包括交钥匙设备、用于家具行业的解耦和装配单元，以及支持单件流生产的高度灵活设备和机器人辅助加工解决方案，包括使用 ready-2-connect 通信模块（有线或无线）进行编程。

工程设计。助力客户快速投产定制系统、简化操作流程、提升运行效率与可靠性，是我们工程团队的核心使命。

安全和质量。这两大要素是我们企业理念的核心基石。通过南德意志集团 (TÜV Süd) 的持续检测、美国保险商实验室 (UL) 的权威认证以及严格遵循德国法定事故保险协会 (DGUV) 的安全建议，我们确保产品不仅符合最高标准，更能提供持久可靠的卓越安全保障——为您打造真正经得起时间考验的解决方案。

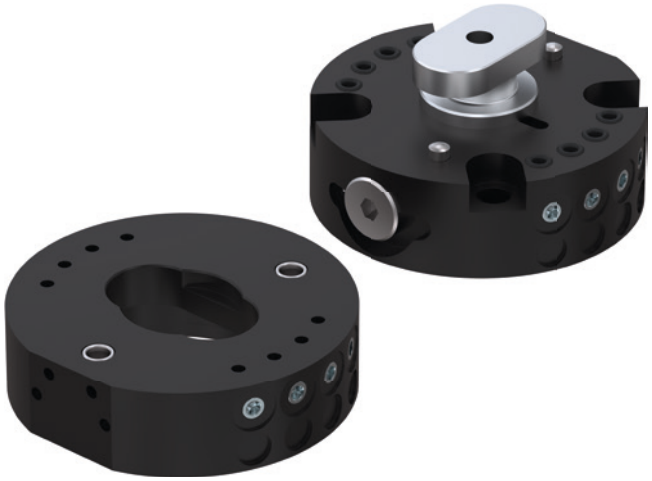


机器人技术
产品系列概览

1	**手动工具快换**	**8 - 23**
	HWR2000 系列	10
	HWR 系列	18
2	**气动工具快换**	**24 - 47**
	WPR5000 系列	26
	WWR1000 系列	42
3	**自动工具快换**	**48 - 59**
	FWR 系列	50
4	**磁力工具快换**	**60 - 67**
	WMR2000 系列	62
5	**能源元件和附件,用于刀具更换器**	**68 - 79**
	用于快换装置的能源元件和配件	70
6	**旋转分配器**	**80 - 101**
	DVR 系列	82
	DVR1000 系列	100
7	**轴补偿模块**	**102 - 161**
	FGR 系列	104
	XYR1000 系列	110
	ZR1000 系列	128
	ARP 系列	146
8	**防碰撞保护**	**162 - 185**
	CSR 系列	164
	CRR 系列	178
9	**MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM**	**186 - 319**
	MATCH - 机器人模块	188
	MATCH - 机械抓手	268
	MATCH - 角法兰	316
10	**角度法兰**	**320 - 323**
	WFR 系列	322



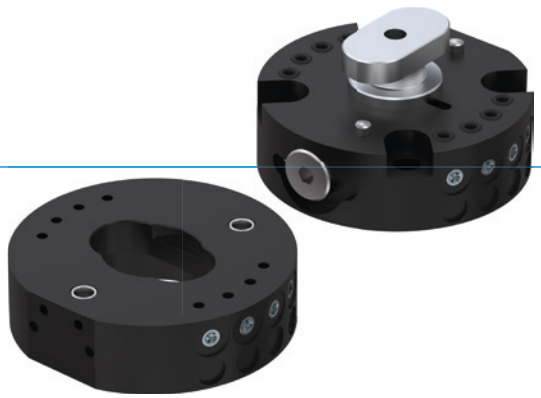
手动工具快换
产品系列概览



1	**手动工具快换**	8 - 23
	HWR2000 系列	10
	HWR 系列	18

工具快换
HWR2000 系列

▶ 产品优点



▶ 分秒内完成快换

分秒的工具转换降低您的初始开销并且最大化的减少因换工具而产生的停产时间

▶ 集成内置气路系统

用于供应气动执行器。通过可选购能源模块，可以传输其他介质

▶ 包括防掉落保护装置

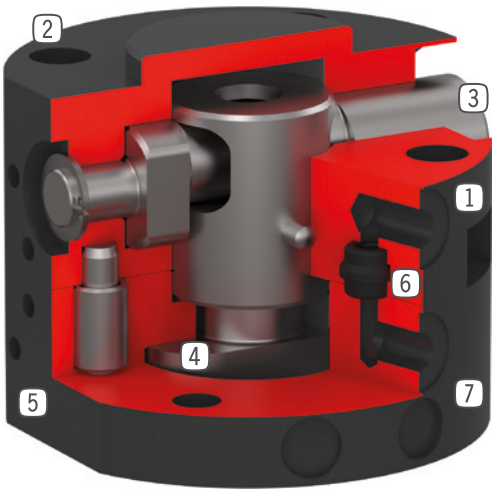
避免任何非正常工件掉落 - 这样更高的保证了人和机器的安全

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ 我们的产品钟爱挑战!
无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **固定端**
- 用于机械手端安装

2 **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

3 **偏心锁紧销**
- 由弹簧实现的卡锁功能

4 **锁销**
- 配套于锁紧套

5 **安装能源模块**

6 **内置气路**
- 空气/真空管路
- 可实现无管操作

7 **非固定端**
- 用于工具端安装

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	气体传输 [编号]	电传输
HWR2031	TK 31.5	4	选配
HWR2040	TK 40	4	选配
HWR2050	TK 50	8	选配

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击: www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

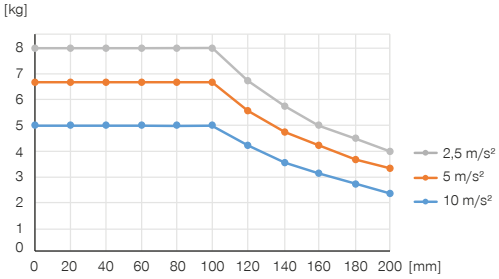
工具快换
HWR2031 尺寸型号

▶ 产品规格



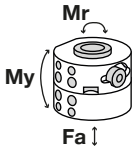
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

作用于联锁状态工具快换的静态力和扭矩。



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

▶ 配件建议



能源供应



GVM5
直插接头-快接式



接口 / 其他

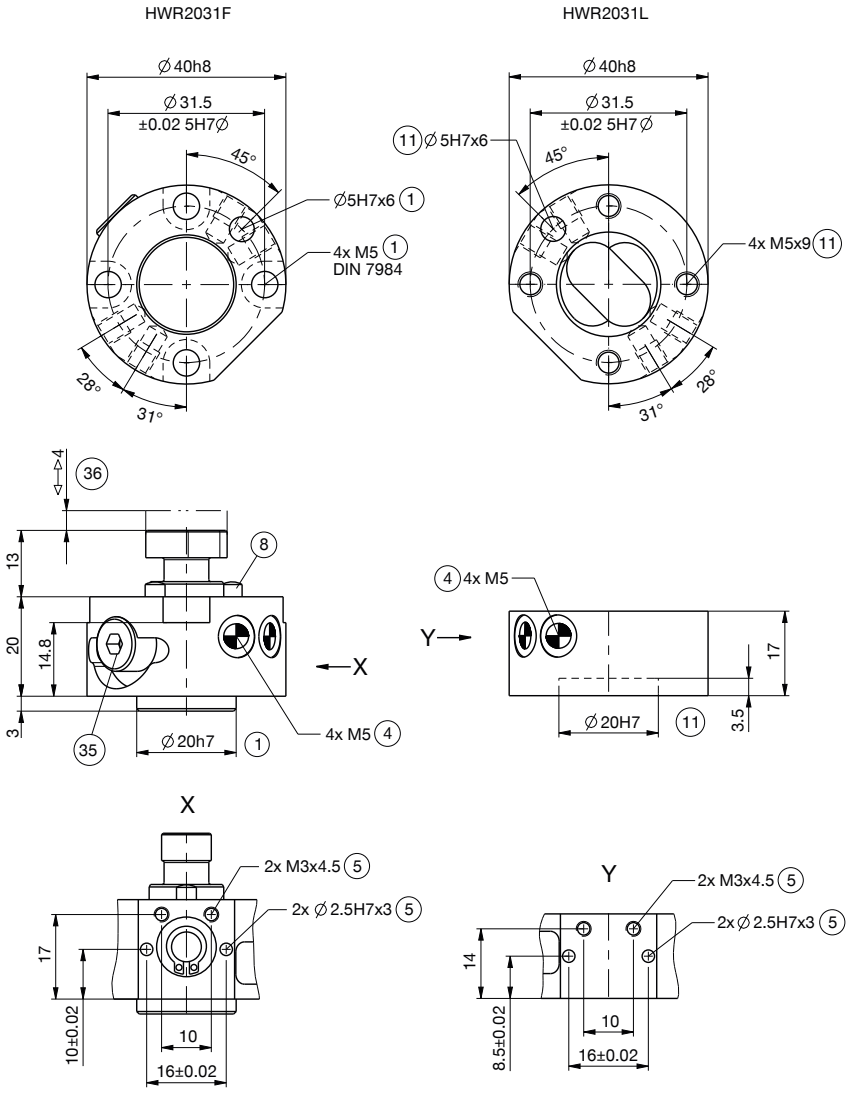


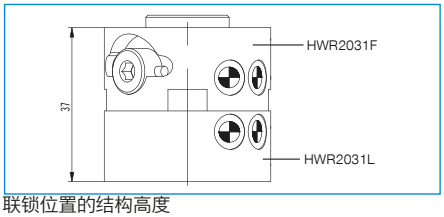
你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70

► **技术数据**

定购编号	HWR2031F	HWR2031L
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 31.5	TK 31.5
气体传输 [编号]	4	4
每种载体的通过量 [l/min]	150	150
电传输	选配	选配
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	4	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	0.13	0.1
重量 [kg]	0.09	0.04

① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(机床侧)
㉟ 联锁操作装置
㊱ 锁定行程





联锁位置的结构高度

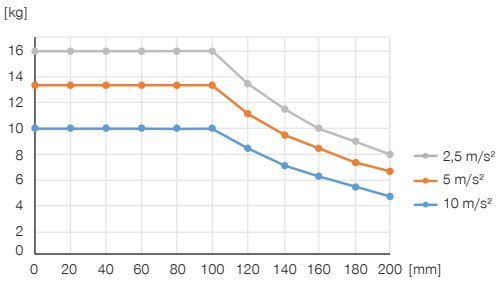
工具快换
HWR2040 尺寸型号

▶ 产品规格



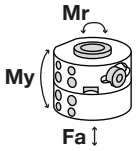
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

作用于联锁状态工具快换的静态力和扭矩。



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

▶ 配件建议



能源供应



GVM5
直插接头-快接式



接口 / 其他

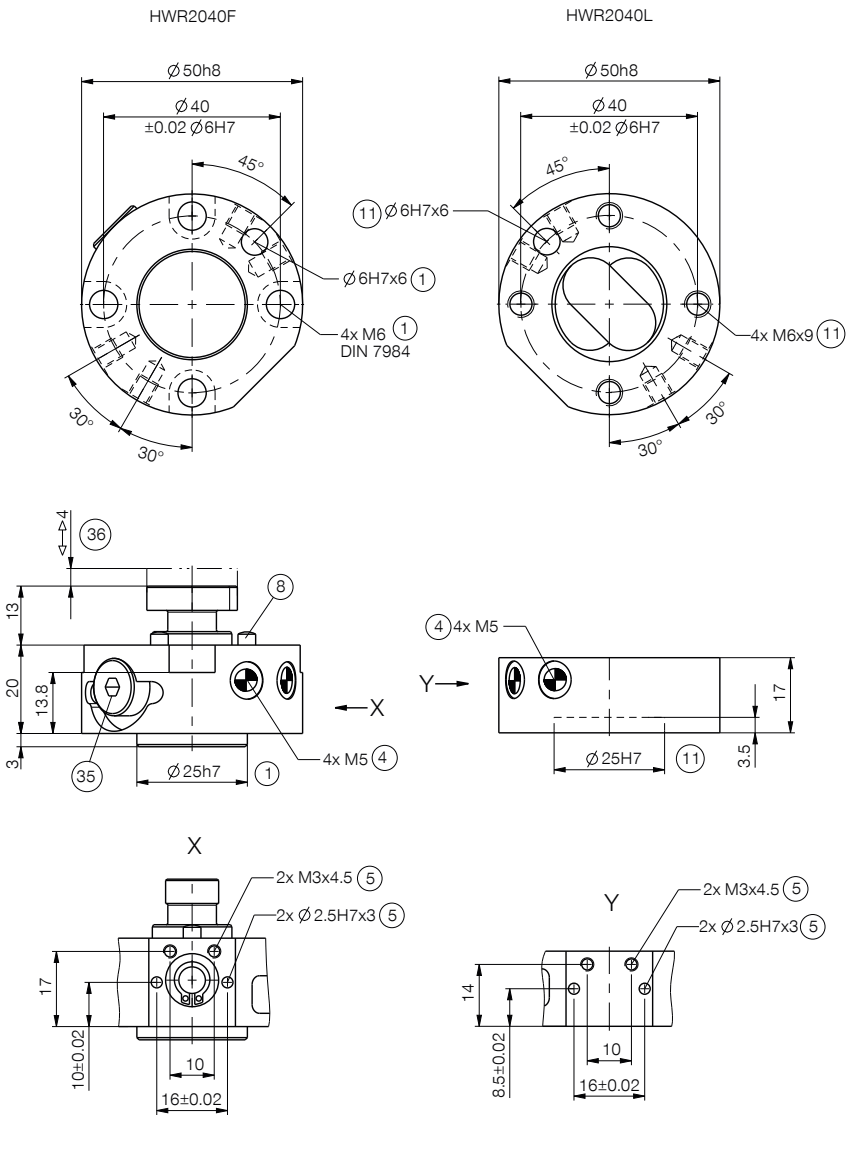


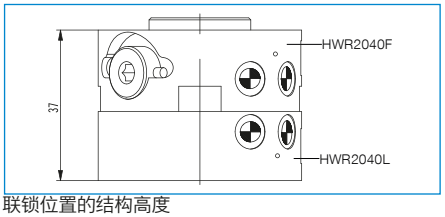
你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70

► **技术数据**

定购编号	HWR2040F	HWR2040L
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40	TK 40
气体传输 [编号]	4	4
每种载体的通过量 [l/min]	150	150
电传输	选配	选配
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	4	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	0.33	0.26
重量 [kg]	0.15	0.071

① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(机床侧)
㉟ 联锁操作装置
㊱ 锁定行程

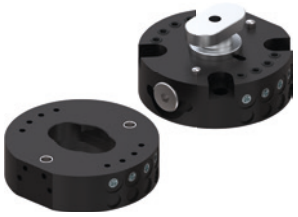




联锁位置的结构高度

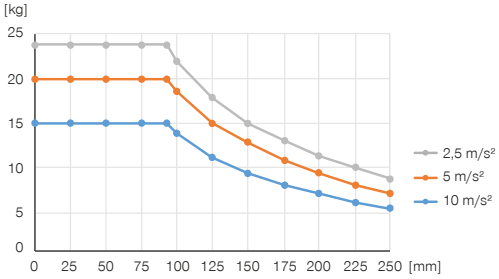
工具快换
HWR2050 尺寸型号

▶ 产品规格



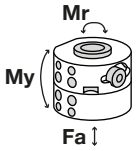
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

作用于联锁状态工具快换的静态力和扭矩。



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

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式

接口 / 其他

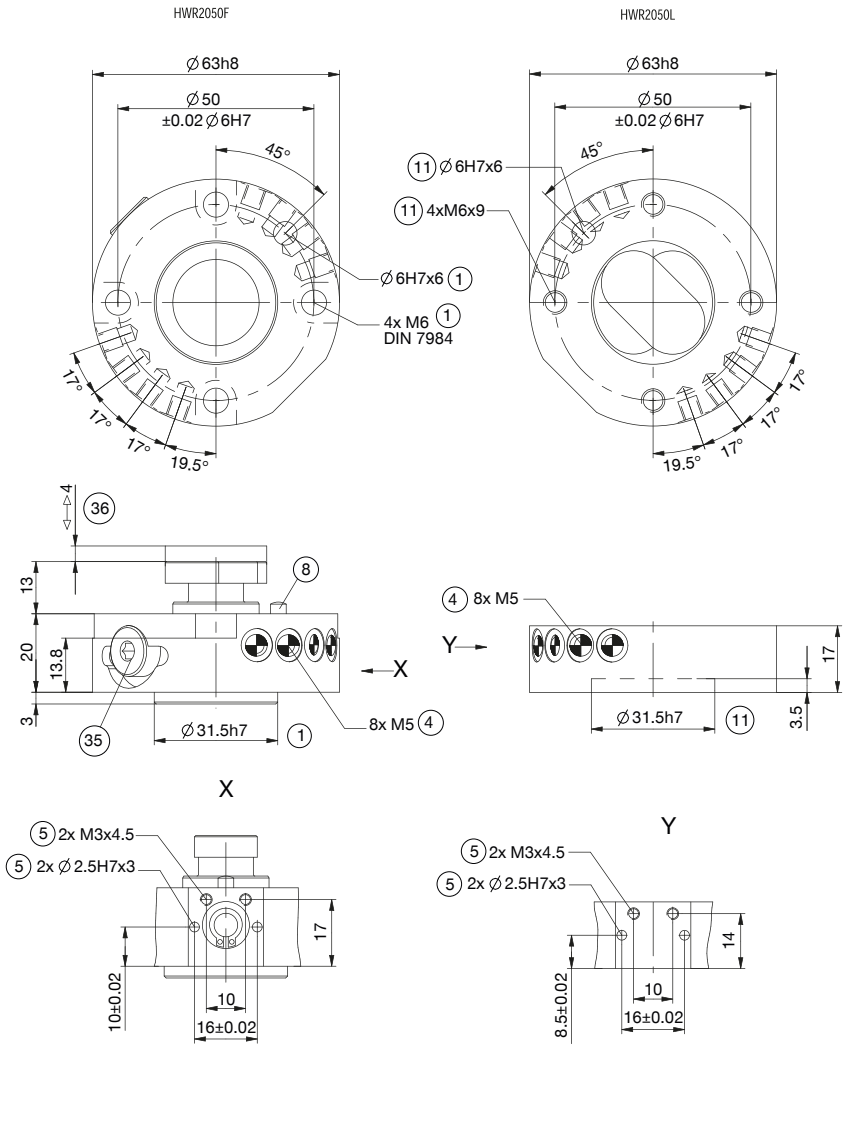


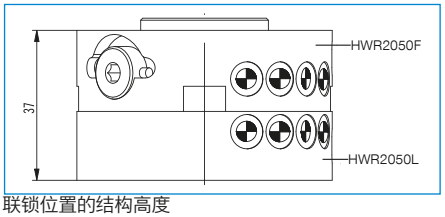
你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70

► **技术数据**

定购编号	HWR2050F	HWR2050L
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50	TK 50
气体传输 [编号]	8	8
每种载体的通过量	150	150
电传输	选配	选配
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	4	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	0.86	0.67
重量 [kg]	0.23	0.11

① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(机床侧)
㉟ 联锁操作装置
㊱ 锁定行程

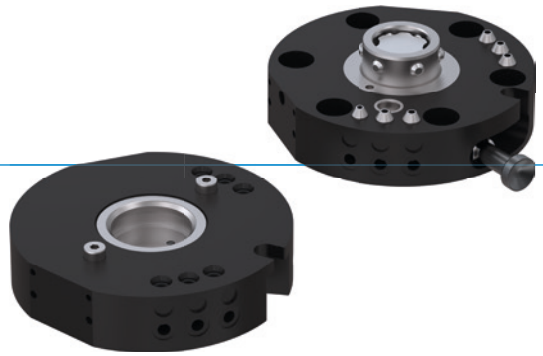




联锁位置的结构高度

工具快换
HWR 系列

▶ 产品优点



▶ 分秒内完成快换

分秒的工具转换降低您的初始开销并且最大化的减少因换工具而产生的停产时间

▶ 集成内置气路系统

用于供应气动执行器。通过可选购能源模块，可以传输其他介质

▶ 无需工具即可更换

自带锁紧杆完全隐藏在外壳内，不需要其他工具就可以直接实现快换

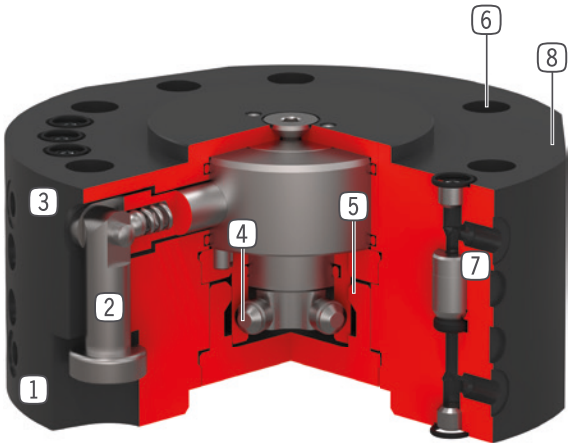
▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ 我们的产品钟爱挑战!

无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **非固定端**
- 用于工具端安装

2 **锁紧杆**
- 由弹簧实现的卡锁功能

3 **固定端**
- 用于机械手端安装

4 **锁销**
- 配套于锁紧套

5 **锁定行程**
- 可通过锁紧套反复调整

6 **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

7 **内置气路**
- 空气/真空管路
- 可实现无管操作

8 **安装能源模块**

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	气体传输 [编号]	电传输
HWR63	TK 63	6	选配
HWR80	TK 80	6	选配

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击: www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

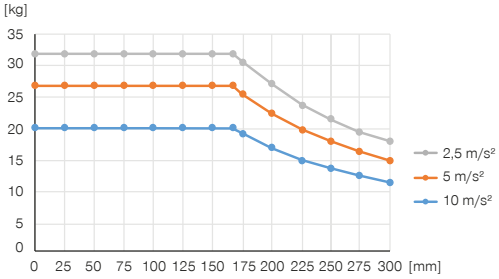
工具快换
HWR63 尺寸型号

▶ 产品规格



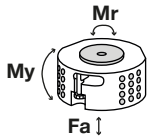
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

作用于联锁状态工具快换的静态力和扭矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
O型圈
COR0050100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他



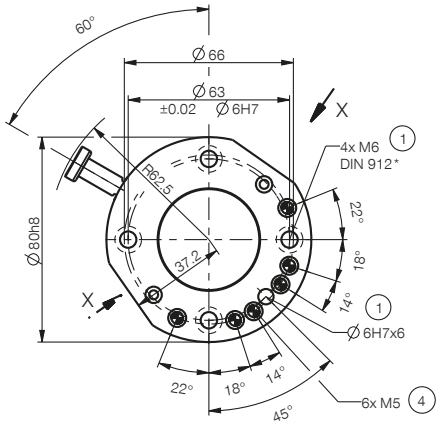
你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70

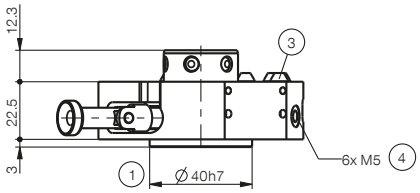
► **技术数据**

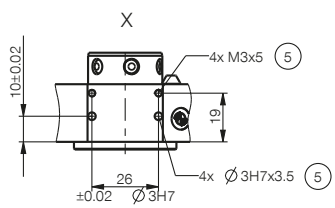
定购编号	HWR63F-B	HWR63L-B
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63	TK 63
气体传输 [编号]	6	6
每种载体的通过量	170	170
电传输	选配	选配
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	1	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	3.8	2.6
重量 [kg]	0.49	0.31

① 固定位置(机械手侧)
③ 空气套管
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑪ 固定位置(机床侧)
㊳ 背板侧
㊴ HWR63

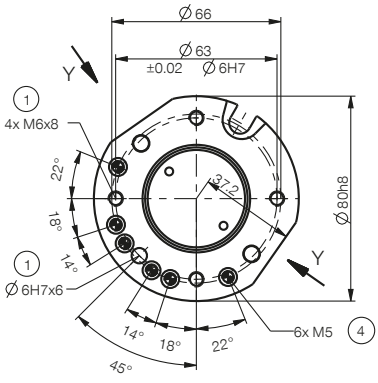
HWR63F-B

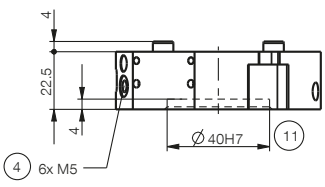


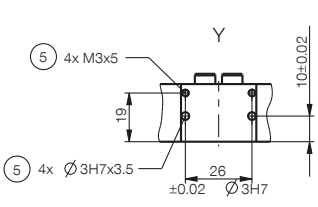


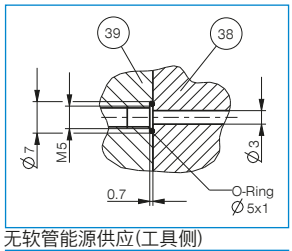


HWR63L-B

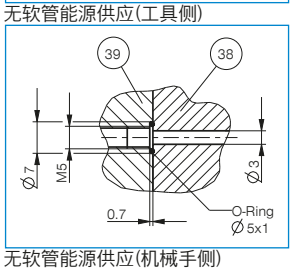




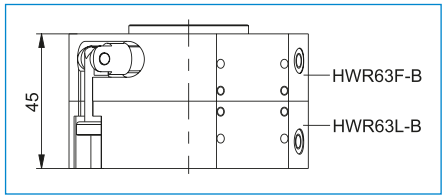




无软管能源供应(工具侧)



无软管能源供应(机械手侧)



联锁位置的结构高度

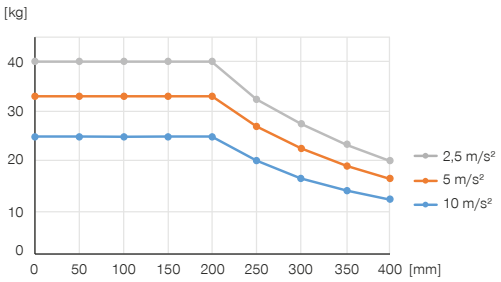
工具快换
HWR80 尺寸型号

▶ 产品规格



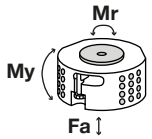
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

作用于联锁状态工具快换的静态力和扭矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
O型圈
COR0060100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他



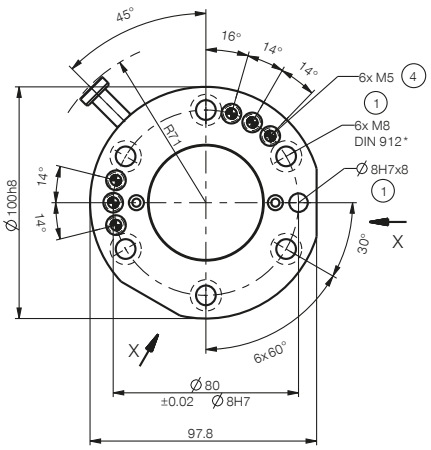
你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70

► **技术数据**

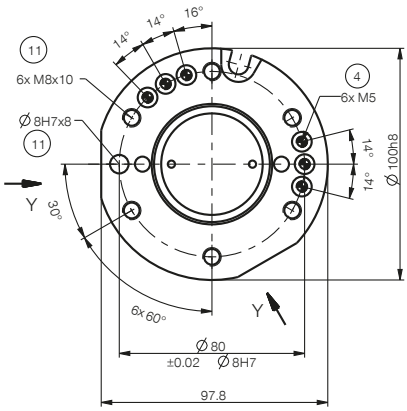
定购编号	HWR80F-B	HWR80L-B
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80	TK 80
气体传输 [编号]	6	6
每种载体的通过量	170	170
电传输	选配	选配
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	1	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	3.36	2.8
重量 [kg]	0.67	0.48

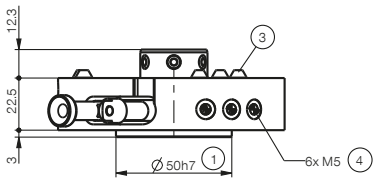
① 固定位置(机械手侧)
③ 空气套管
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑪ 固定位置(机床侧)
㊳ 背板侧
㊴ HWR80

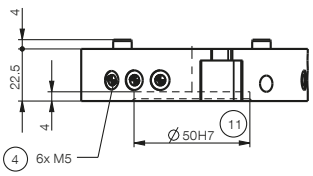
HWR80F-B

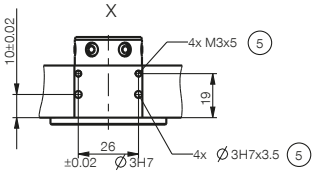


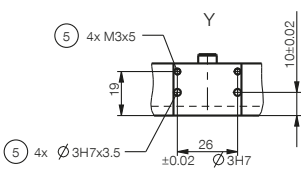
HWR80L-B

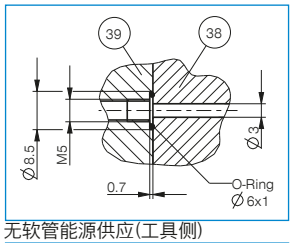




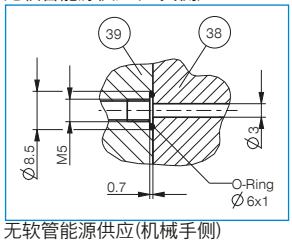




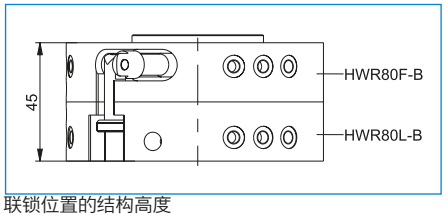




无软管能源供应(工具侧)



无软管能源供应(机械手侧)



联锁位置的结构高度



气动工具快换
产品系列概览



2	气动工具快换	24 - 47
	WPR5000 系列	26
	WWR1000 系列	42

工具快换
WPR5000 系列

▶ 产品优点



▶ 安全的快换装置

通过弹簧预紧活塞、自锁式锁定装置以及可选的传感器和其他配件，确保出色的安全性。Zimmer Group 的快换装置可满足性能等级 d、控制类别 3 的高要求。

▶ 锁定运动机构

创新锁定运动机构配有锁定螺栓，刚度极高，为快换装置树立了新的标杆。采用极其扁平的设计，作用于机器人的力矩载荷极小，因此可以使用尺寸更小且成本更低的机器人。

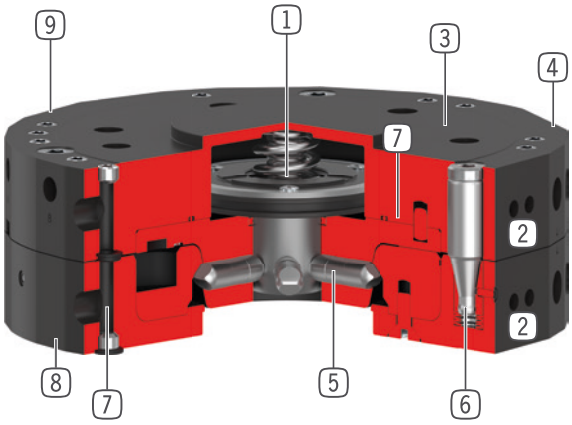
▶ 种类繁多

无论传输哪一种介质，使用 WER1500 和 WER3000 系列的合适能源元件，除了气动、流体、电信号和负载之外，还可以进行通信传输等。

▶ 产品特点

尺寸型号	版本	
WPR5XXX	F-00-A	L-00-A
机械式自锁	●	●
(最多)5 百万次循环免维护	●	●
磁场传感器	●	●
耐腐蚀	●	●
IP54	●	●

▶ 优势细节



① **驱动**
- 弹簧预紧活塞
- 采用机械式自锁,安全性极高
- 即使在压力下降或急停情况下,也能可靠固定工具端和工具

② **安装能源模块**
- 侧面连接可选配的能源元件,用于传输流体、电信号和负载、通信、气动和真空等

③ **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

④ **活塞位置检测**
- 可选配内置传感器
- 直接整合在快换装置中,节省安装空间,减少干涉轮廓

⑤ **锁销**
- 所有锁定件材质为硬化钢

⑥ **定心销**
- 预紧的定心销,抗扭刚度极大

⑦ **内置气路**
- 空气/真空管路
- 可实现无管操作

⑧ **非固定端**
- 用于客户侧安装

⑨ **固定端**
- 用于机械手端安装

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	气体传输 [编号]	电传输
WPR5040	TK 40	4	选配
WPR5050	TK 50	4	选配
WPR5063	TK 63	6	选配
WPR5080	TK 80	6	选配
WPR5100	TK 100	8	选配
WPR5125	TK 125	10	选配
WPR5160	TK 160	10	选配

▶ 更多详情请上网查询

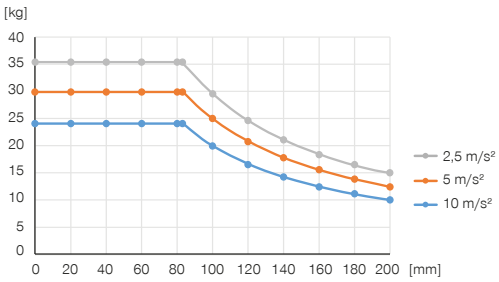
所有信息查询请点击:www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

工具快换
WPR5040 尺寸型号

▶ 产品规格

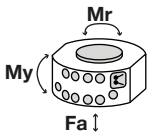


▶ 可变安装位置



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



4 [个]
O型圈
COR0040150

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



ZUB190815
活塞位置检测



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AWPR5040-00-A
放置架



AWPR5040-10-A
放置架



ZUB189694
编程笔

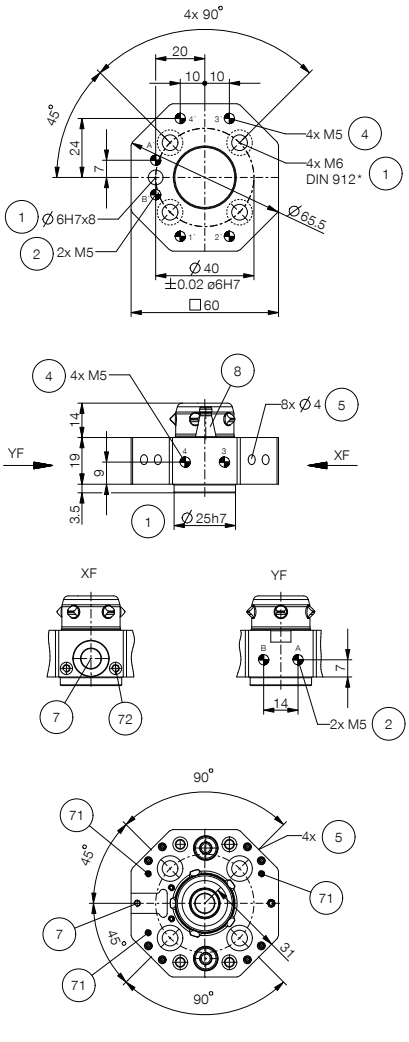


ZUB192291
解锁扣件

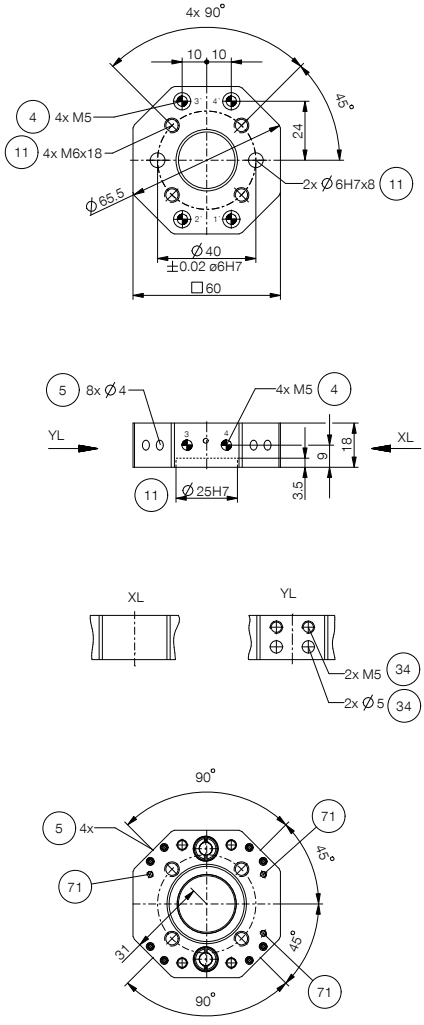
► **技术数据**

定购编号	WPR5040F-00-A	WPR5040L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40	TK 40
驱动类型	气动	气动
气体传输 [编号]	4	4
电传输	选配	选配
每种载体的通过量 [l/min]	275	275
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	1.5	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
连接力 [N]	10	
释放力 [N]	10	
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.5	1.5
操作气压 [bar]	4 ... 10	4 ... 10
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	6	
惯性矩 [kgcm²]	0.84	0.72
重量 [kg]	0.21	0.13

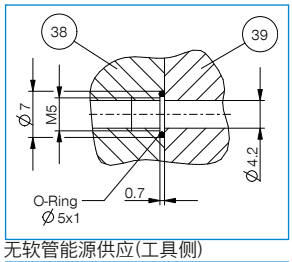
WPR5040F-00-A



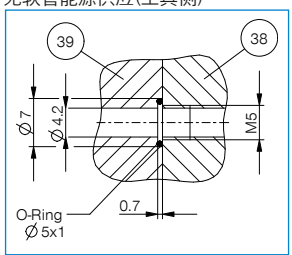
WPR5040L-00-A



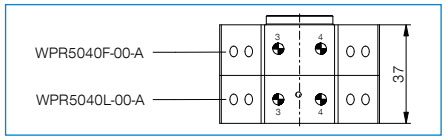
① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(工具端)
㉞ 存储站的销钉螺纹
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㉛ 编程针的固定装置
㉜ 放置架被动解锁装置的固定装置
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁
Ⓐ' 空气接口,联锁(备选/直接)
Ⓑ' 空气接口,解锁(备选/直接)



无软管能源供应(工具侧)



无软管能源供应(机械手侧)



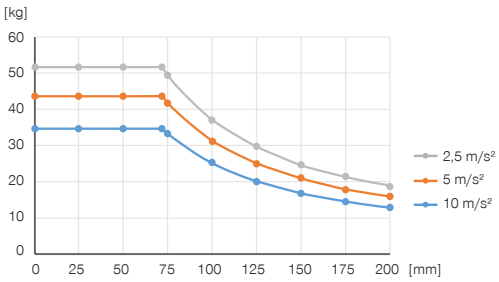
工具快换
WPR5050 尺寸型号

▶ 产品规格



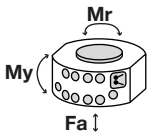
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



4 [个]
O型圈
COR0040150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X4
直插接头-快接式



GVM5
直插接头-快接式



WV1-8X4
角度接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



ZUB190816
活塞位置检测



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AWPR5050-00-A
放置架



AWPR5050-10-A
放置架



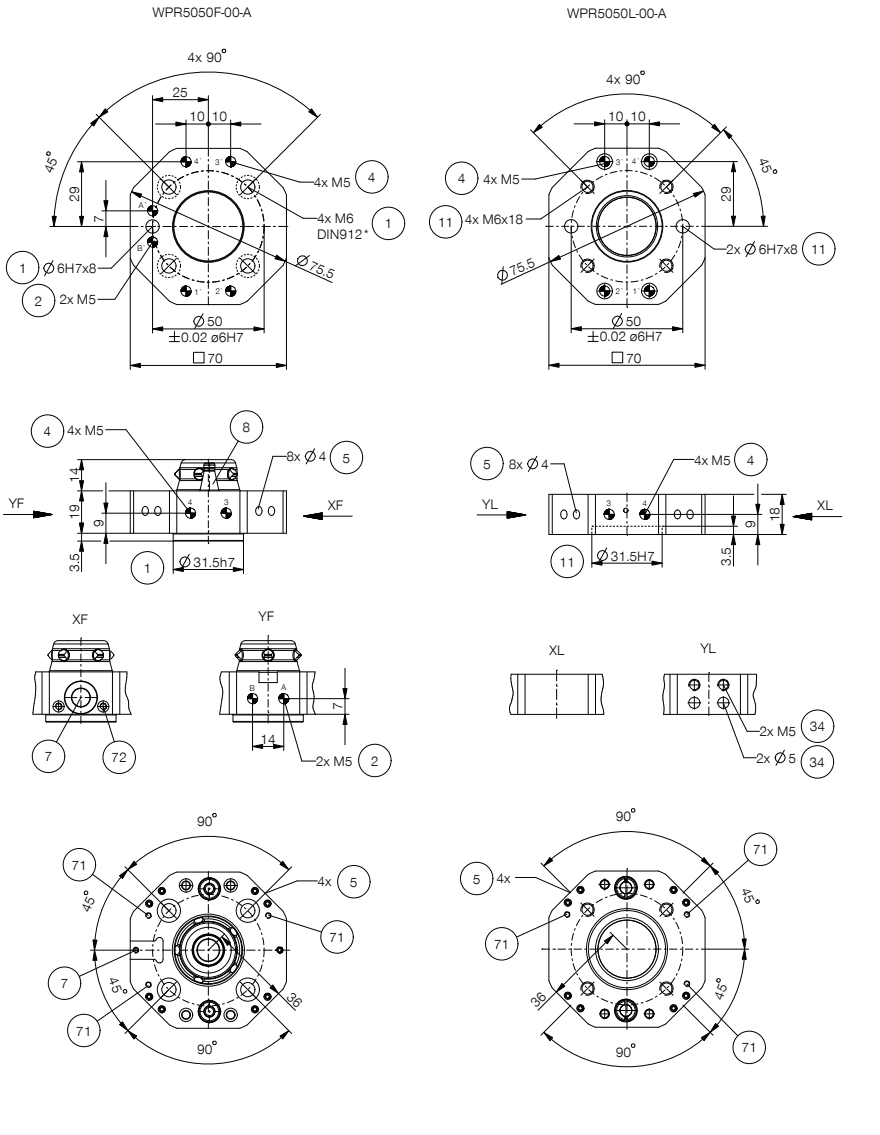
ZUB189694
编程笔



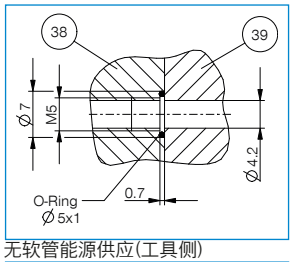
ZUB192291
解锁扣件

► **技术数据**

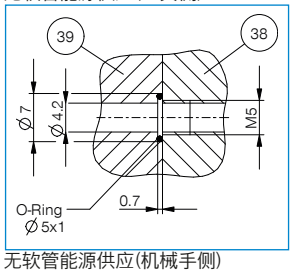
定购编号	WPR5050F-00-A	WPR5050L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50	TK 50
驱动类型	气动	气动
气体传输 [编号]	4	4
电传输	选配	选配
每种载体的通过量 [l/min]	275	275
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	1.5	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
连接力 [N]	10	
释放力 [N]	10	
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.5	1.5
操作气压 [bar]	4 ... 10	4 ... 10
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	10	
惯性矩 [kgcm²]	1.52	1.33
重量 [kg]	0.28	0.18



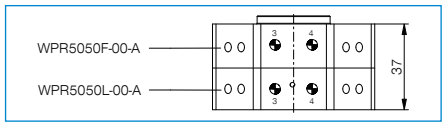
① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(工具端)
㉞ 存储站的销钉螺纹
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㉛ 编程针的固定装置
㉜ 放置架被动解锁装置的固定装置
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁
Ⓐ' 空气接口,联锁(备选/直接)
Ⓑ' 空气接口,解锁(备选/直接)



无软管能源供应(工具侧)



无软管能源供应(机械手侧)



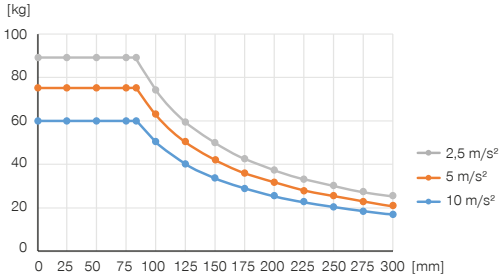
工具快换
WPR5063 尺寸型号

▶ 产品规格



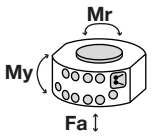
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
O型圈
COR0090150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X6
直插接头-快接式



GVM5
直插接头-快接式



WV1-8X6
角度接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



ZUB190817
活塞位置检测



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AWPR5063-00-A
放置架



AWPR5063-10-A
放置架



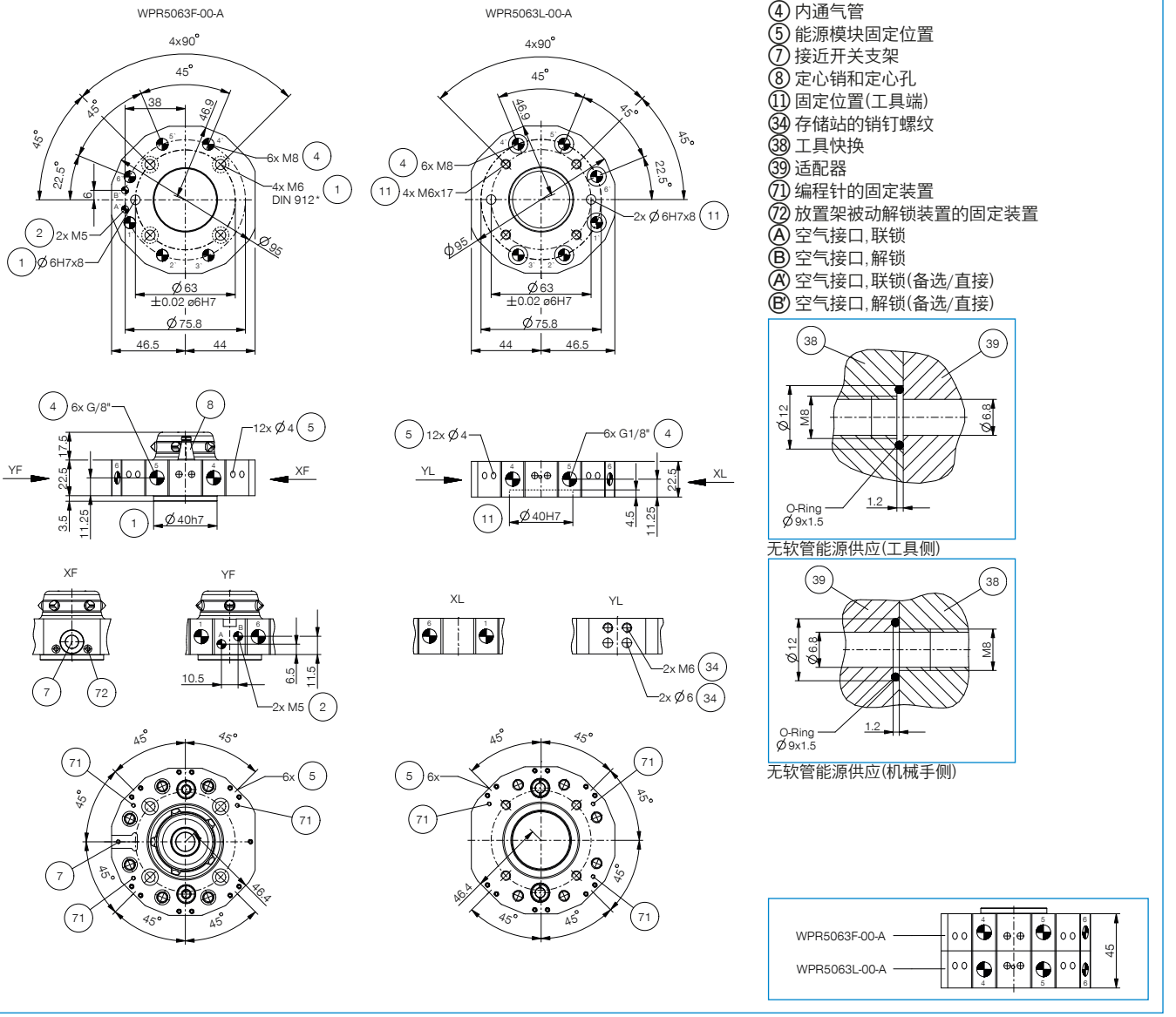
ZUB189694
编程笔



ZUB192299
解锁扣件

► **技术数据**

定购编号	WPR5063F-00-A	WPR5063L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63	TK 63
驱动类型	气动	气动
气体传输 [编号]	6	6
电传输	选配	选配
每种载体的通过量 [l/min]	700	700
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	2	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
连接力 [N]	10	
释放力 [N]	10	
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.0	2.0
操作气压 [bar]	4 ... 10	4 ... 10
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	23	
惯性矩 [kgcm²]	4.97	4.43
重量 [kg]	0.58	0.36



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(工具端)
㉞ 存储站的销钉螺纹
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㉛ 编程针的固定装置
㉜ 放置架被动解锁装置的固定装置
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁
Ⓐ' 空气接口,联锁(备选/直接)
Ⓑ' 空气接口,解锁(备选/直接)

无软管能源供应(工具侧)

无软管能源供应(机械手侧)

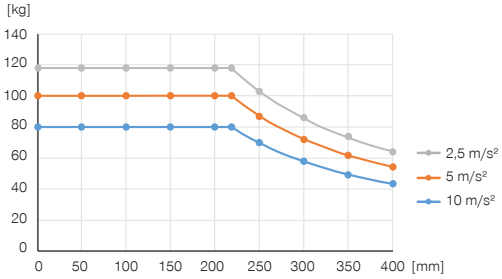
工具快换
WPR5080 尺寸型号

▶ 产品规格



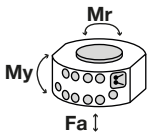
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
O型圈
COR0090150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X6
直插接头-快接式



GVM5
直插接头-快接式



WV1-8X6
角度接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



ZUB190818
活塞位置检测



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AWPR5080-00-A
放置架



AWPR5080-10-A
放置架

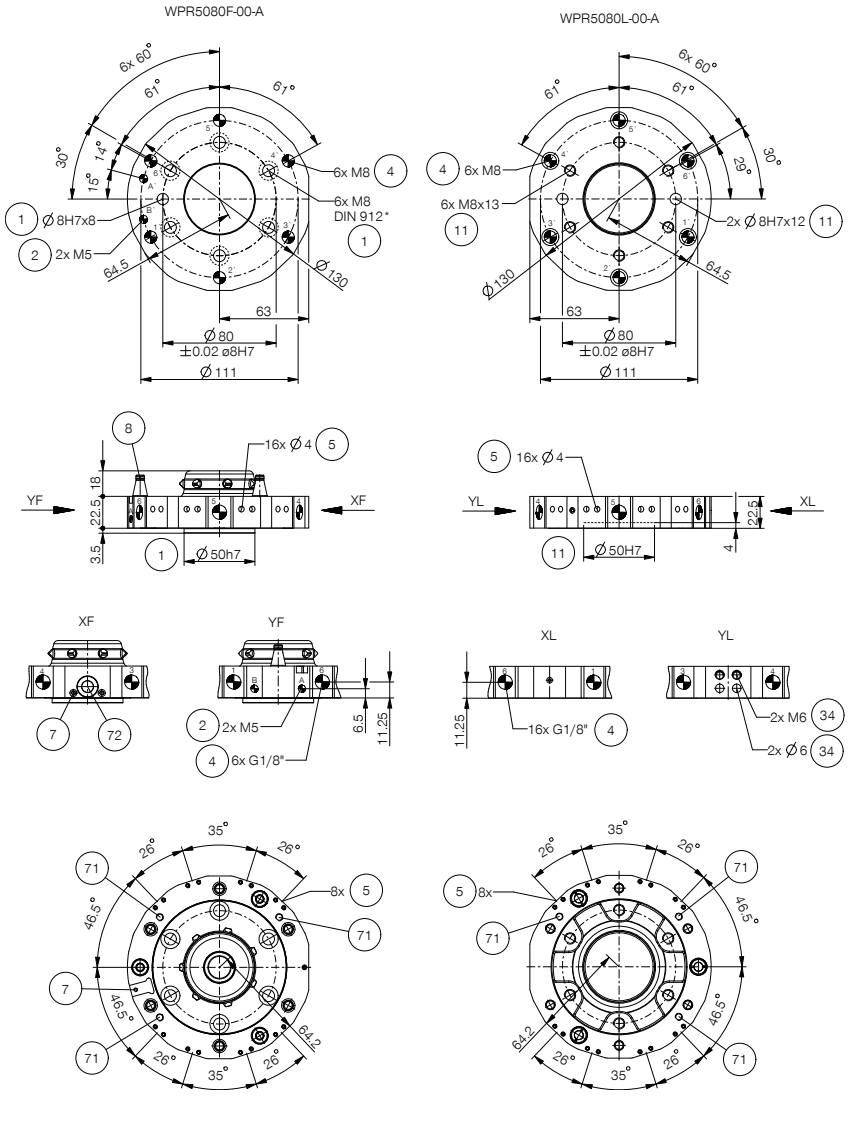


ZUB189694
编程笔

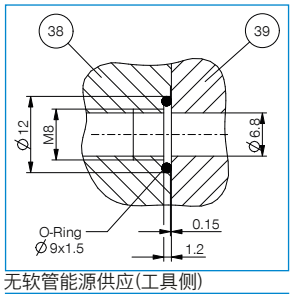


ZUB192299
解锁扣件

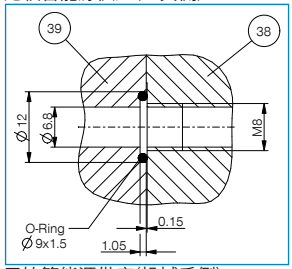
定购编号	▶ 技术数据 WPR5080F-00-A	WPR5080L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80	TK 80
驱动类型	气动	气动
气体传输 [编号]	6	6
电传输	选配	选配
每种载体的通过量 [l/min]	700	700
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	2	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
连接力 [N]	10	
释放力 [N]	10	
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.0	2.0
操作气压 [bar]	4 ... 10	4 ... 10
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	37	
惯性矩 [kgcm²]	20.2	18.3
重量 [kg]	1.2	0.93



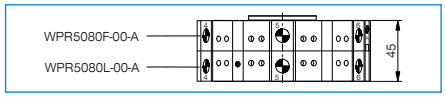
① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(工具端)
㉞ 存储站的销钉螺纹
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㉛ 编程针的固定装置
㉜ 放置架被动解锁装置的固定装置
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁
Ⓐ' 空气接口,联锁(备选/直接)
Ⓑ' 空气接口,解锁(备选/直接)



无软管能源供应(工具侧)



无软管能源供应(机械手侧)



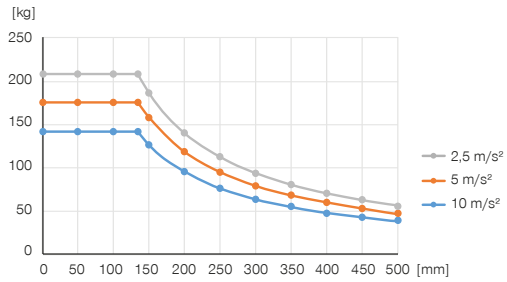
工具快换
WPR5100 尺寸型号

▶ 产品规格



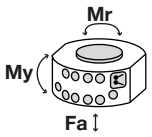
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



8 [个]
O型圈
COR0090150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-4X8
直插接头-快接式



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-4X8
角度接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



ZUB190819
活塞位置检测



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AWPR5100-00-A
放置架



AWPR5100-10-A
放置架



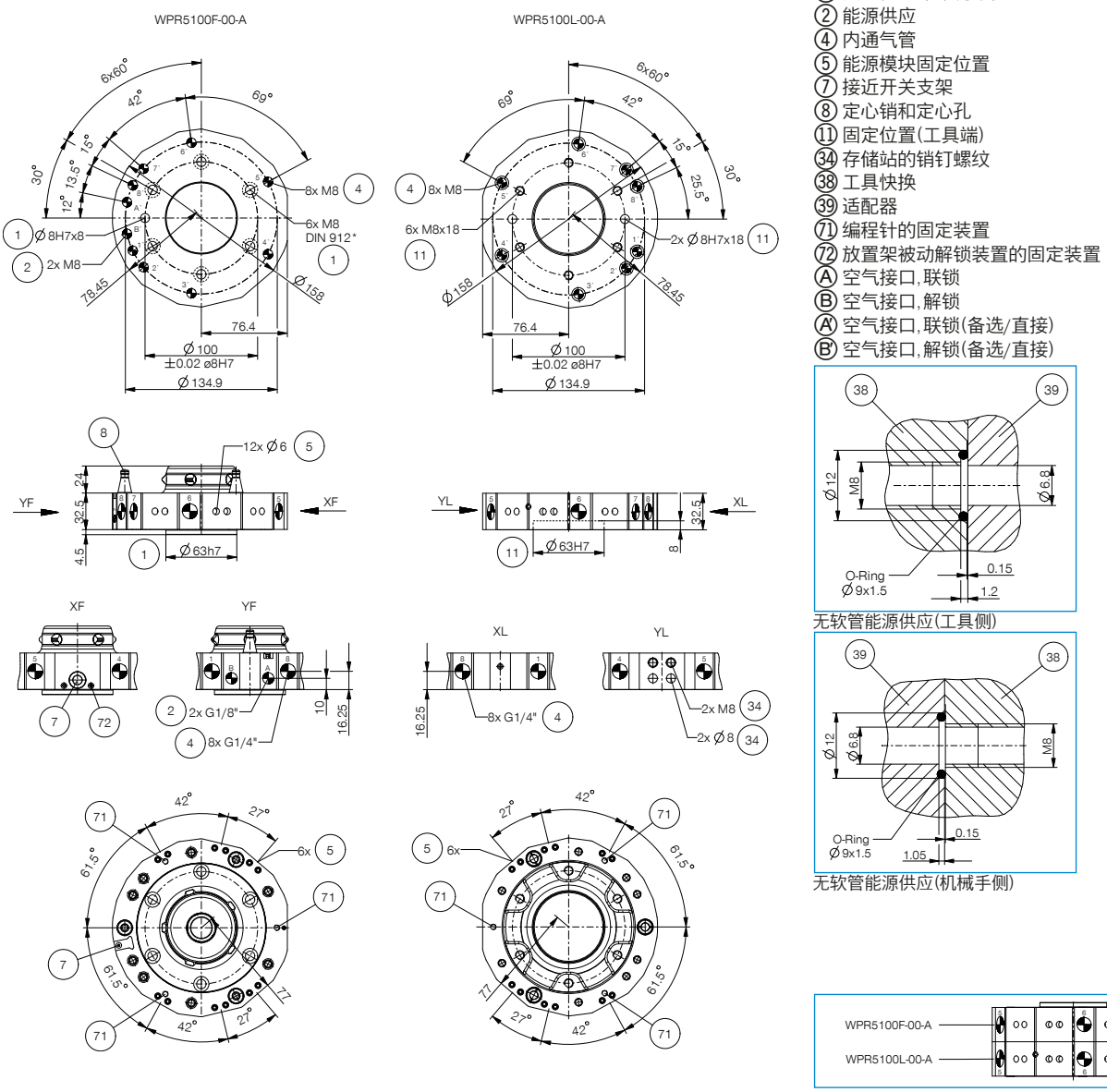
ZUB190938
编程笔



ZUB192304
解锁扣件

► **技术数据**

定购编号	WPR5100F-00-A	WPR5100L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 100	TK 100
驱动类型	气动	气动
气体传输 [编号]	8	8
电传输	选配	选配
每种载体的通过量 [l/min]	900	900
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	2.5	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
连接力 [N]	10	
释放力 [N]	10	
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.0	2.0
操作气压 [bar]	4 ... 10	4 ... 10
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	85	
惯性矩 [kgcm²]	61.1	53.8
重量 [kg]	2.6	1.9



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(工具端)
㉞ 存储站的销钉螺纹
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㉛ 编程针的固定装置
㉜ 放置架被动解锁装置的固定装置
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁
Ⓐ' 空气接口,联锁(备选/直接)
Ⓑ' 空气接口,解锁(备选/直接)

无软管能源供应(工具侧)

无软管能源供应(机械手侧)

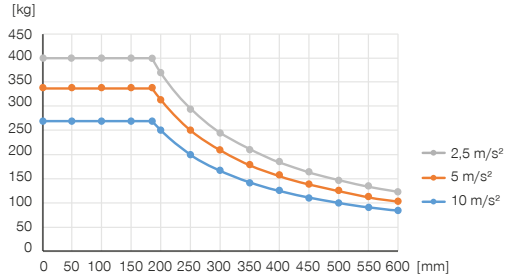
工具快换
WPR5125 尺寸型号

▶ 产品规格



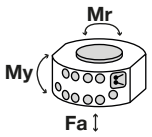
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



10 [个]
O型圈
COR0090150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-4X8
直插接头-快接式



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-4X8
角度接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



ZUB190820
活塞位置检测



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AWPR5125-00-A
放置架



AWPR5125-10-A
放置架



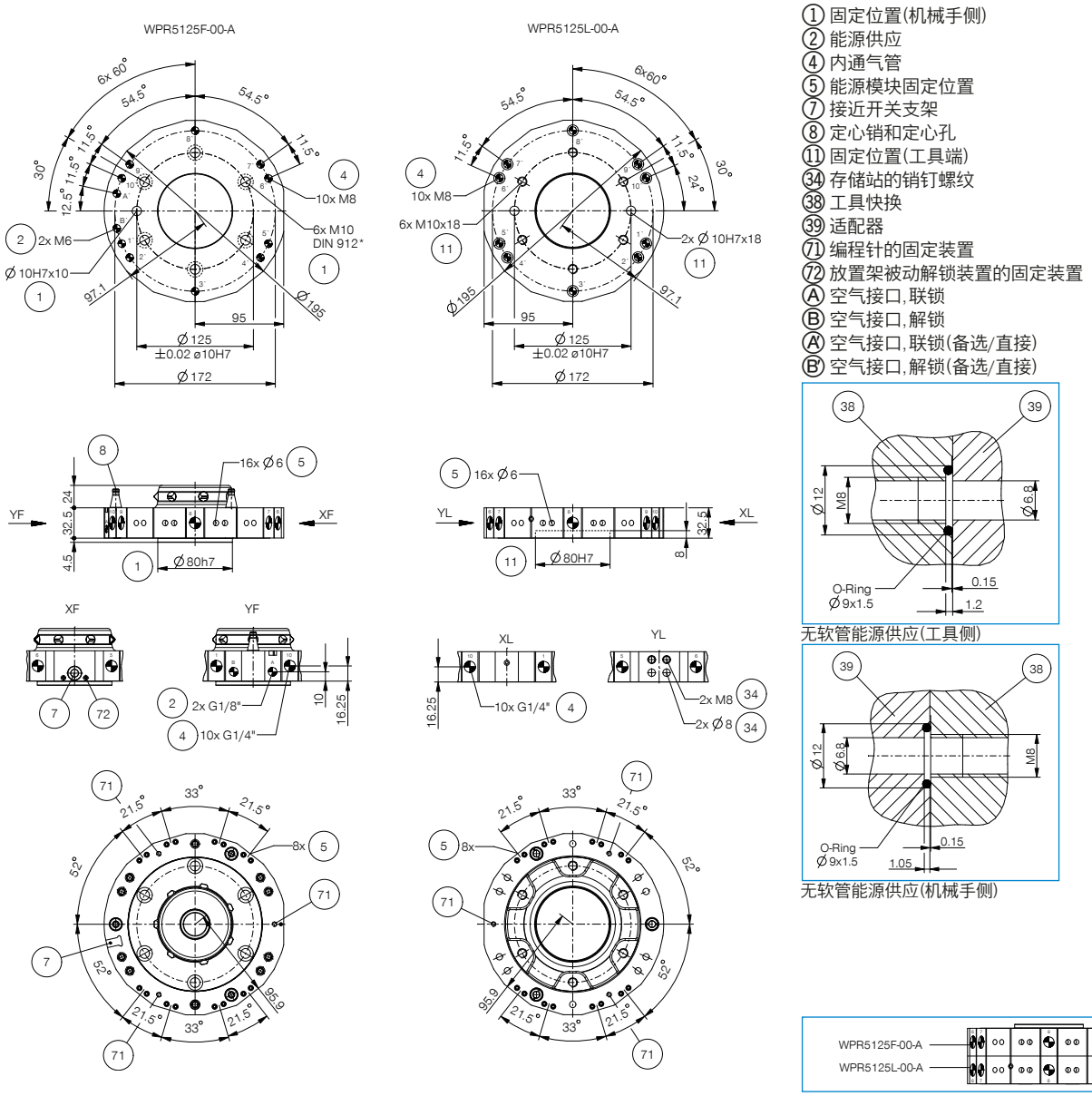
ZUB190938
编程笔



ZUB192304
解锁扣件

► **技术数据**

定购编号	WPR5125F-00-A	WPR5125L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 125	TK 125
驱动类型	气动	气动
气体传输 [编号]	10	10
电传输	选配	选配
每种载体的通过量 [l/min]	900	900
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	2.5	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
连接力 [N]	10	
释放力 [N]	10	
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.5	2.5
操作气压 [bar]	4 ... 10	4 ... 10
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	130	
惯性矩 [kgcm²]	146	142
重量 [kg]	4	2.9



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(工具端)
㉞ 存储站的销钉螺纹
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㉛ 编程针的固定装置
㉜ 放置架被动解锁装置的固定装置
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁
Ⓐ' 空气接口,联锁(备选/直接)
Ⓑ' 空气接口,解锁(备选/直接)

无软管能源供应(工具侧)

无软管能源供应(机械手侧)

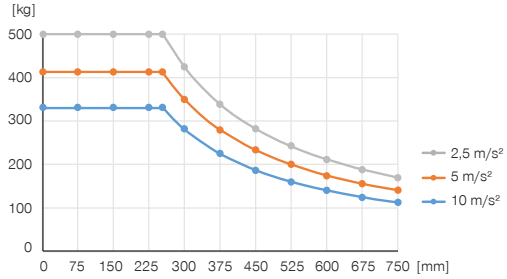
工具快换
WPR5160 尺寸型号

▶ 产品规格



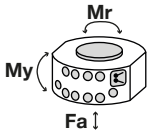
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



10 [个]
O型圈
COR0130150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



GV3-8X13ID
直插接头-宝塔式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



ZUB190821
活塞位置检测



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AWPR5160-00-A
放置架



AWPR5160-10-A
放置架



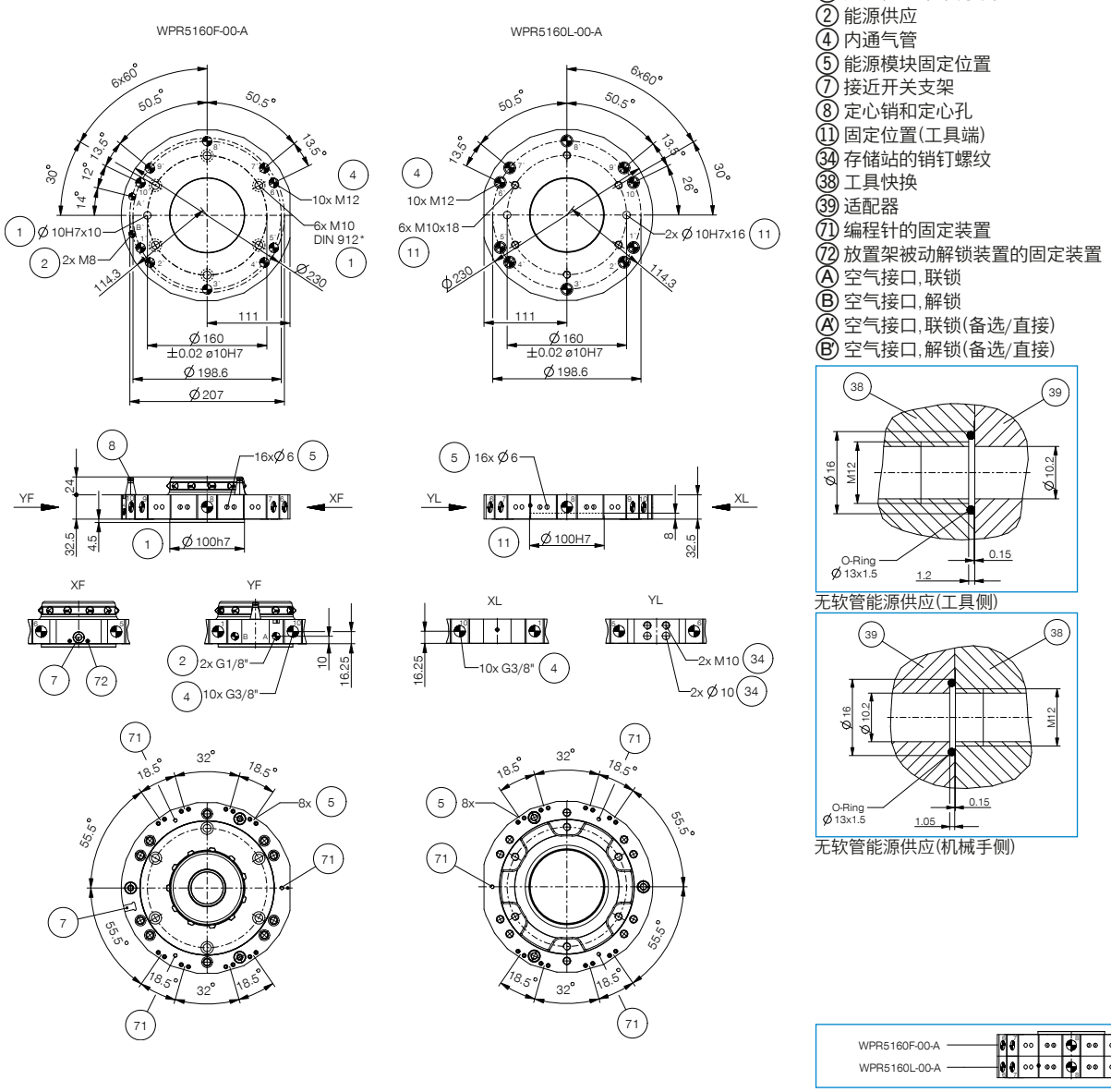
ZUB190938
编程笔



ZUB192664
解锁扣件

► 技术数据

定购编号	WPR5160F-00-A	WPR5160L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 160	TK 160
驱动类型	气动	气动
气体传输 [编号]	10	10
电传输	选配	选配
每种载体的通过量 [l/min]	1400	1400
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	2.5	
Z轴重复定位 [mm]	0.01	0.01
X,Y轴重复定位 [mm]	0.02	0.02
连接力 [N]	10	
释放力 [N]	10	
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.5	2.5
操作气压 [bar]	4 ... 10	4 ... 10
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	204	
惯性矩 [kgcm²]	298	269
重量 [kg]	5.8	4.3



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 定心销和定心孔
⑪ 固定位置(工具端)
㉞ 存储站的销钉螺纹
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㊶ 编程针的固定装置
㊷ 放置架被动解锁装置的固定装置
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁
Ⓐ' 空气接口,联锁(备选/直接)
Ⓑ' 空气接口,解锁(备选/直接)

无软管能源供应(工具侧)

无软管能源供应(机械手侧)

工具快换
WWR1000 系列

▶ 产品优点



▶ 断气情况下确保保持力

弹簧蓄能器和机械力传输相结合,即使在系统突然失压的情况下,也能确保工具被牢牢固定。

▶ 重大挑战的高负荷

换枪盘的承重能力超过 1,000 公斤,非常适合在重型机器人上使用,即使在最苛刻的条件下也能实现稳定的自动换枪过程。

▶ 可任意组合各种能源信号的转换系统

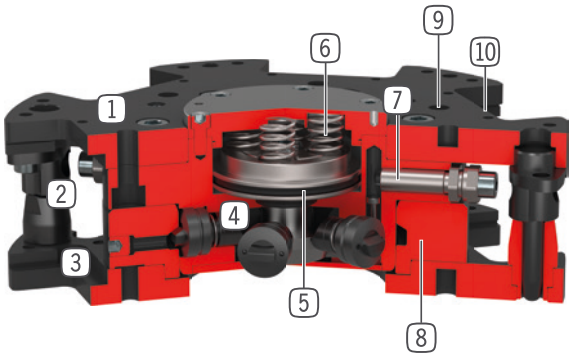
无论是气动、真空、液压、冷却液、电信号还是负载,我们的模块化系统都可以集成各种介质载体,灵活适应最多样化的工艺要求。

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ 我们的产品钟爱挑战!
无论哪种极端条件,无论置身世界何方,我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **固定端**
- 用于机械手端安装

2 **中心定位销**
- 扭转保护和工具端定位

3 **非固定端**
- 用于工具端安装

4 **锁销**
- 配套于锁紧套

5 **驱动**
- 双作用气缸

6 **内置弹簧**
- 断气情况下能源储备

7 **活塞位置检测**
- 通过接近开关实现

8 **锁紧套**

9 **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

10 **安装能源模块**

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	电传输	液体传输
WWR1160	TK 160	选配	选配
WWR1200	TK 200	选配	选配

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击: www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

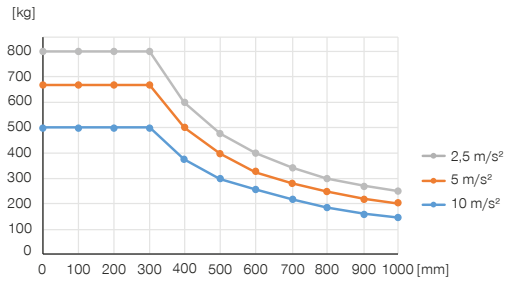
工具快换
WWR1160 尺寸型号

▶ 产品规格



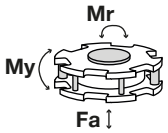
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

作用于联锁状态工具快换的静态力和扭矩。



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

▶ 随货提供



2 [个]
接近开关安装架
ZUB0014

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式

传感器



NJ8-E2S-17
接近开关 - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



ZUB0022
编程针

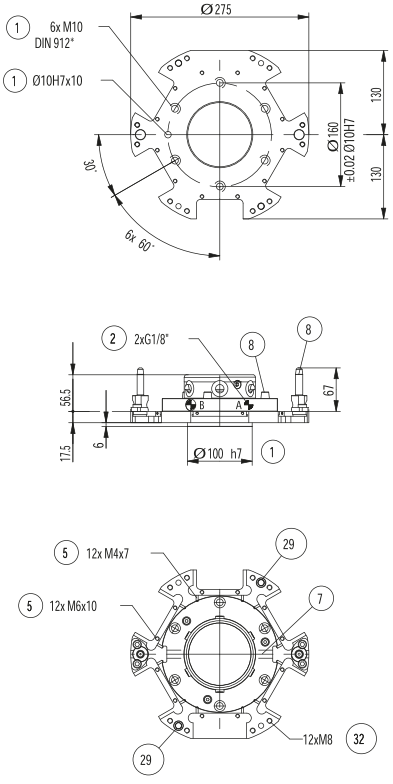


ALSR1-1200
放置架

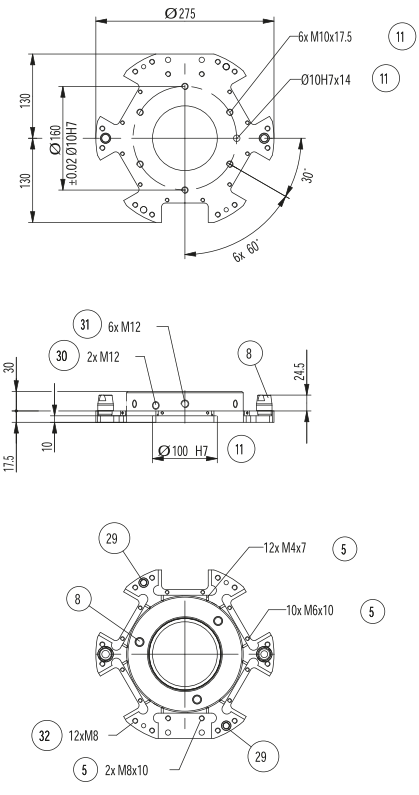
► **技术数据**

定购编号	WWR1160F	WWR1160L
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 160	TK 160
电传输	选配	选配
液体传输	选配	选配
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	1	
重复定位精度 +/- [mm]	0.02	0.02
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	3.0	3.0
操作气压 [bar]	6 ... 8	6 ... 8
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	48	
重量 [kg]	8.7	5.3

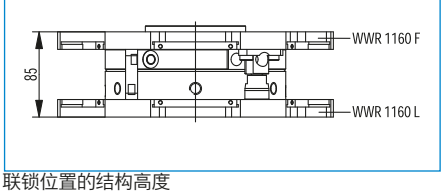
WWR 1160 F



WWR 1160 L



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 预定心装置 / 防扭转装置
⑪ 固定工具端
㉙ 非固定端存在识别
㉚ 紧急解锁螺旋塞(活塞复位)
㉛ 紧急解锁螺旋塞(螺栓复位)
㉜ 管道夹固定孔
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁



联锁位置的结构高度

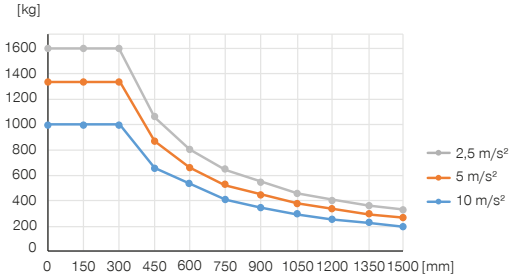
工具快换
WWR1200 尺寸型号

▶ 产品规格



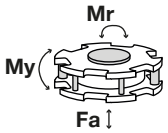
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

作用于联锁状态工具快换的静态力和扭矩。



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

▶ 随货提供



2 [个]
接近开关安装架
ZUB0014

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式

传感器



NJ8-E2S-17
接近开关 - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



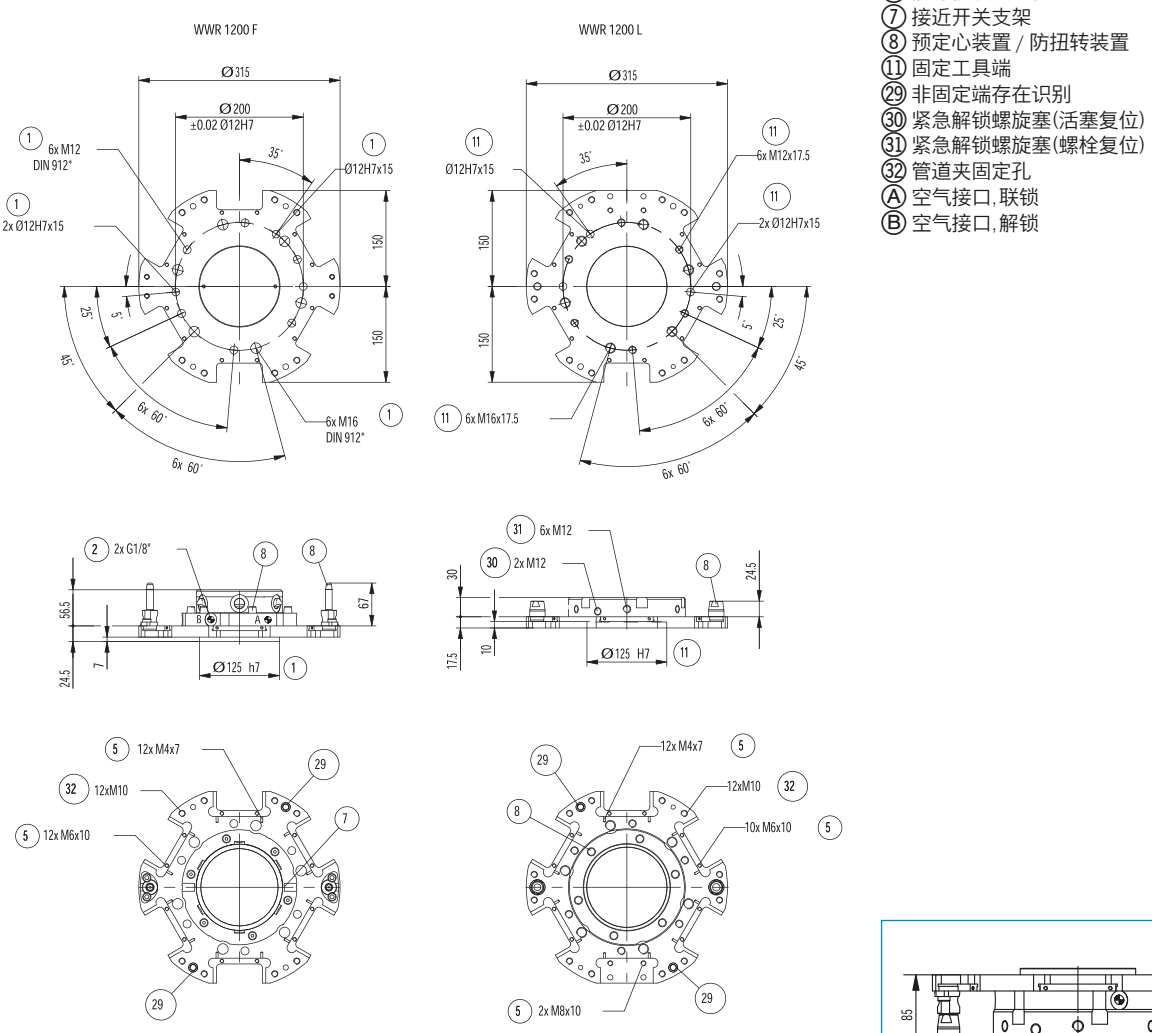
ZUB0022
编程针



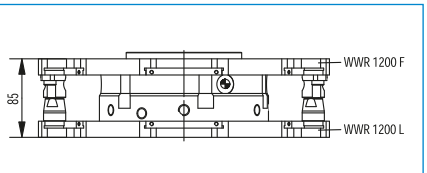
ALSR1-1200
放置架

► **技术数据**

定购编号	WWR1200F	WWR1200L
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 200	TK 200
电传输	选配	选配
液体传输	选配	选配
锁紧时自限位	机械	机械
锁定行程 [mm]	1	
重复定位精度 +/- [mm]	0.02	0.02
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	3.0	3.0
操作气压 [bar]	6 ... 8	6 ... 8
额定操作气压 [bar]	6	6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	83	
重量 [kg]	15	8.6



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑧ 预定心装置 / 防扭转装置
⑪ 固定工具端
㉙ 非固定端存在识别
㉚ 紧急解锁螺旋塞(活塞复位)
㉛ 紧急解锁螺旋塞(螺栓复位)
㉜ 管道夹固定孔
Ⓐ 空气接口,联锁
Ⓑ 空气接口,解锁



联锁位置的结构高度



自动工具快换
产品系列概览



3 自动工具快换 48 - 59

 FWR 系列 50

工具快换
FWR 系列

▶ 产品优点



▶ 自动更换工具，无需外部控制

与放置架搭配使用，快换装置缩回时以机械方式控制，因此更换过程无需额外的能源供应。

▶ 手动更换工具

FWR40 和 FWR50 款单手即可打开。如果不需要此功能，可以禁用手动操作。

▶ 可选介质传输

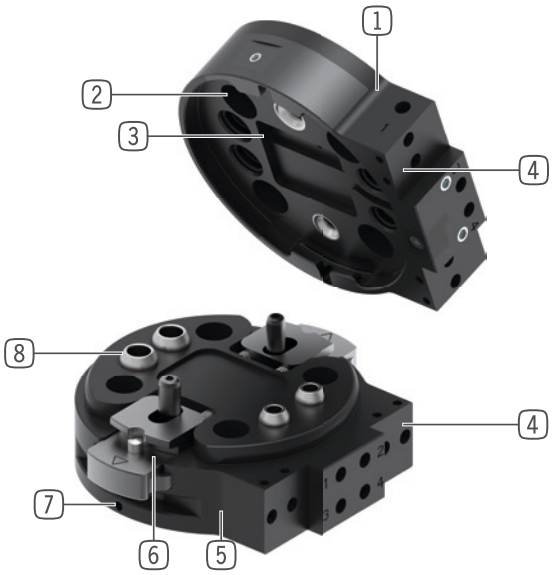
根据您的应用定制工具快换装置。使用 WER1500 系列的能量元件，您可以通过标准连接传输不同的介质！

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ 我们的产品钟爱挑战！
无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品：
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **固定端**
- 用于机械手端安装

2 **连结法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

3 **工具端可用传感元件**
- 通过接近开关实现

4 **安装能源模块**
- 直接连接,无需转接板

5 **非固定端**
- 用于工具端安装

6 **锁紧**
- 手动操作
- 通过放置架自动操作

7 **手动操作装置(可选)**
- 防止意外松动

8 **内置气路**
- 空气/真空管路
- 可实现无管操作

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	最大搬运重量* [kg]	最大工具重量** [kg]	气体传输 [编号]
FWR40	TK 40	13	5	4
FWR50	TK 50	16	7	4
FWR63	TK 63	20	10	4
FWR80	TK 80	29	12	4

*搬运重量是工具快换装置上的最大重量。
搬运重量 = 末端效应器 + 工件
**刀具重量是终端执行器在存储站内的最大重量(不含工件)。
刀具重量 = 终端执行器 + 松散工件

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击:www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

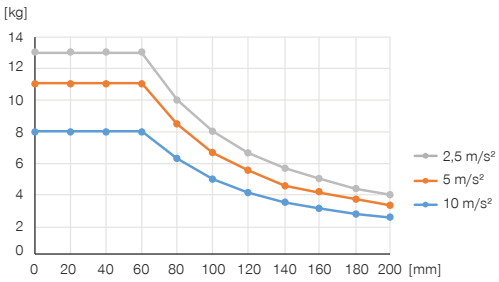
工具快换
FWR40 尺寸型号

▶ 产品规格



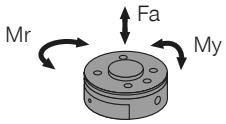
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



4 [个]
O型圈
COR0050100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式

传感器



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AFWR1-40-A
放置架

▶ 推荐配件:放置架

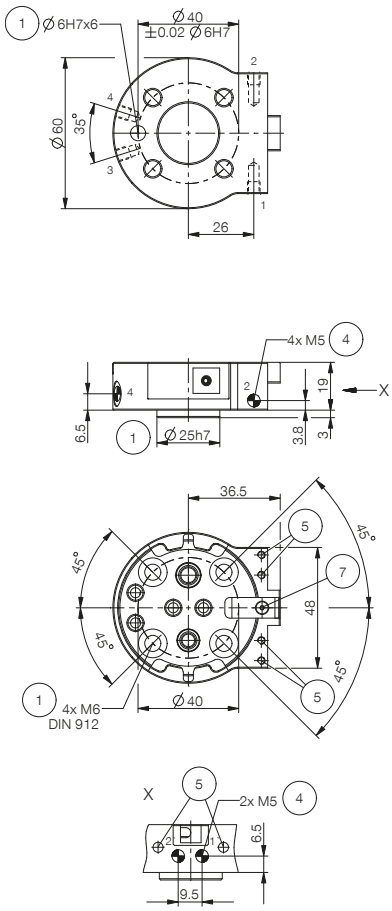


NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

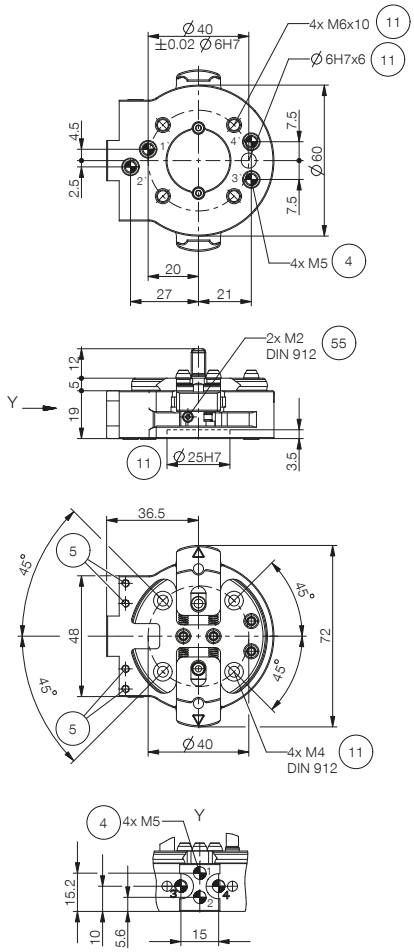
	► 技术数据	
定购编号	**FWR40F-00-B**	**FWR40L-00-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40	TK 40
最大搬运重量 [kg]	13	13
最大工具重量 [kg]	5	5
气体传输 [编号]	4	4
每个通道的流量M5 [l/min]	170	170
电传输	选配	选配
锁定行程 [mm]	0.6	
Z轴重复定位 [mm]	0.02	
X,Y轴重复定位 [mm]	0.03	
连接力 [N]	0	0
释放力 [N]	0	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.8	1.8
X,Y上对接偏差最大值 [°]	1.3	1.3
拧紧力 [N]*	50	
拧紧力矩 [Nm]*	3	
能源传输工作压力 [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	0.95	1.19
根据IEC 60529标准安全保护	IP44**	IP44**
重量 [kg]	0.14	0.21

*注意能源元件的结合力!
**仅在耦合状态下

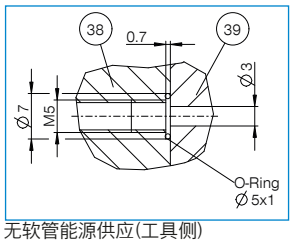
FWR40F-00-B



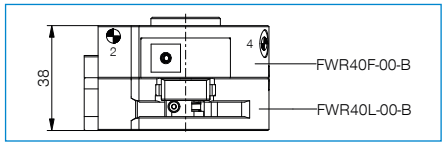
FWR40L-00-B



① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑪ 固定位置(工具端)
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㊺ 手动/自动模式



无软管能源供应(工具侧)



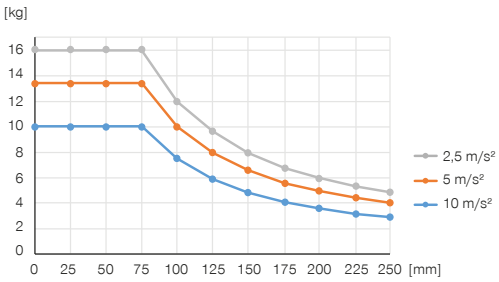
工具快换
FWR50 尺寸型号

▶ 产品规格



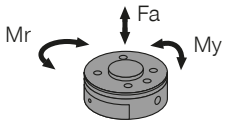
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



2 [个]
O型圈
COR0060100



2 [个]
O型圈
COR0100100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AFWR1-50-A
放置架

▶ 推荐配件:放置架



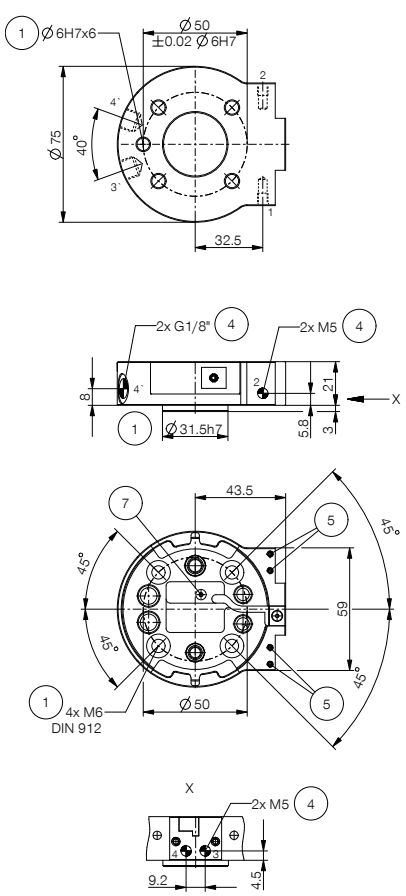
NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

► **技术数据**

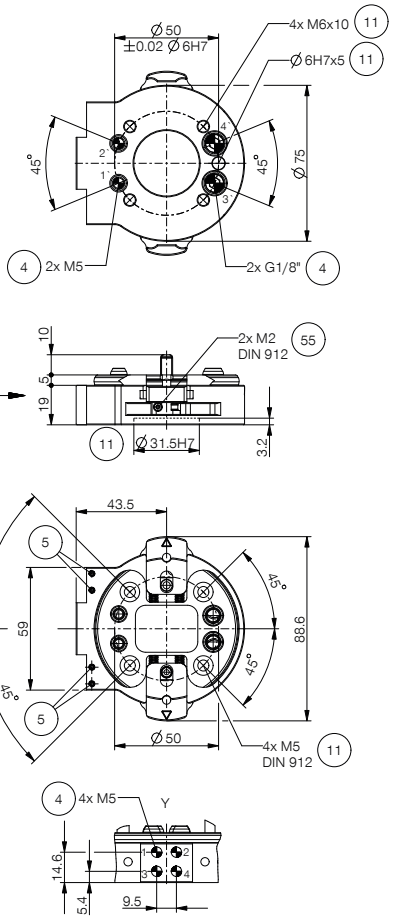
定购编号	FWR50F-00-B	FWR50L-00-B
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50	TK 50
最大搬运重量 [kg]	16	16
最大工具重量 [kg]	7	7
气体传输 [编号]	4	4
每个通道的流量M5 [l/min]	170	170
每个通道的流量 G1/8" [l/min]	650	650
电传输	选配	选配
锁定行程 [mm]	0.6	
Z轴重复定位 [mm]	0.02	
X,Y轴重复定位 [mm]	0.03	
连接力 [N]	0	0
释放力 [N]	0	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.0	2.0
X,Y上对接偏差最大值 [°]	1.5	1.5
拧紧力 [N]*	70	
拧紧力矩 [Nm]*	4	
能源传输工作压力 [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	2.41	2.67
根据IEC 60529标准安全保护	IP44**	IP44**
重量 [kg]	0.25	0.32

*注意能源元件的结合力!
**仅在耦合状态下

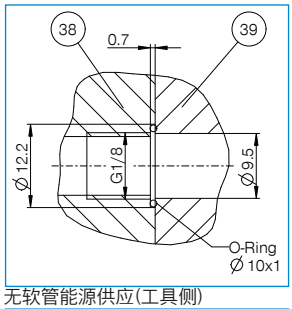
FWR50F-00-B



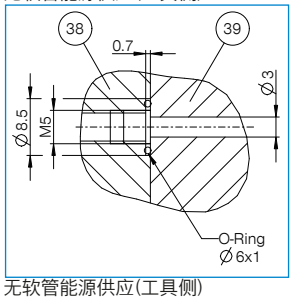
FWR50L-00-B



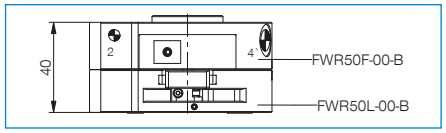
① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑪ 固定位置(工具端)
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㊺ 手动/自动模式



无软管能源供应(工具侧)



无软管能源供应(工具侧)



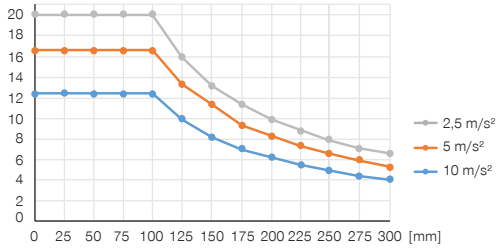
工具快换
FWR63 尺寸型号

▶ 产品规格



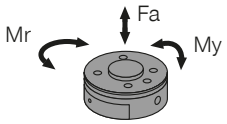
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



2 [个]
O型圈
COR0060100



2 [个]
O型圈
COR0120100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AFWR1-63-A
放置架

▶ 推荐配件:放置架

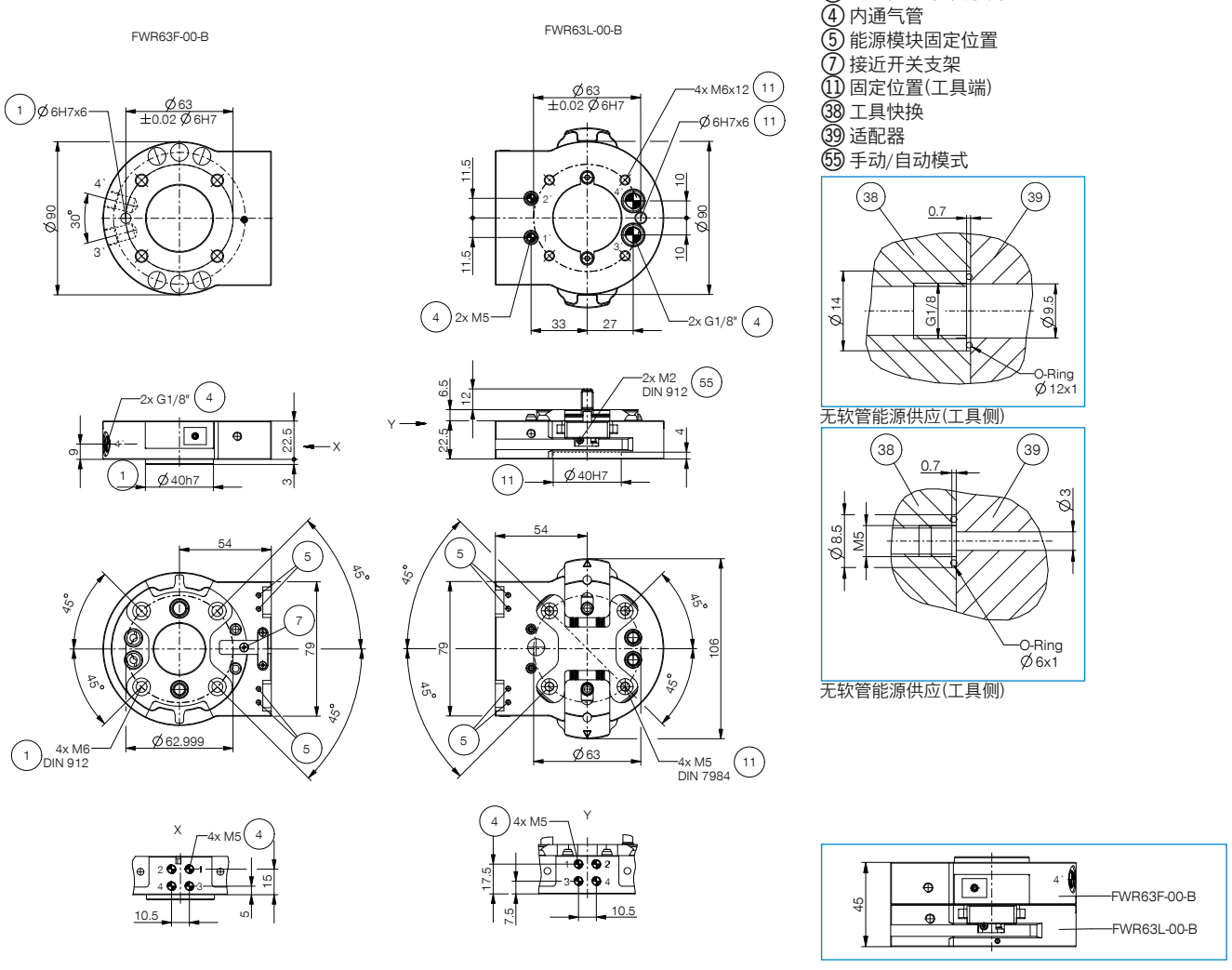


NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

► **技术数据**

定购编号	FWR63F-00-B	FWR63L-00-B
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63	TK 63
最大搬运重量 [kg]	20	20
最大工具重量 [kg]	10	10
气体传输 [编号]	4	4
每个通道的流量M5 [l/min]	170	170
每个通道的流量 G1/8" [l/min]	650	650
电传输	选配	选配
锁定行程 [mm]	1	
Z轴重复定位 [mm]	0.02	
X,Y轴重复定位 [mm]	0.03	
连接力 [N]	0	0
释放力 [N]	0	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.2	2.2
X,Y上对接偏差最大值 [°]	1.5	1.5
拧紧力 [N]*	100	
拧紧力矩 [Nm]*	5	
能源传输工作压力 [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	5.98	7.25
根据IEC 60529标准安全保护	IP44**	IP44**
重量 [kg]	0.42	0.56

*注意能源元件的结合力!
**仅在耦合状态下



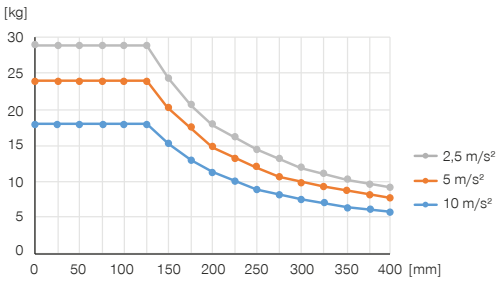
工具快换
FWR80 尺寸型号

▶ 产品规格



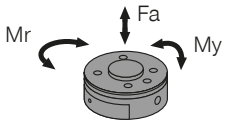
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



2 [个]
O型圈
COR0060100



2 [个]
O型圈
COR0120100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



NJR04-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

接口 / 其他



你可以从以下方面找到换刀器的能源元件和配件70



AFWR1-80-A
放置架

▶ 推荐配件:放置架

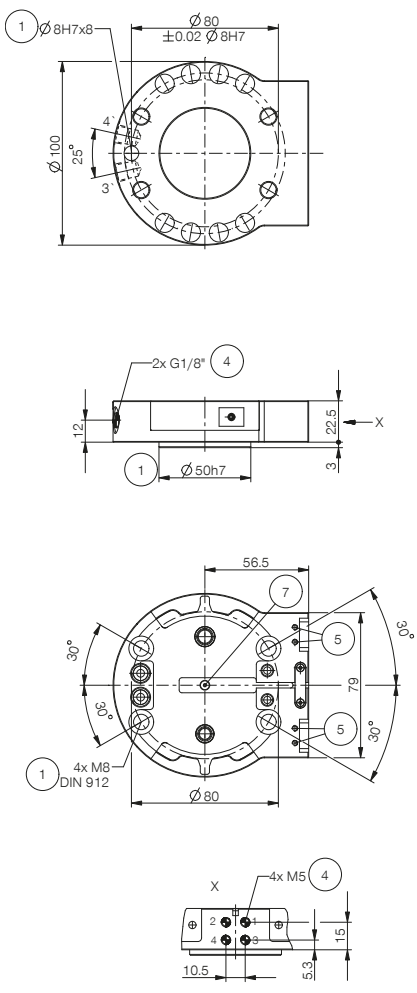


NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

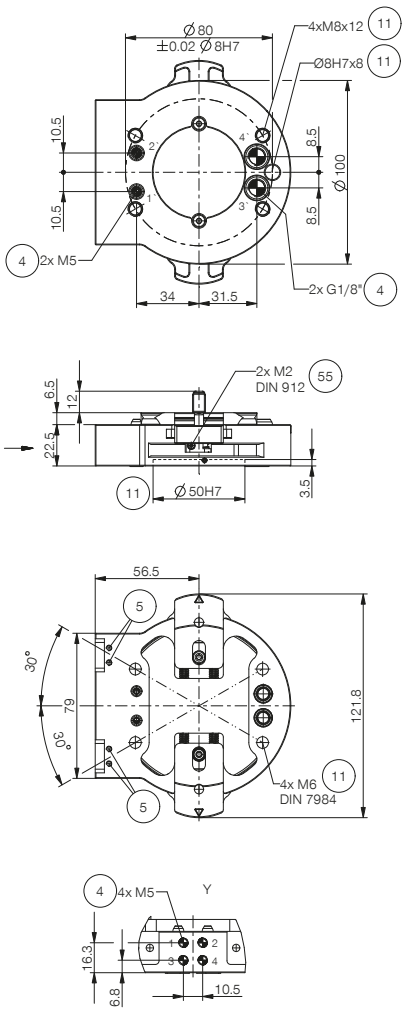
定购编号	▶ 技术数据	
	FWR80F-00-B	**FWR80L-00-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80	TK 80
最大搬运重量 [kg]	29	29
最大工具重量 [kg]	12	12
气体传输 [编号]	4	4
每个通道的流量M5 [l/min]	170	170
每个通道的流量 G1/8" [l/min]	650	650
电传输	选配	选配
锁定行程 [mm]	1	
Z轴重复定位 [mm]	0.02	
X,Y轴重复定位 [mm]	0.03	
连接力 [N]	0	0
释放力 [N]	0	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	2.2	2.2
X,Y上对接偏差最大值 [°]	1.5	1.5
拧紧力 [N]*	120	
拧紧力矩 [Nm]*	6	
能源传输工作压力 [bar]	-0.6 ... 6	-0.6 ... 6
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	8.38	9.97
根据IEC 60529标准安全保护	IP44**	IP44**
重量 [kg]	0.51	0.67

*注意能源元件的结合力!
**仅在耦合状态下

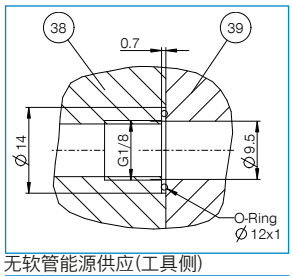
FWR80F-00-B



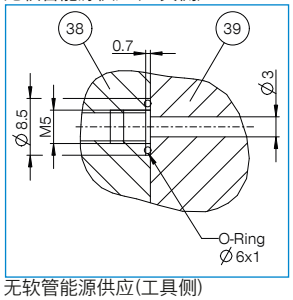
FWR80L-00-B



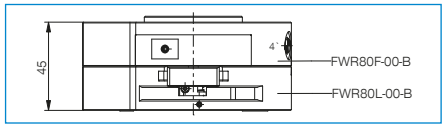
① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑦ 接近开关支架
⑪ 固定位置(工具端)
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㊺ 手动/自动模式

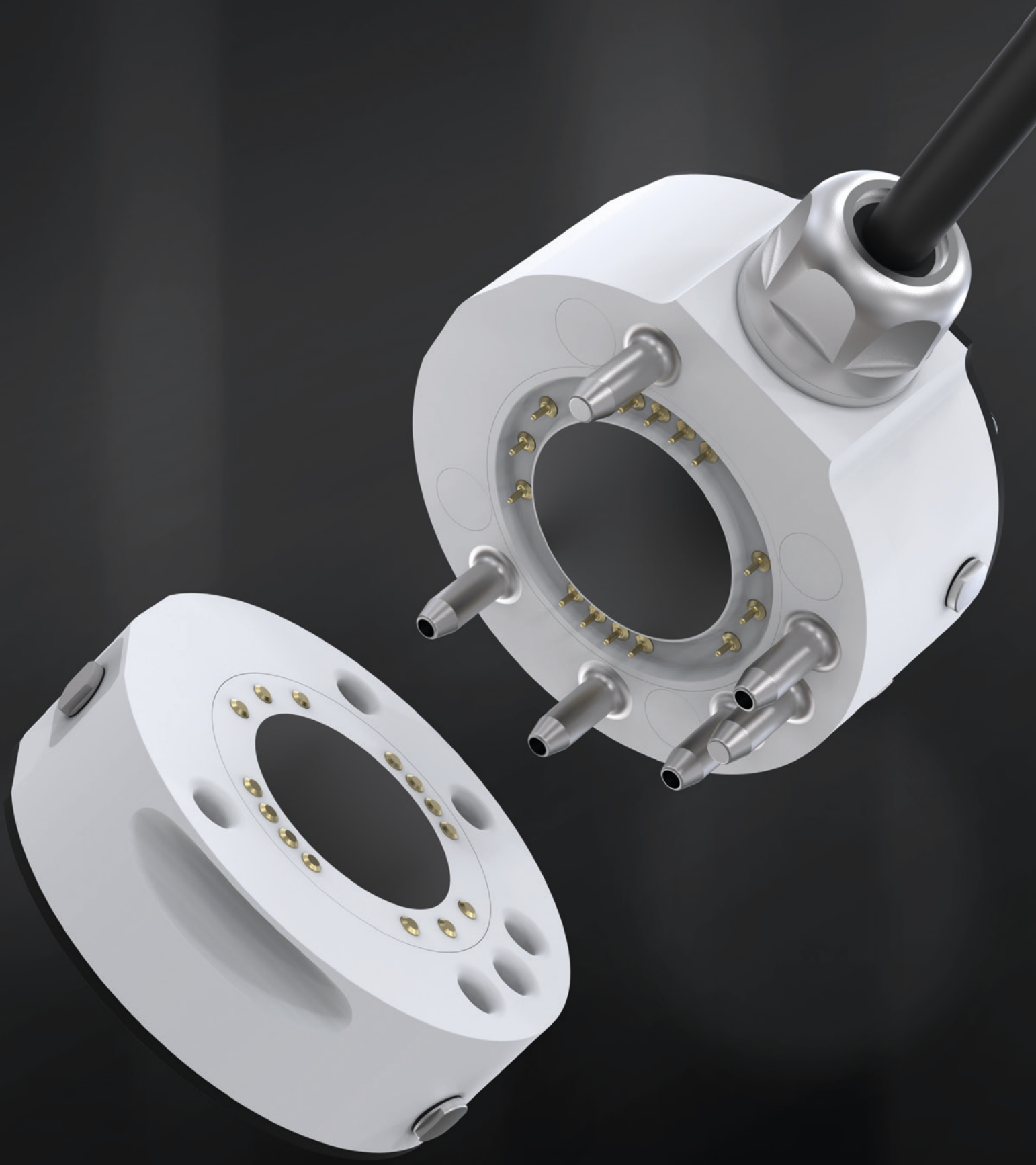


无软管能源供应(工具侧)



无软管能源供应(工具侧)





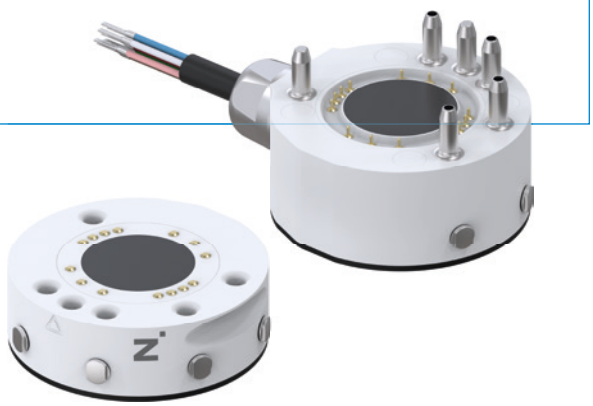
磁力工具快换
产品系列概览



4	**磁力工具快换**	60 - 67
	WMR2000 系列	62

工具快换
WMR2000 系列

▶ 产品优点



▶ 电永磁铁

NC 规格配有电永磁铁，即使断电也能确保牢固夹持。

▶ 集成介质传输

支持多达四个集成压缩空气/真空传输装置。此外，专门开发且经过密封处理的弹簧销触点可确保信号传输安全。

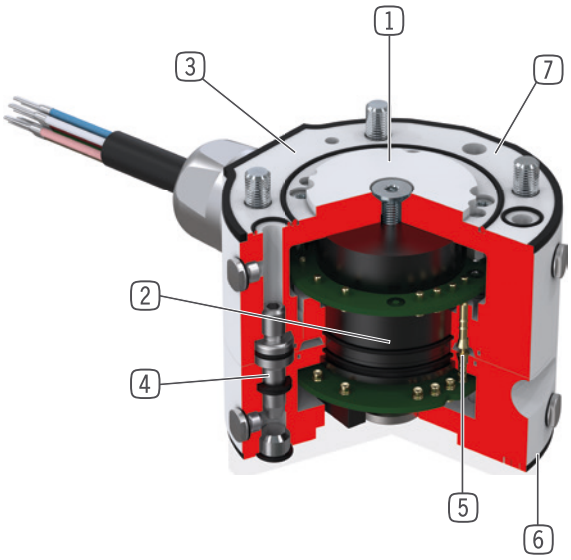
▶ 材料耐受性好

快换装置根据 GMP（良好生产规范）和 ISO 14644 制造而成，仅采用符合 FDA 标准的材料，以此减少颗粒排放。耐受性出色的表面和材料可确保耐受过氧化氢 (H_2O_2) 等腐蚀性清洁剂。

▶ 产品特点

尺寸型号	版本	
WMR20XX	F-00-A	L-00-A
IO-Link	●	●
数字 I/O	●	●
符合 FDA 标准的材料	●	●
耐受 H_2O_2 材料	●	●
耐腐蚀	●	●
经无尘室认证	●	●
IP68	●	●

▶ 优势细节



1 **认证**
- 根据 GMP A 级开发制造
- 耐受 H_2O_2 材料
- TÜV 认证的无尘室等级

2 **驱动**
- 电永磁铁(NC 规格)
- 断电也能牢固夹持

3 **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

4 **内置气路**
- 空气/真空管路
- 可实现无管操作

5 **集成电流和信号传输**
- 符合 FDA 标准的密封弹簧触点
- 集成工具端编码

6 **非固定端**
- 用于工具端安装
- 密封法兰

7 **固定端**
- 用于机械手端安装
- 密封法兰

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	气体传输 [编号]	电传输 [编号]
WMR2063	TK 63	4	10

▶ 更多详情请上网查询

工具快换
WMR2063 尺寸型号

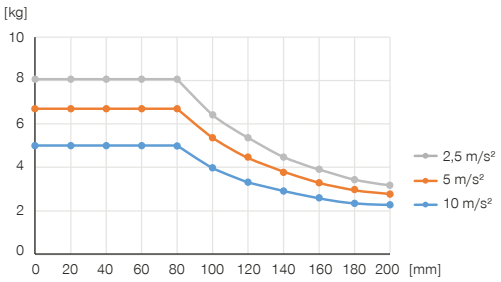
▶ 产品规格

IO-Link



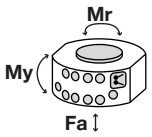
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示作用于快换装置的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



4 [个]
螺栓塑料盖
173835

▶ 配件建议

能源供应



CPNEU02498
直接头



CPNEU02497
弯角接头

接口 / 其他



AWMR2063-00-A
放置架

▶ 推荐配件:放置架



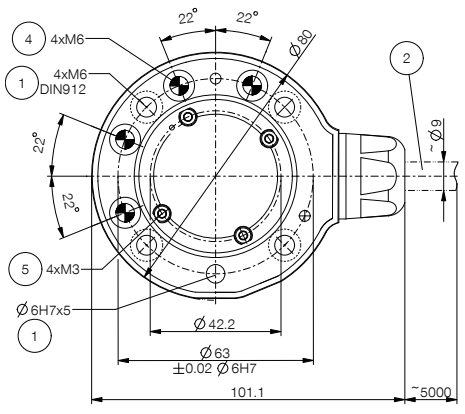
NJ5-E2SK
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

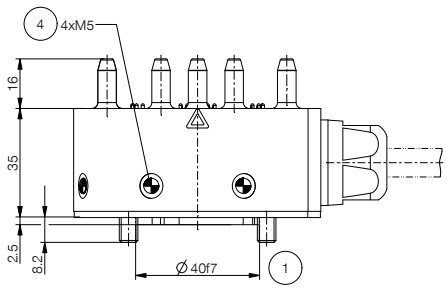
► **技术数据**

定购编号	WMR2063F-00-A	WMR2063L-00-A
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63	TK 63
驱动类型	磁力	磁力
电源电压 [V]*	24	
标准流量 [A]*	1.5	
持续工作时间 **	10% 占空比 S3 5 分钟	
气体传输 [编号]	4	4
电传输 [编号]	10	10
每种载体的通过量 [l/min]	360	360
能源元件工作电压 [V]	24	24
能源元件额定电流 [A]	5	5
数据传输	Digital I/O, IO-Link	Digital I/O, IO-Link
保持力 [N]	265	
连接力 [N]	60	60
释放力 [N]	120	120
Z轴重复定位 [mm]	0.1	0.1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.1	0.1
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60	5 ... +60
惯性矩 [kgcm²]	4.3	1.6
根据DIN EN ISO 14644-1标准无尘室应用	2	2
根据IEC 60529标准安全保护	IP68***	IP68***
重量 [kg]	0.5	0.21

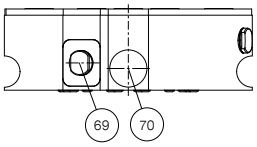
*仅松脱需要。
**基于电永磁铁(松脱用)。
***全表面螺栓固定。

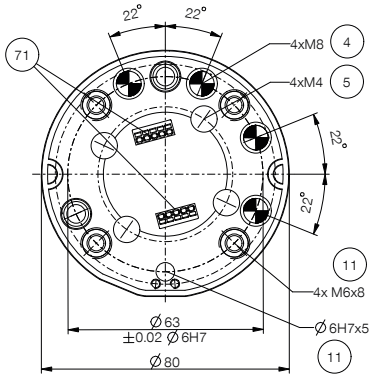
WMR2063F-00-A

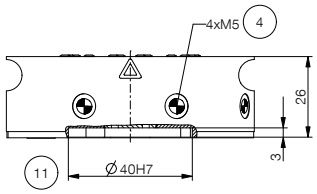




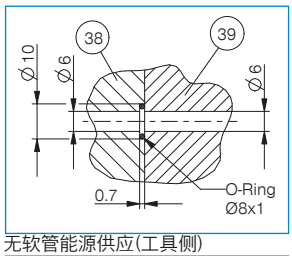
WMR2063L-00-A



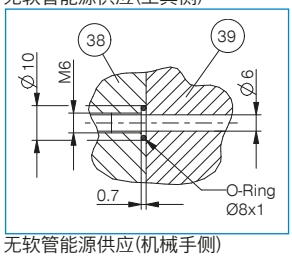




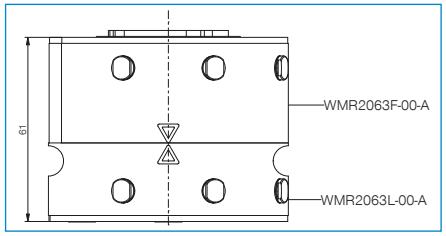
① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑤ 能源模块固定位置
⑪ 固定位置(工具端)
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㊾ 编码
㊿ 保持磁铁



无软管能源供应(工具侧)

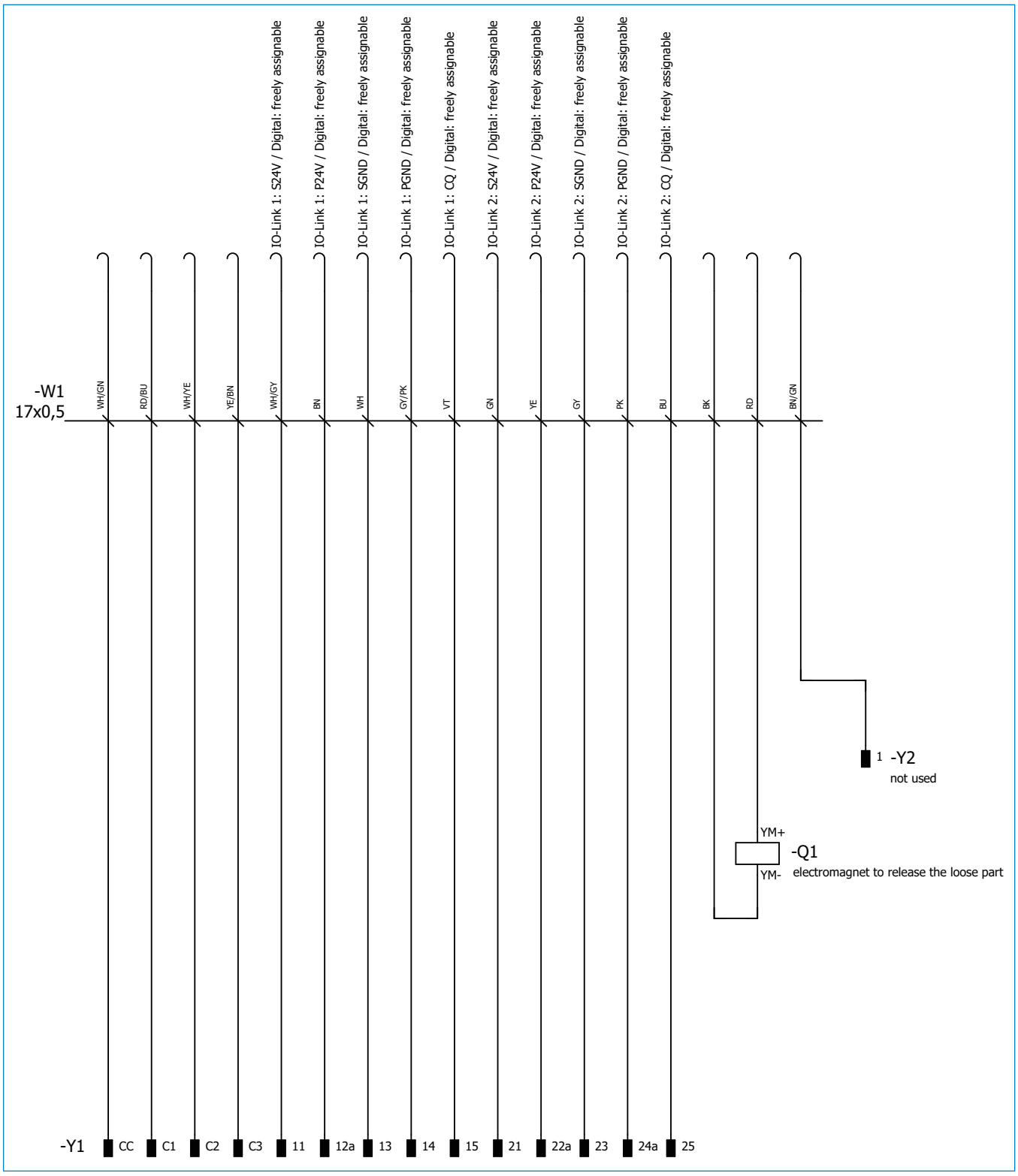


无软管能源供应(机械手侧)

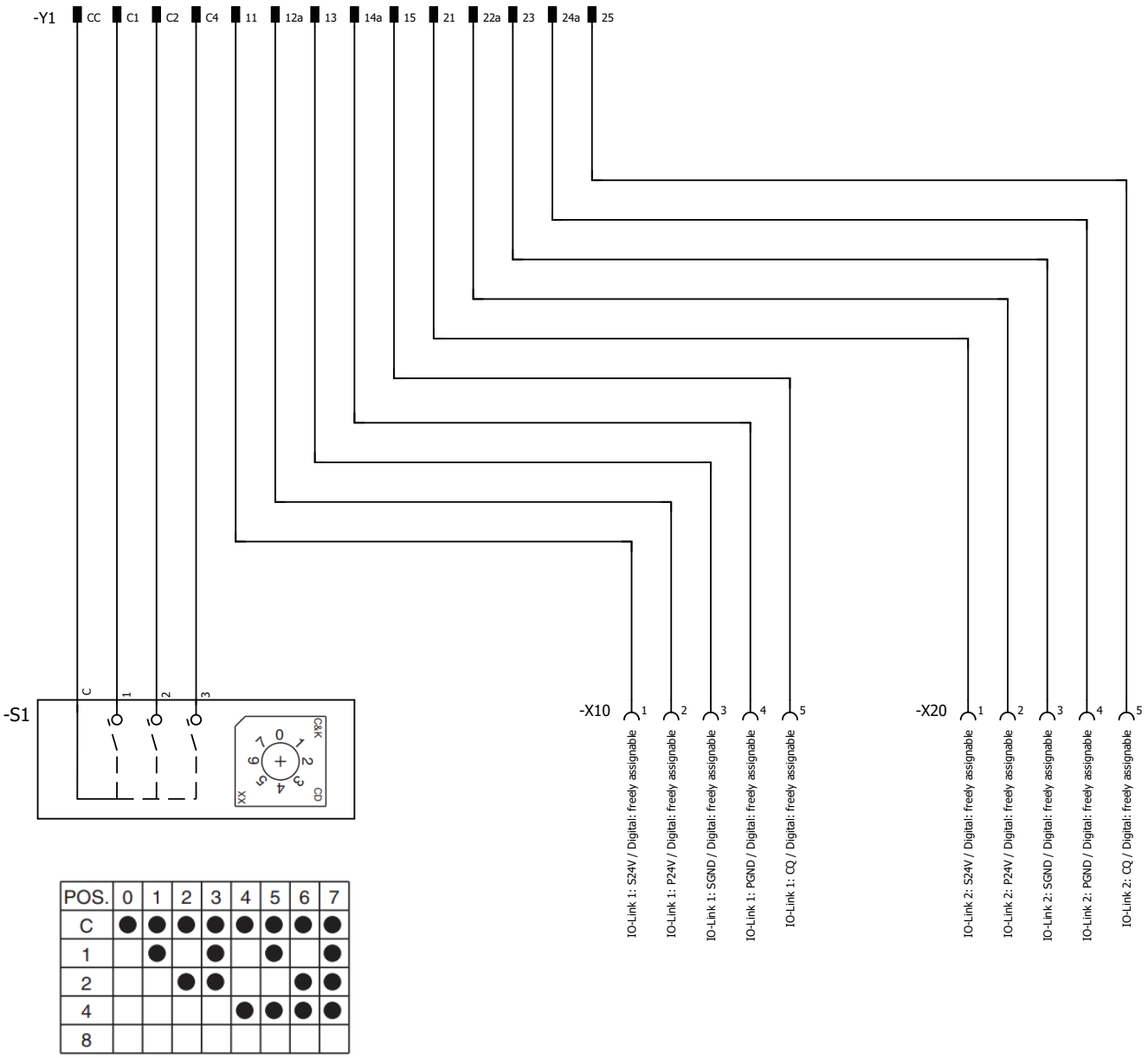


电路图
WMR2063

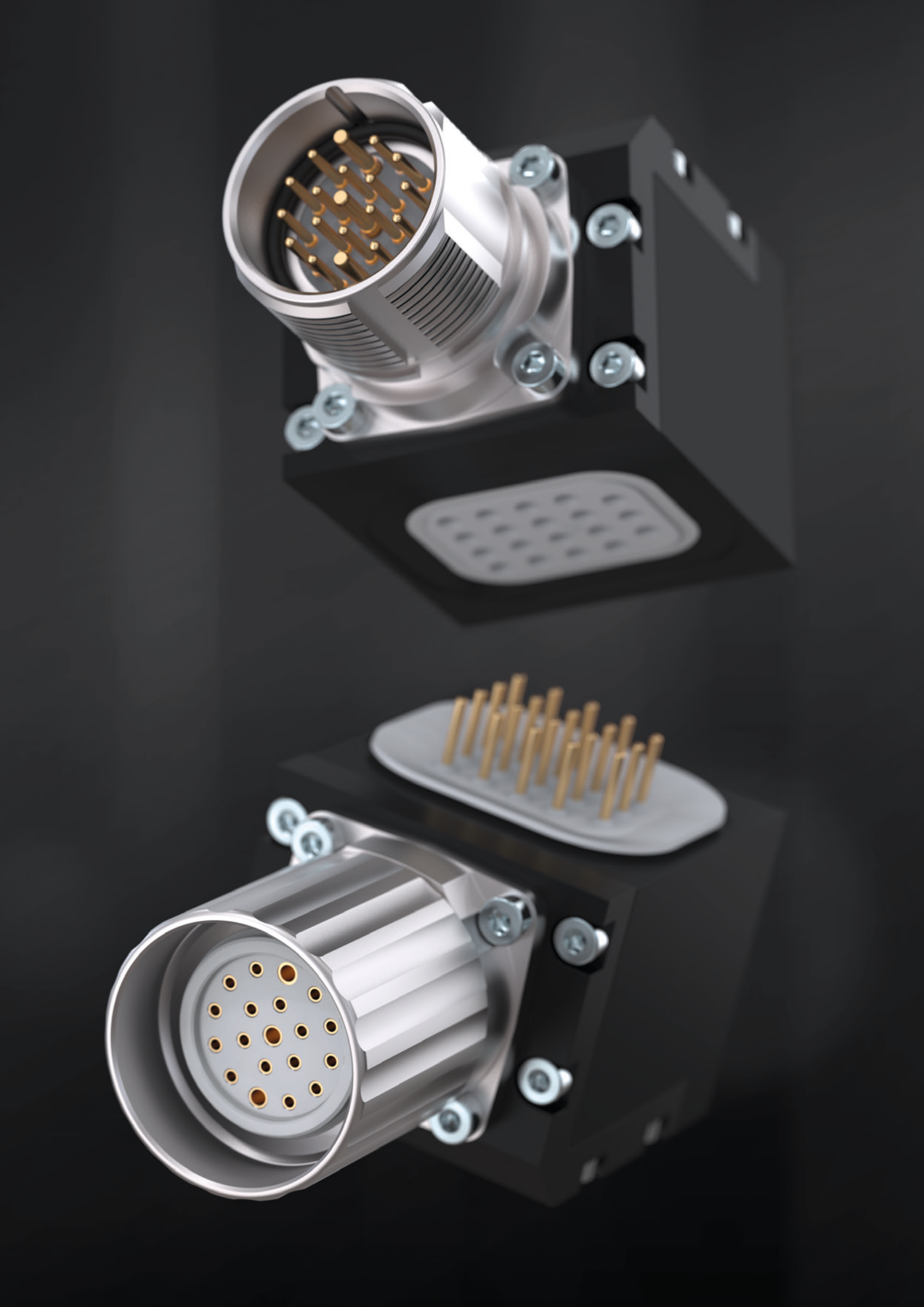
▶ WMR2063F-00-A



▶ WMR2063L-00-A



POS.	0	1	2	3	4	5	6	7
C	●	●	●	●	●	●	●	●
1		●		●		●		●
2			●	●			●	●
4					●	●	●	●
8								



能源元件和附件,用于
刀具更换器

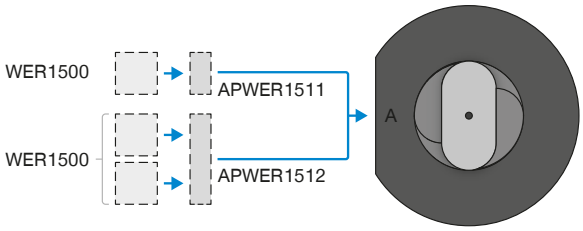


5 能源元件和附件,用于刀具更换器 68 - 79

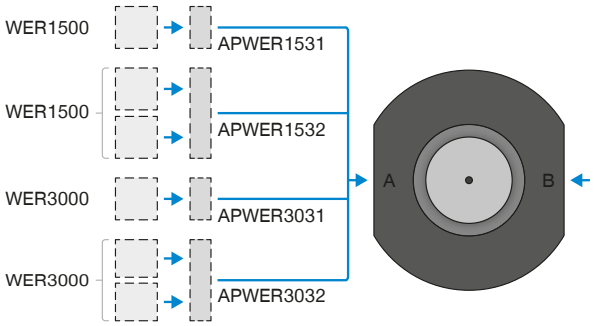
 用于快换装置的能源元件和配件 70

能源元件和附件,用于
刀具更换器

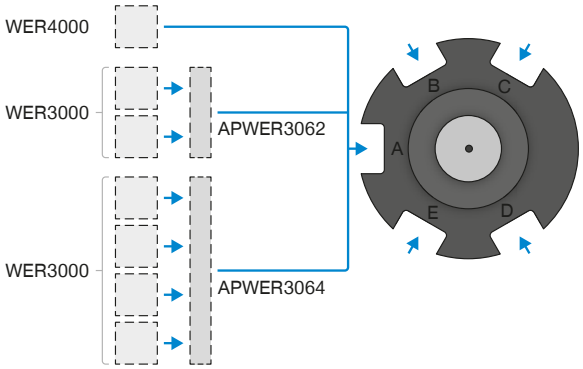
▶ 连接图 HWR2031 / HWR2040 / HWR2050



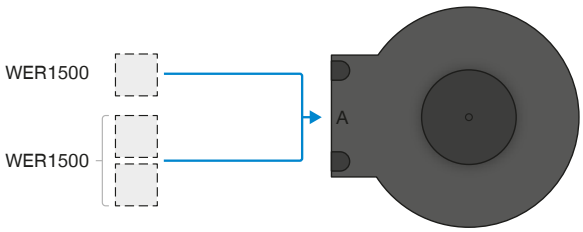
▶ 连接图 HWR63 / HWR80



▶ 连接图 WWR1160 / WWR1200



▶ 连接图 FWR



例外：不能使用 WER1500FSI36-05-A 或 WER1500LSI36-05-A！

能源元件和附件，用于
刀具更换器

▶ WER1500 – 能源模块

▶ 技术数据 - 气动

定购编号	WER1500FPL01-03-A	WER1500LPL01-03-A	WER1500FPL01-06-A	WER1500LPL01-06-A	WER1500FPL02-12-A	WER1500LPL02-12-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
液力耦合器数量	1	1	2	2	2	2
固定螺纹	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"	M5	M5
操作气压 [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
每种载体的通过量 [l/min]	500	500	500	500	150	150
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

▶ 技术数据 - 信号电流

定购编号	WER1500FSI04-00-A	WER1500LSI04-00-A	WER1500FSI08-00-A	WER1500LSI08-00-A	WER1500FSI12-00-A	WER1500LSI12-00-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接触点/面数量	4	4	8	8	12	12
连接方式	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	3	3	2	2	1.5	1.5
电源电压 [V]	60	60	30	30	30	30
固定螺纹	M8	M8	M12	M12	M12	M12
连接类型	公头	插座	公头	插座	公头	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

定购编号	WER1500FSI24-05-A	WER1500LSI24-05-A	WER1500FSI36-05-A	WER1500LSI36-05-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接触点/面数量	24	24	36	36
连接方式	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	3	3	3	3
电源电压 [V]	60	60	60	60
固定螺纹				
连接类型	可定制	可定制	可定制	可定制
固定类型	空线端	空线端	空线端	空线端
根据IEC 60529标准安全保护	IP40	IP40	IP40	IP40

▶ 技术数据 - 传感器连接在工具侧时的信号电流

定购编号	WER1500LSI04-15-A
可匹配于	非固定端
接触点/面数量	2x4
连接方式	弹簧触点
标准流量 [A]	3
电源电压 [V]	60
固定螺纹	M8
连接类型	插座
固定类型	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54

▶ 技术数据 - 与UR直接连接的信号电流

定购编号	WER1500FSI08-10-A	WER1500LSI08-10-A
可匹配于	固定部分	非固定端
接触点/面数量	8	8
连接方式	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	1.5	1.5
电源电压 [V]	30	30
固定螺纹	M8	M8
连接类型	插座	公头
固定类型	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54

► 技术数据 - 热插拔

定购编号	WER1500FSI04-19-A	WER1500LSI04-19-A	WER1500FSI08-19-A	WER1500LSI08-19-A
可匹配于	固定部分	固定部分	固定部分	非固定端
接触点/面数量	4	4	8	8
连接方式	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	2	2	2	2
电源电压 [V]	30	30	30	30
固定螺纹	M8	M8	M8	M8
连接类型	公头	插座	插座	公头
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54

► 技术数据 - 通讯

定购编号	WER1500FIL01-00-A	WER1500LIL01-00-A	WER1500FIL01-19-A	WER1500LIL01-19-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
数据传输	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
连接方式	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点	弹簧触点
固定螺纹	M12	M12	M12	M12
连接类型	公头	插座	公头	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54

► 技术数据 - 对固定部分的保护

定购编号	WER1500LLN00-00-A	WER1500LLN00-19-A
可匹配于	非固定端	非固定端
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54

► WER1500 – 适配板

► 技术数据

定购编号	APWER1511F	APWER1511L	APWER1512F	APWER1512L
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接口侧 1	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050	HWR2031 / HWR2040 / HWR2050
接口侧 2	WER1500	WER1500	WER1500	WER1500
能量元素的数量	1	1	2	2
重量 [kg]	0.006	0.006	0.013	0.012

定购编号	APWER1531	APWER1532
可匹配于	固定部分/松散部分	固定部分/松散部分
接口侧 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
接口侧 2	WER1500	WER1500
能量元素的数量	1	2
重量 [kg]	0.01	0.035

能源元件和附件，用于
刀具更换器

▶ WER1500 – 适用于固定部件的电缆

	▶ 技术数据				
定购编号	**KAG500B4**	**CSTE01757**	**KAW500B4**	**CSTE01758**	
接触点/面数量	4	8	4	8	
固定螺纹	M8	M8	M8	M8	
连接类型	插座	公头 / 线端	插座	公头 / 线端	
规格	直头	直头	弯头	弯头	
电缆长度 [m]	5	5	5	5	
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67	

定购编号	**KAG500IL**	**CSTE01751**	**CSTE01752**	**CSTE01753**	**CSTE01754**
接触点/面数量	5	8	12	8	12
固定螺纹	M12-M12	M12	M12	M12	M12
连接类型	插针 / 母插	插座 / 线端	插座 / 线端	插座 / 线端	插座 / 线端
规格	直头/直头	直头	直头	弯头	弯头
电缆长度 [m]	5	5	5	5	5
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

▶ WER1500 – 适用于松散部件的电缆

	▶ 技术数据				
定购编号	**CSTE01745**	**CSTE01755**	**CSTE01748**	**CSTE01756**	
接触点/面数量	4	8	4	8	
固定螺纹	M8	M8	M8	M8	
连接类型	公头 / 线端	插座 / 线端	公头 / 线端	插座 / 线端	
规格	直头	直头	弯头	弯头	
电缆长度 [m]	2	2	2	2	
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67	

	CSTE01746	**CSTE01747**	**KAG500IL**	**CSTE01749**	**CSTE01750**
接触点/面数量	8	12	5	8	12
固定螺纹	M12	M12	M12-M12	M12	M12
连接类型	公头 / 线端	公头 / 线端	插针 / 母插	公头 / 线端	公头 / 线端
规格	直头	直头	直头/直头	弯头	弯头
电缆长度 [m]	2	2	5	2	2
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

▶ WER1500 – 适用于固定部件的圆形连接器

	▶ 技术数据			
定购编号	**B8-G-4**	**CSTE01048**	**B8-W-4**	**CSTE01765**
接触点/面数量	4	8	4	8
固定螺纹	M8	M12	M8	M12
连接类型	插座	插座	焊接连接	插座
规格	直头	直头	弯头	弯头
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67

▶ WER1500 – 适用于松散部件的圆形连接器

	▶ 技术数据			
定购编号	**S8-G-4**	**S12-G-8**	**S8-W-4**	**S12-W-8**
接触点/面数量	4	8	4	8
固定螺纹	M8	M12	M8	M12
连接类型	绝缘位移连接	绝缘位移连接	焊接连接	螺钉终端连接
规格	直头	直头	弯头	弯头
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67

▶ WER3000 – 能源模块

▶ 技术数据 - 气动

定购编号	WER3000FPL01-04	WER3000LPL01-04	WER3000FPL02-03	WER3000LPL02-03	WER3000FPL04-06-A	WER3000LPL04-06-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
液力耦合器数量	1	1	2	2	4	4
固定螺纹	G3/8"	G3/8"	G1/4"	G1/4"	G1/8"	G1/8"
操作气压 [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
每种载体的通过量 [l/min]	1100	1100	750	750	270	270
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

▶ 技术数据 - 负载电流

定购编号	WER3000FLA01-00-A	WER3000LLA01-00-A	WER3000FLA06-00	WER3000LLA06-00	WER3000FLA08-00	WER3000LLA08-00
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接触点/面数量	1	1	5+PE	5+PE	(3+PE) / 4	(3+PE) / 4
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器	型插拔连接器	型插拔连接器	型插拔连接器	型插拔连接器
标准流量 [A]	140	140	15	15	15/6	15/6
电源电压 [V]	58	58	630	630	630/125	630/125
固定螺纹	M8	M8	M23	M23	M23	M23
连接类型	公头	公头	公头	插座	公头	插座
固定类型	电缆接头	电缆接头	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护			IP54	IP54	IP54	IP54

▶ 技术数据 - 信号电流

定购编号	WER3000FSI08-18-A	WER3000LSI08-18-A	WER3000FSI12-00	WER3000LSI12-00	WER3000FSI12-09-A	WER3000LSI12-09-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接触点/面数量	8+2	8+2	12	12	12	12
连接方式	非接触式	非接触式	型插拔连接器	型插拔连接器	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	0.2	0.2	6	6	3	3
电源电压 [V]	24	24	150	150	60	60
固定螺纹	M12	M12	M23	M23	M23	M23
连接类型	公头	插座	公头	插座	公头	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP54	IP54	IP54	IP54

定购编号	WER3000FSI19-00	WER3000LSI19-00	WER3000FSI19-09-A	WER3000LSI19-09-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接触点/面数量	19	19	19	19
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	6	6	3	3
电源电压 [V]	63	63	60	60
固定螺纹	M23	M23	M23	M23
连接类型	公头	插座	公头	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54

能源元件和附件，用于
刀具更换器

► **技术数据 - 带屏蔽的信号电流**

定购编号	WER3000FSI11-20-A	WER3000LSI11-20-A	WER3000FSI11-21-A	WER3000LSI11-21-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接触点/面数量	11+1	11+1	11+1	11+1
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	6	6	3	3
电源电压 [V]	150	150	60	60
固定螺纹	M23	M23	M23	M23
连接类型	公头	插座	公头	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54

定购编号	WER3000FSI18-20-A	WER3000LSI18-20-A	WER3000FSI18-21-A	WER3000LSI18-21-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接触点/面数量	18+1	18+1	18+1	18+1
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	6	6	3	3
电源电压 [V]	63	63	60	60
固定螺纹	M23	M23	M23	M23
连接类型	公头	插座	公头	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54

► **技术数据 - WWR的传感器的信号电流和连接选项 / 工具编码**

定购编号	WER3000LSI13-11-A	WER3000LSI13-26-A	WER3000FSI14-01-A	WER3000FSI14-02-A	WER3000FSI14-16-A	WER3000FSI14-17-A
可匹配于	非固定端	非固定端	固定部分	固定部分	固定部分	固定部分
接触点/面数量	13+6	13+6	14+5 传感设备	14+5 传感设备	14+5 传感设备	14+5 传感设备
连接方式	型插拔连接器	弹簧触点	型插拔连接器	型插拔连接器	弹簧触点	弹簧触点
标准流量 [A]	6	3	6	6	3	3
电源电压 [V]	63	60	63	63	60	60
固定螺纹	M23	M23	M23	M23	M23	M23
连接类型	插座	插座	公头	公头	公头	公头
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
传感器连接			左	右	左	右
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

► **技术数据 - 传感器连接在工具侧时的信号电流**

定购编号	WER3000LSI04-14-A	WER3000LSI04-15-A	WER3000LSI08-14-A	WER3000LSI08-15-A
可匹配于	非固定端	非固定端	非固定端	非固定端
接触点/面数量	4x3	4x3	4x4	4x4
连接方式	型插拔连接器	弹簧触点	型插拔连接器	弹簧触点
标准流量 [A]	3	3	3	3
电源电压 [V]	60	60	60	60
固定螺纹	M8	M8	M8	M8
连接类型	插座	插座	插座	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54

► **技术数据 - 超声波焊接**

定购编号	WER3000FLA01-27-A	WER3000LLA01-27-A
可匹配于	固定部分	非固定端
接触点/面数量	1	1
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器
标准流量 [A]	6	6
电源电压 [V]	2000	2000
固定螺纹		
连接类型	公头	公头
固定类型	BNC High Voltage	BNC High Voltage
根据IEC 60529标准安全保护		

▶ 技术数据 - 通讯

定购编号	WER3000FIL01-00	WER3000LIL01-00	WER3000FIL01-09-A	WER3000LIL01-09-A	WER3000FIL01-18-A	WER3000LIL01-18-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
数据传输	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器	弹簧触点	弹簧触点	非接触式	非接触式
固定螺纹	M12	M12	M12	M12	M12	M12
连接类型	公头	插座	公头	插座	公头	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54	IP67	IP67

定购编号	WER3000FPB01-00	WER3000LPB01-00	WER3000FPN01-00	WER3000LPN01-00	WER3000FPN01-09-A	WER3000LPN01-09-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
数据传输率 [Mbit/s]	12	12	100	100	100	100
数据传输	Profibus	Profibus	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet	Profinet/Industrial Ethernet
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器	型插拔连接器	型插拔连接器	弹簧触点	弹簧触点
固定螺纹	M12	M12	M12	M12	M12	M12
连接类型	公头	插座	插座	插座	插座	插座
固定类型	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器	圆形连接器
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54

▶ 技术数据 - 液体的

定购编号	WER3000FFL01-03-A	WER3000LFL01-03-A
可匹配于	固定部分	非固定端
液力耦合器数量	1	1
固定螺纹	G1/4"	G1/4"
最大操作气压 [bar]	150	150
每种载体的最大通过量 [l/min]	12	12
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54

▶ 技术数据 - 对固定部分的保护

定购编号	WER3000LLN00-00-A
可匹配于	非固定端
根据IEC 60529标准安全保护	IP54

▶ WER3000 – 适配板

▶ 技术数据

定购编号	APWER3031F	APWER3031L	APWER3032F	APWER3032L
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
接口侧 1	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B	HWR63-B / HWR80-B
接口侧 2	WER3000	WER3000	WER3000	WER3000
能量元素的数量	1	1	2	2
重量 [kg]	0.054	0.055	0.09	0.091

定购编号	APWER3062	APWER3064
可匹配于	固定部分/松散部分	固定部分/松散部分
接口侧 1	WWR1160 / WWR1200	WWR1160 / WWR1200
接口侧 2	WER3000	WER3000
能量元素的数量	2	4
重量 [kg]	0.15	0.42

能源元件和附件，用于
刀具更换器

▶ WER3000 – 适用于固定部件的电缆

	▶ 技术数据
定购编号	**KAG500IL**
接触点/面数量	5
固定螺纹	M12-M12
连接类型	插针 / 母插
规格	直头/直头
电缆长度 [m]	5
根据IEC 60529标准安全保护	IP67

▶ WER3000 – 适用于松散部件的电缆

	▶ 技术数据		
定购编号	**CSTE01745**	**KAG500IL**	**CSTE01748**
接触点/面数量	4	5	4
固定螺纹	M8	M12-M12	M8
连接类型	公头 / 线端	插针 / 母插	公头 / 线端
规格	直头	直头/直头	弯头
电缆长度 [m]	2	5	2
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67

▶ WER3000 – 适用于固定部件的圆形连接器

	▶ 技术数据			
定购编号	**RSTVLM23G06B-B**	**RSTVLM23W06B-B**	**RSTVLM23G08B-B**	**RSTVLM23W08B-B**
接触点/面数量	6	6	8	8
固定螺纹	M23	M23	M23	M23
连接类型	插座	插座	插座	插座
规格	直头	弯头	直头	弯头
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67

定购编号	**RSTVSM23G12B-B**	**RSTVSM23W12B-B**	**RSTVSM23G19B-B**	**RSTVSM23W19B-B**	**CSTE01156**	**CSTE01157**
接触点/面数量	12	12	19	19	4	4
固定螺纹	M23	M23	M23	M23	M12	M12
连接类型	插座	插座	插座	插座	公头	公头
规格	直头	弯头	直头	弯头	直头	弯头
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

▶ WER3000 – 适用于松散部件的圆形连接器

	▶ 技术数据			
定购编号	**RSTVLM23G06S-B**	**RSTVLM23W06S-B**	**RSTVLM23G08S-B**	**RSTVLM23W08S-B**
接触点/面数量	6	6	8	8
固定螺纹	M23	M23	M23	M23
连接类型	公头	公头	公头	公头
规格	直头	弯头	直头	弯头
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67

定购编号	**RSTVSM23G12S-B**	**RSTVSM23W12S-B**	**RSTVSM23G19S-B**	**RSTVSM23W19S-B**	**CSTE01156**	**CSTE01157**
接触点/面数量	12	12	19	19	4	4
固定螺纹	M23	M23	M23	M23	M12	M12
连接类型	公头	公头	公头	公头	公头	公头
规格	直头	弯头	直头	弯头	直头	弯头
根据IEC 60529标准安全保护	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67

▶ WER4000 – 能源模块

▶ **技术数据 - 气动**

定购编号	WER4000FPL06-06-A	WER4000LPL06-06-A	WER4000FPL15-12-A	WER4000LPL15-12-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
液力耦合器数量	6	6	15	15
固定螺纹	G1/8"	G1/8"	M5	M5
操作气压 [bar]	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10	-0.6 ... 10
每种载体的通过量 [l/min]	500	500	150	150
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54

▶ **技术数据 - 负载电流**

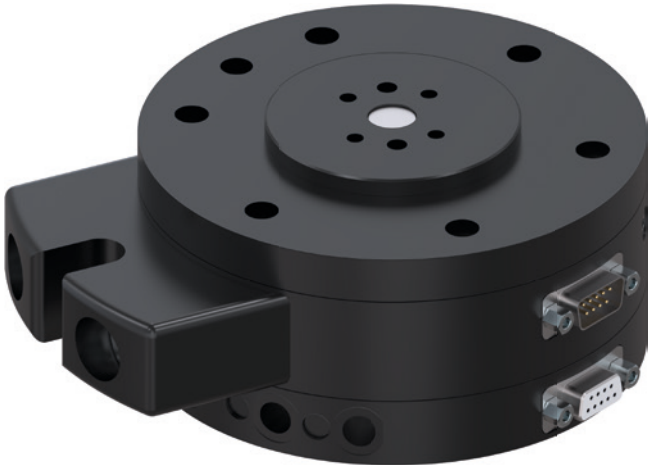
定购编号	WER4000FLA03-05-A	WER4000LLA03-05-A
可匹配于	固定部分	非固定端
接触点/面数量	3	3
连接方式	型插拔连接器	型插拔连接器
标准流量 [A]	150	150
电源电压 [V]	630	630
固定螺纹		
连接类型	可定制	可定制
固定类型	空线端	空线端
根据IEC 60529标准安全保护	IP65	IP65

▶ **技术数据 - 液体的**

定购编号	WER4000FFL01-13-A	WER4000LFL01-13-A	WER4000FFL02-13-A	WER4000LFL02-13-A	WER4000FFL04-13-A	WER4000LFL04-13-A
可匹配于	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端	固定部分	非固定端
液力耦合器数量	1	1	2	2	4	4
固定螺纹	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"	G1/2"
最大操作气压 [bar]	250	250	250	250	250	250
每种载体的最大通过量 [l/min]	25	25	25	25	25	25
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54



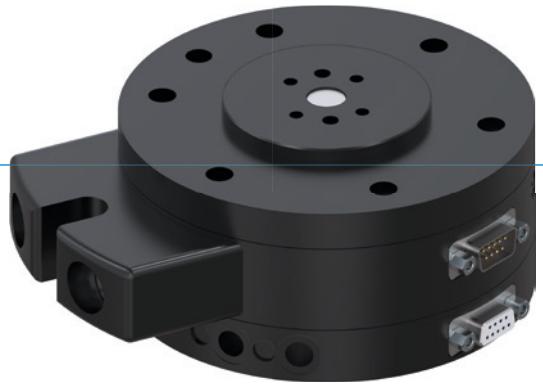
旋转分配器
产品系列概览



6	**旋转分配器**	**80 - 101**
	DVR 系列	82
	DVR1000 系列	100

气动旋转分配器
DVR 系列

▶ 产品优点



▶ 紧凑的媒质传输系统

这个D1转换器使由于电揽断开或不确定的电缆外形干涉而导致的信号断开和干扰成为过去式

▶ 扁平设计

这个结构减少了机械手端到负载端距离,降低对机器人的力矩负载要求,从而可选择更经济划算的机器人型号

▶ 镀金接触点

您可以灵活的传输任何电流,从极小电流到大到250V、6A能源,并且保证性能上的可靠

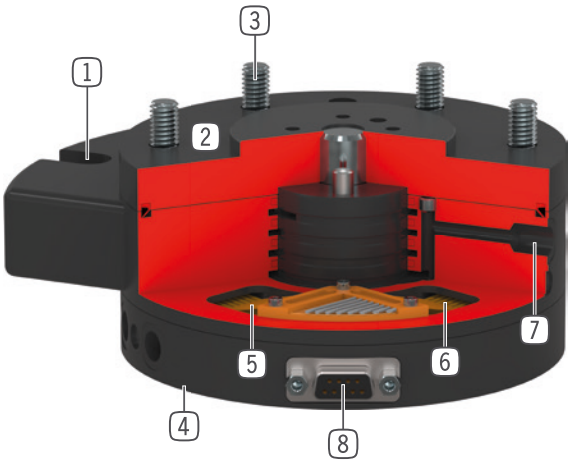
▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ 我们的产品钟爱挑战!

无论哪种极端条件,无论置身世界何方,我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **扭力支架**
- 转动时支持转子(动作中)

2 **坚固且轻的外壳**
- 硬涂层铝合金
- 硝化钢

3 **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

4 **直通气路**
- 用于WWR 系列

5 **弹簧系统**
- DVR63 以上双拟合

6 **电刷**
- 镀金
- 可传输极小电流

7 **集成8条气路**
- 用于无管道空气传输
- 气管不必扭曲

8 **最多可传输12路能源**
- 用于无电缆信号传输
- 电缆不会受到扭曲

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	气体传输 [编号]	电传输
DVR40	TK 40	4	4孔接头
DVR50	TK 50	4	4孔接头
DVR63	TK 63	6	6孔接头
DVR80	TK 80	6	6孔接头
DVR100	TK 100	4 / 8	8孔接头
DVR125	TK 125	4 / 8	12孔接头
DVR160	TK 160	4 / 8	12孔接头

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击:www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

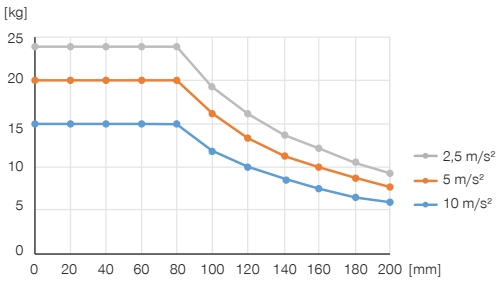
气动旋转分配器
DVR40 尺寸型号

▶ 产品规格



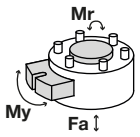
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060129



4 [个]
O型圈
COR0025100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式

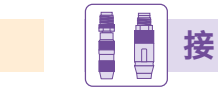


WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他



KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



接口 / 其他

KAG500S4
插入式直连接头电缆 5 m - M8连接头



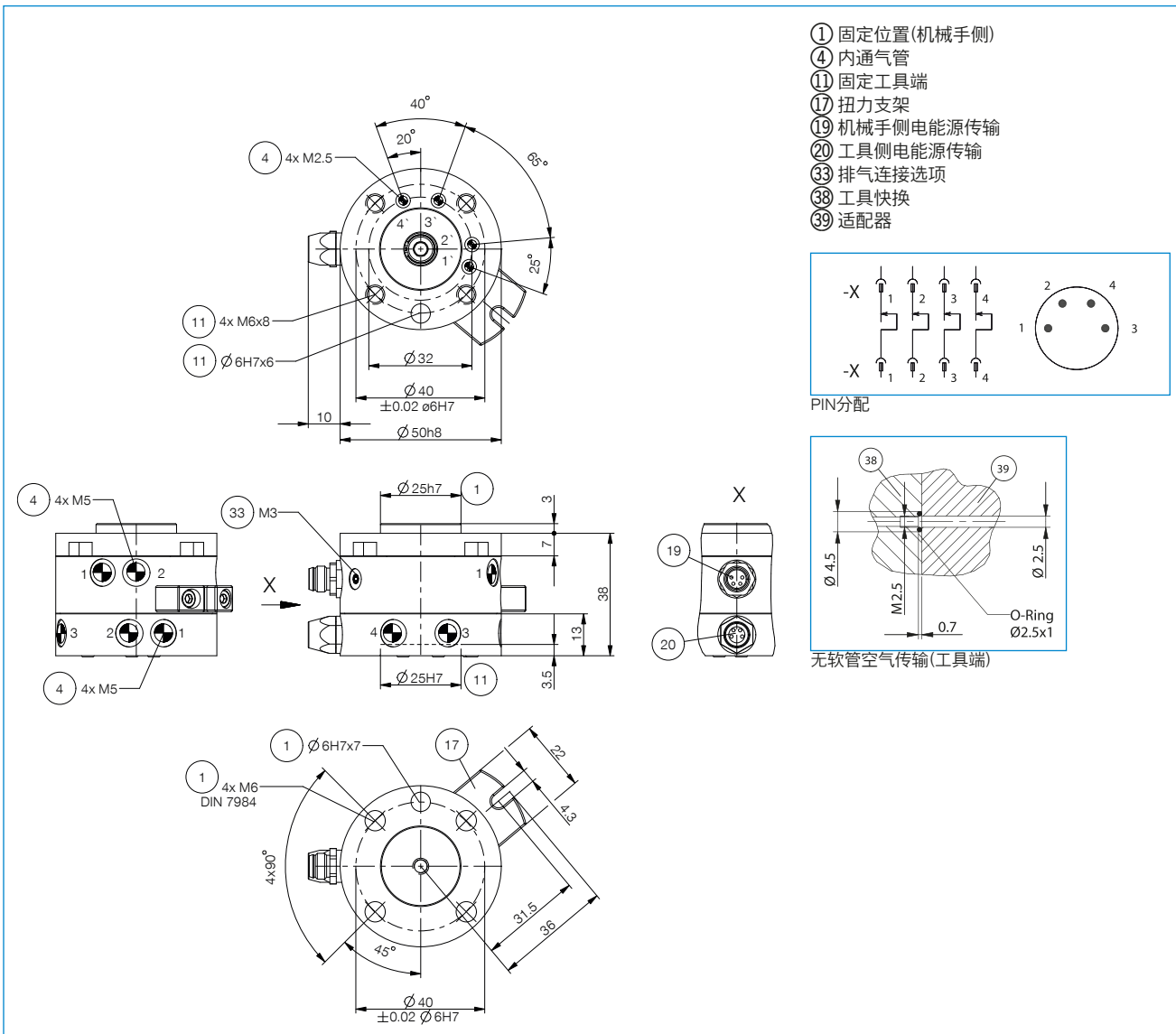
KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500S4
插入式角度接头电缆 5 m - M8连接头

► 技术数据	
定购编号	**DVR40I4**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
气体传输 [编号]*	4
电传输	4孔接头
最大电流 [A]	3
最大电压 [V]	24
最大加速度 [m/s²]	22
最大速度	120
最大速度 [°/s]	720
径向跳动 +/- [mm]	0.02
轴向跳动 +/- [mm]	0.02
持续扭矩 [Nm]	1
松开扭矩 [Nm]	1.5
最大操作气压 [bar]	10
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	0.7
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.39

*可真空



① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉝ 排气连接选项
㊳ 工具快换
㊴ 适配器

PIN分配

无软管空气传输(工具端)

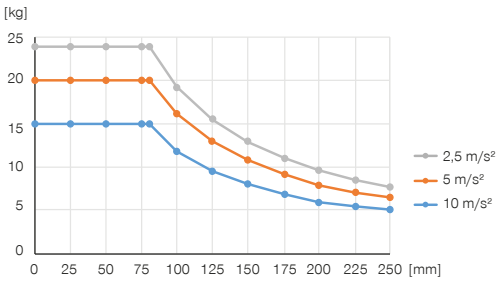
气动旋转分配器
DVR50 尺寸型号

▶ 产品规格



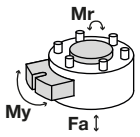
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060129



4 [个]
O型圈
COR0025100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他



KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



接口 / 其他

KAG500S4
插入式直连接头电缆 5 m - M8连接头





KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

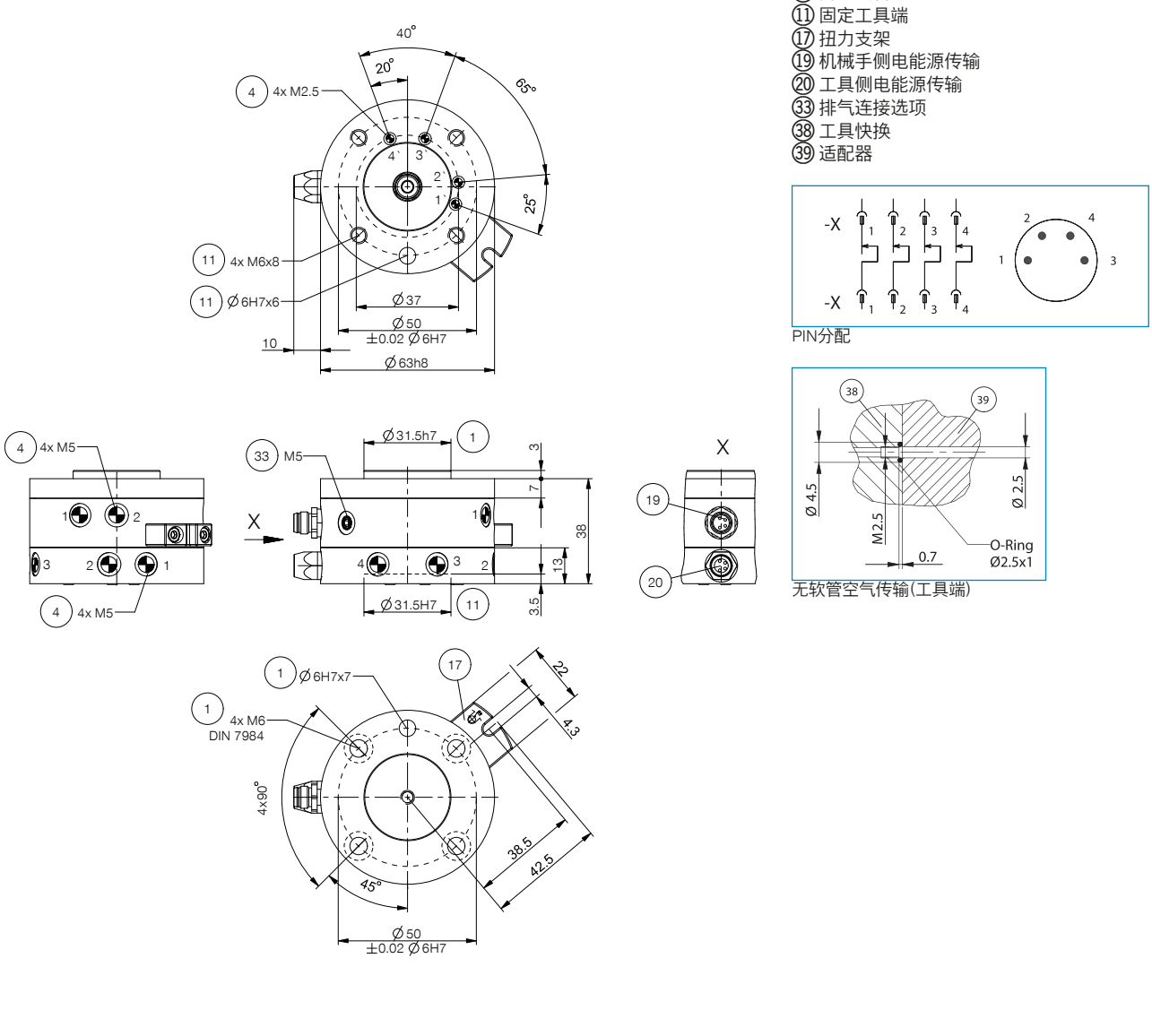




KAW500S4
插入式角度接头电缆 5 m - M8连接头

	▶ 技术数据
定购编号	**DVR50I4**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
气体传输 [编号]*	4
电传输	4孔接头
最大电流 [A]	3
最大电压 [V]	24
最大加速度 [m/s²]	22
最大速度	120
最大速度 [°/s]	720
径向跳动 +/- [mm]	0.02
轴向跳动 +/- [mm]	0.02
持续扭矩 [Nm]	1
松开扭矩 [Nm]	1.5
最大操作气压 [bar]	10
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	8.1
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.62

*可真空



① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉝ 排气连接选项
㊳ 工具快换
㊴ 适配器

PIN分配

无软管空气传输(工具端)

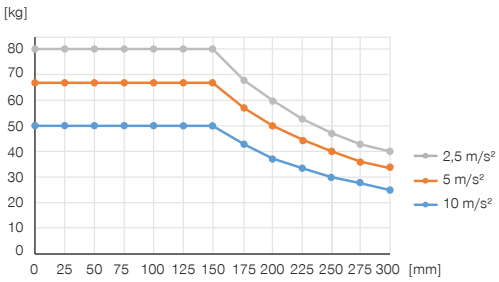
气动旋转分配器
DVR63 尺寸型号

▶ 产品规格



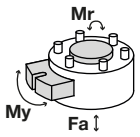
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060129



6 [个]
O型圈
COR0030100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式

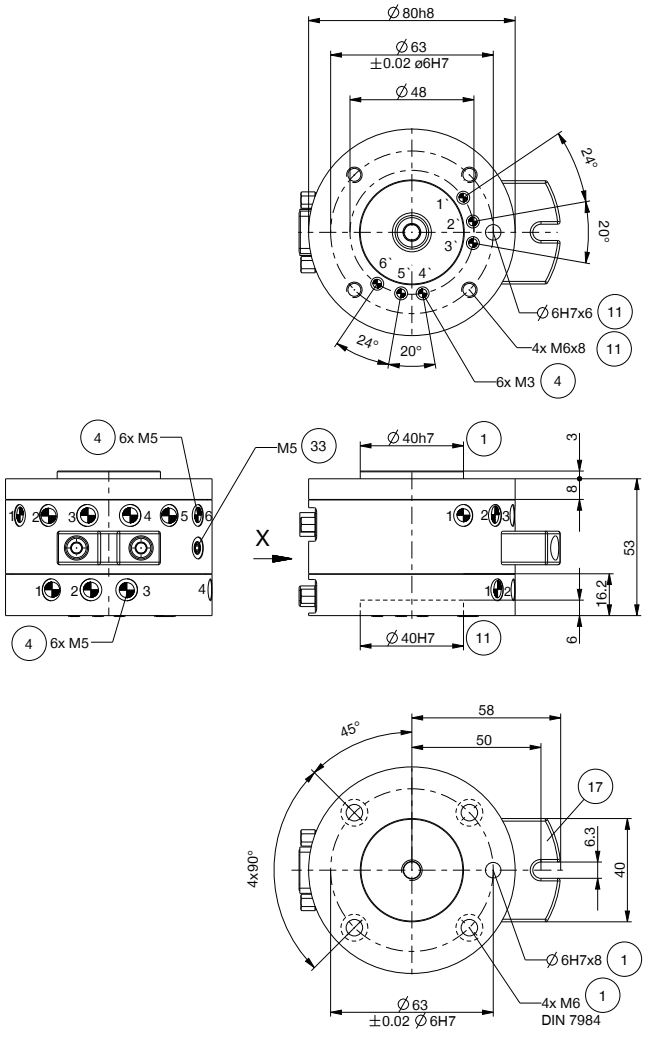
能源供应



WVM5
角度接头-快接式

	▶ 技术数据
定购编号	**DVR63I6**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63
气体传输 [编号]*	6
电传输	6孔接头
最大电流 [A]	6
最大电压 [V]	250
最大加速度 [m/s²]	22
最大速度	120
最大速度 [°/s]	720
径向跳动 +/- [mm]	0.03
轴向跳动 +/- [mm]	0.03
持续扭矩 [Nm]	2
松开扭矩 [Nm]	3
最大操作气压 [bar]	10
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	10.5
根据IEC 60529标准安全保护	IP64
重量 [kg]	1.3

*可真空



① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉝ 排气连接选项
㊳ 工具快换
㊴ 适配器

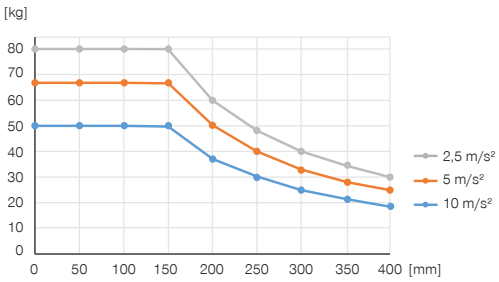
气动旋转分配器
DVR80 尺寸型号

▶ 产品规格



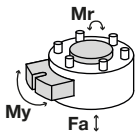
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984080169



6 [个]
O型圈
COR0030100

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式

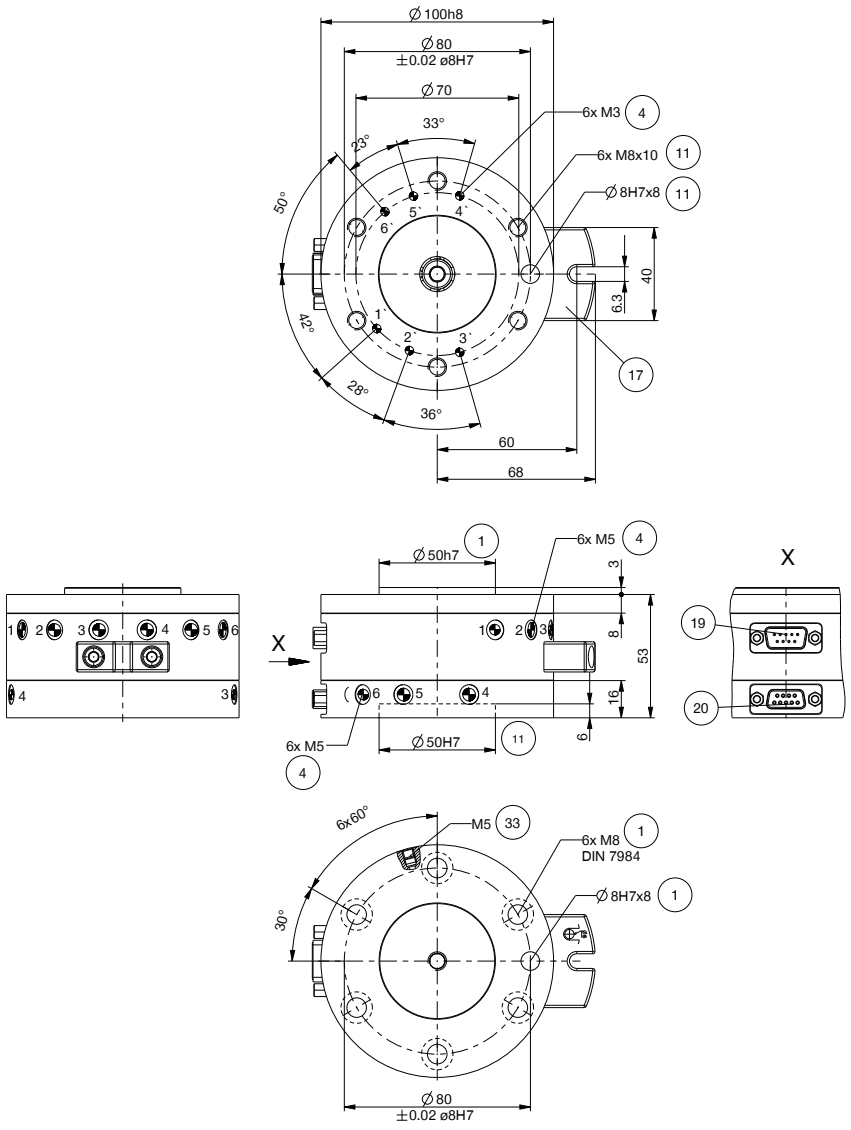
能源供应



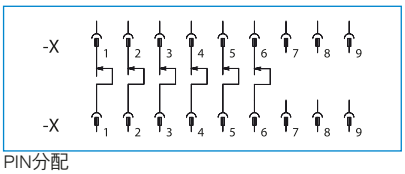
WVM5
角度接头-快接式

► 技术数据	
定购编号	**DVR80I6**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80
气体传输 [编号]*	6
电传输	6孔接头
最大电流 [A]	6
最大电压 [V]	250
最大加速度 [m/s²]	22
最大速度	120
最大速度 [°/s]	720
径向跳动 +/- [mm]	0.03
轴向跳动 +/- [mm]	0.03
持续扭矩 [Nm]	2
松开扭矩 [Nm]	3
最大操作气压 [bar]	10
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	27
根据IEC 60529标准安全保护	IP64
重量 [kg]	2

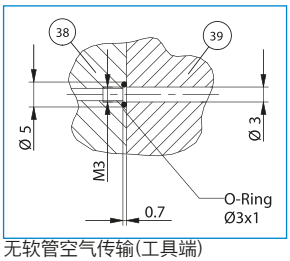
*可真空



① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉝ 排气连接选项
㊳ 工具快换
㊴ 适配器



PIN分配



无软管空气传输(工具端)

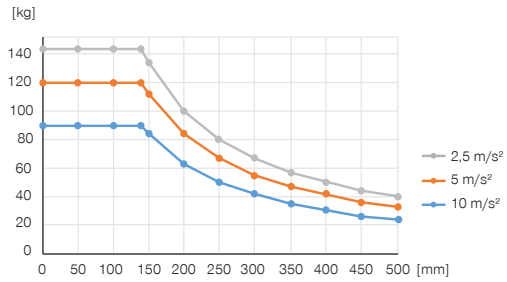
气动旋转分配器
DVR100 尺寸型号

▶ 产品规格



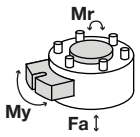
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C0912080169



4 [个]
O型圈
COR0070150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式

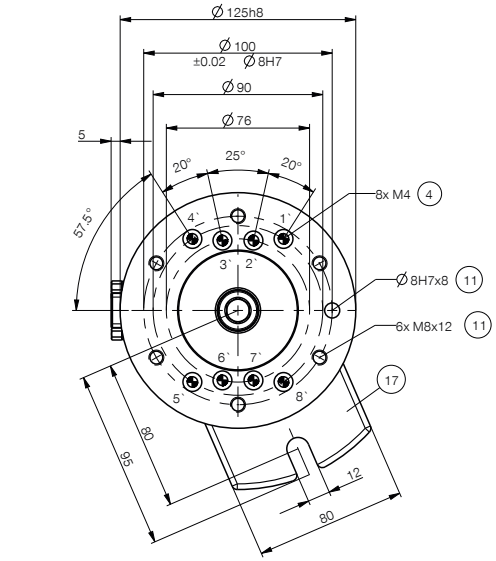
能源供应

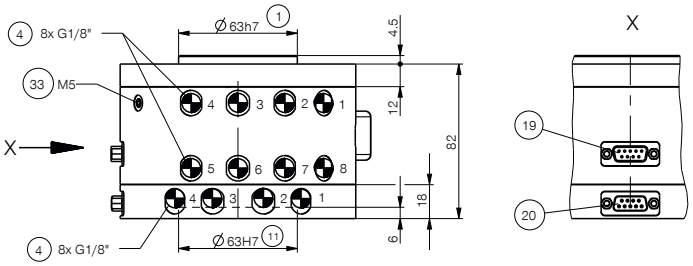


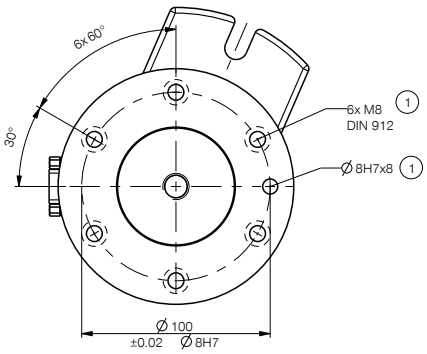
WV1-8X8
角度接头-快接式

定购编号	▶ 技术数据 DVR100I4	DVR100I8
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 100	TK 100
气体传输 [编号]*	4	8
电传输	8孔接头	8孔接头
最大电流 [A]	6	6
最大电压 [V]	250	250
最大加速度 [m/s²]	20	20
最大速度	100	100
最大速度 [°/s]	600	600
径向跳动 +/- [mm]	0.04	0.04
轴向跳动 +/- [mm]	0.04	0.04
持续扭矩 [Nm]	2	4
松开扭矩 [Nm]	4	6
最大操作气压 [bar]	10	10
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	86	100
根据IEC 60529标准安全保护	IP64	IP64
重量 [kg]	3.8	4.5

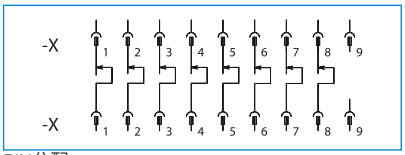
*可真空



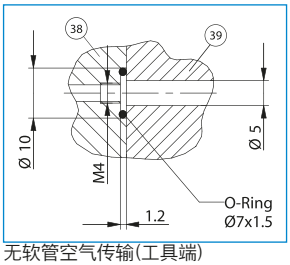




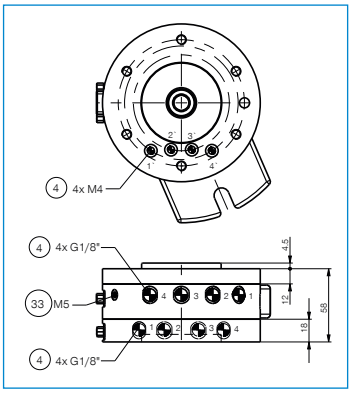
① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉝ 排气连接选项
㊳ 工具快换
㊴ 适配器



PIN分配

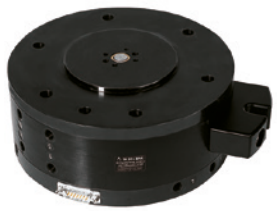


无软管空气传输(工具端)



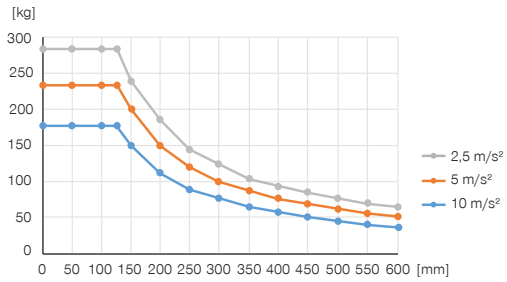
气动旋转分配器
DVR125 尺寸型号

▶ 产品规格



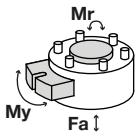
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984100209



4 [个]
O型圈
COR0070150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式

能源供应

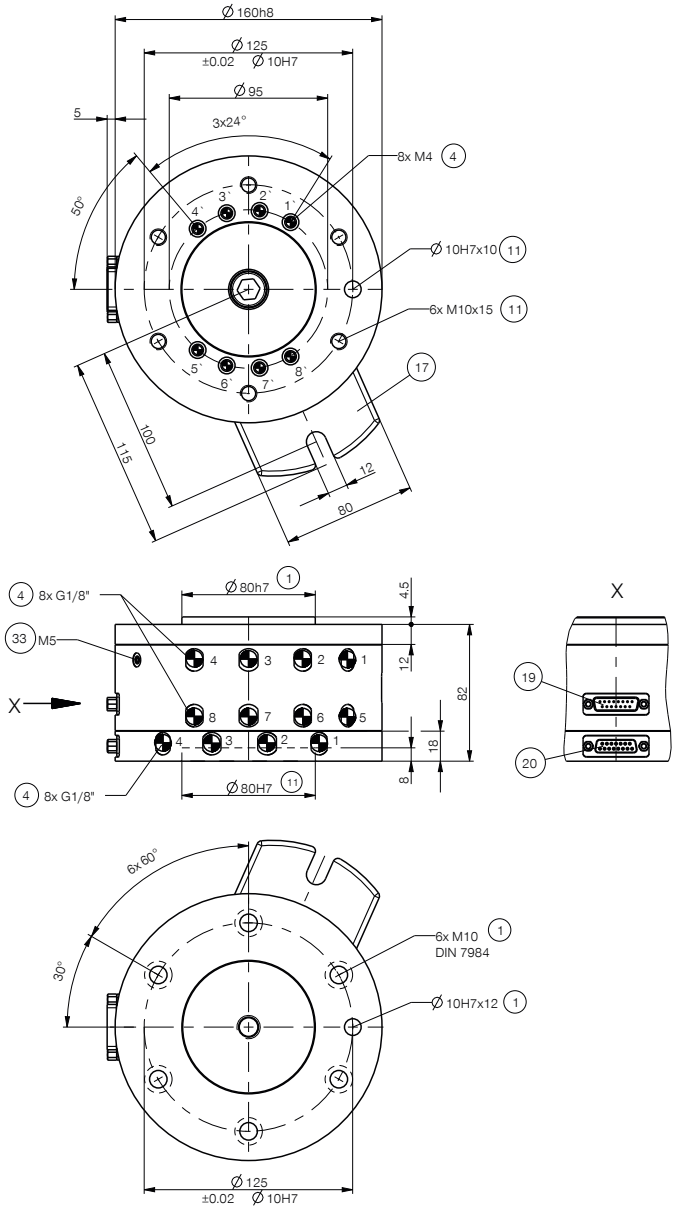


WV1-8X8
角度接头-快接式

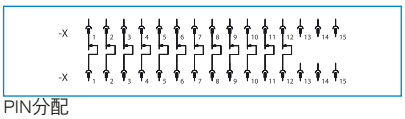
► 技术数据

定购编号	DVR125I4	DVR125I8
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 125	TK 125
气体传输 [编号]*	4	8
电传输	12孔接头	12孔接头
最大电流 [A]	6	6
最大电压 [V]	250	250
最大加速度 [m/s²]	20	20
最大速度	100	100
最大速度 [°/s]	600	600
径向跳动 +/- [mm]	0.05	0.05
轴向跳动 +/- [mm]	0.05	0.05
持续扭矩 [Nm]	4	5
松开扭矩 [Nm]	5	6
最大操作气压 [bar]	10	10
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	220	225
根据IEC 60529标准安全保护	IP64	IP64
重量 [kg]	5.9	7.1

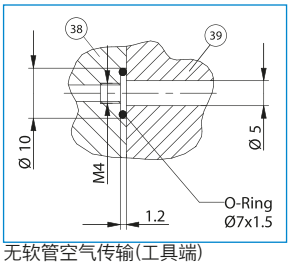
*可真空



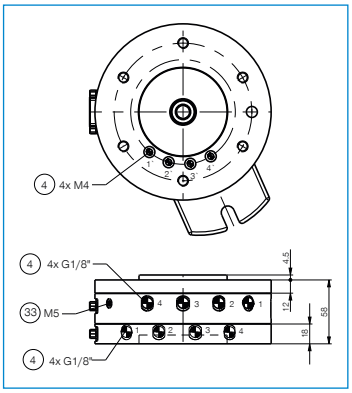
① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉝ 排气连接选项
㊳ 工具快换
㊴ 适配器



PIN分配

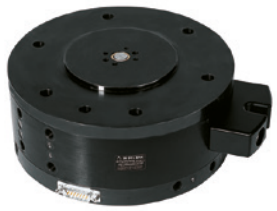


无软管空气传输(工具端)



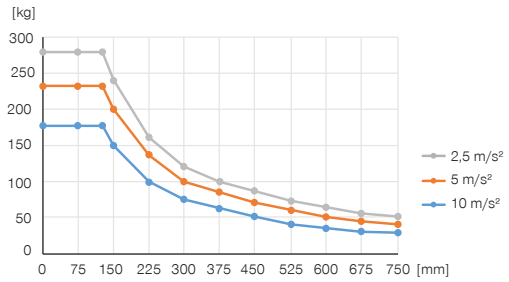
气动旋转分配器
DVR160 尺寸型号

▶ 产品规格



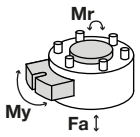
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984100209



4 [个]
O型圈
COR0070150

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式

能源供应

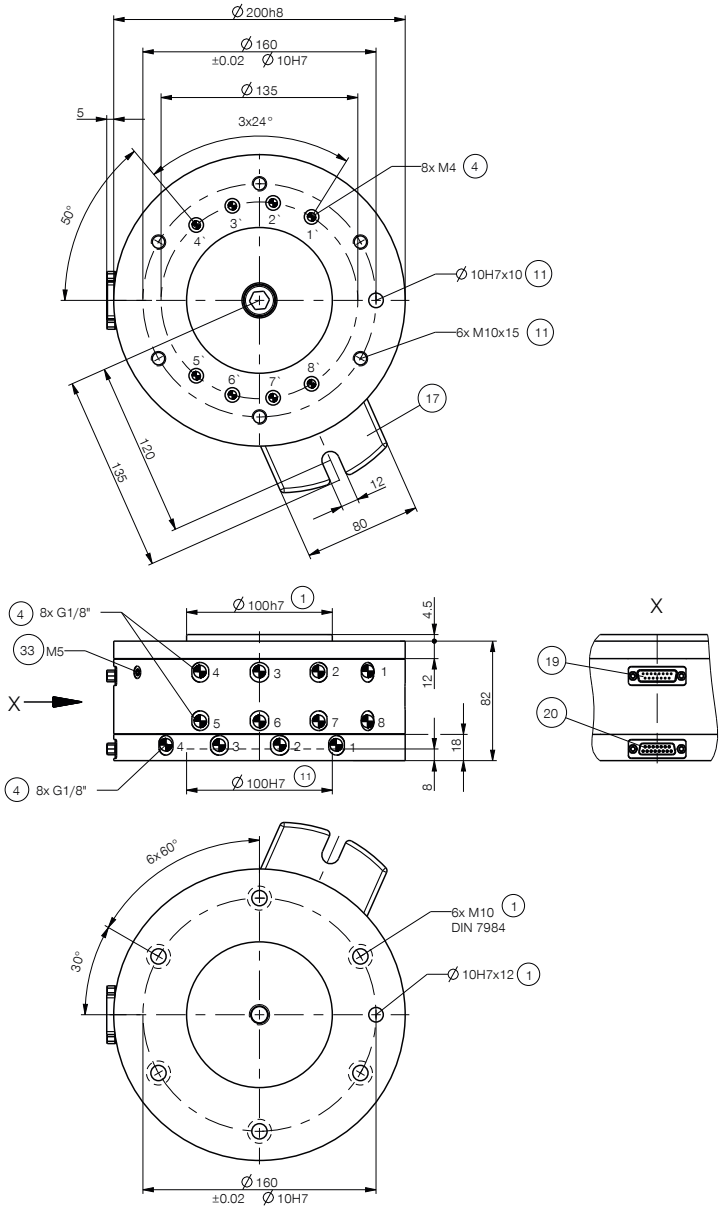


WV1-8X8
角度接头-快接式

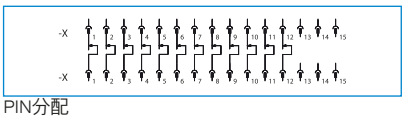
► **技术数据**

定购编号	DVR160I4	DVR160I8
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 160	TK 160
气体传输 [编号]*	4	8
电传输	12孔接头	12孔接头
最大电流 [A]	6	6
最大电压 [V]	250	250
最大加速度 [m/s²]	20	20
最大速度	100	100
最大速度 [°/s]	600	600
径向跳动 +/- [mm]	0.05	0.05
轴向跳动 +/- [mm]	0.05	0.05
持续扭矩 [Nm]	4	5
松开扭矩 [Nm]	5	6
最大操作气压 [bar]	10	10
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	480	580
根据IEC 60529标准安全保护	IP64	IP64
重量 [kg]	9.1	11

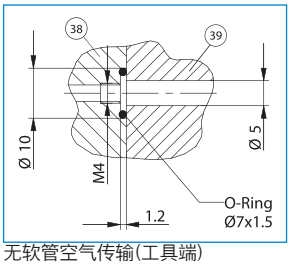
*可真空



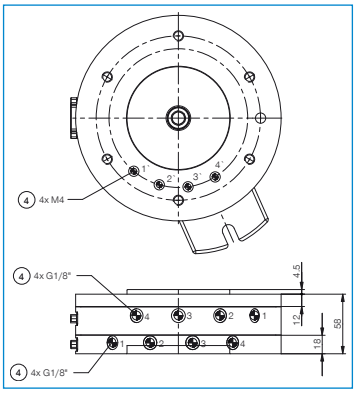
① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉝ 排气连接选项
㊳ 工具快换
㊴ 适配器



PIN分配



无软管空气传输(工具端)



气动旋转分配器
DVR1000 系列

▶ 产品优点



▶ 带工业Ethernet的旋转分配器

集成式滑环可以帮助您可靠的在未来使用工业Ethernet时转换的不费吹灰之力。

▶ 8 个集成气路通过

将磨损降至最低，消除管组的未定义轮廓干扰，更加高效地利用机器空间

▶ 双列轴承

集成式滚子轴承有利于实现高刚性，并使机械手可在最高动力下运转，从而提高周期时间

▶ 面向您具体应用的合适产品

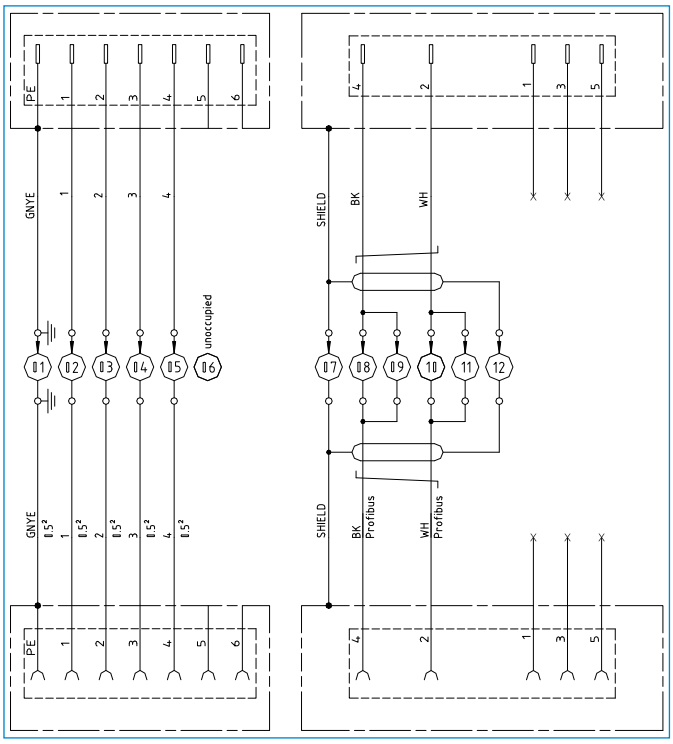


▶ 我们的产品钟爱挑战!

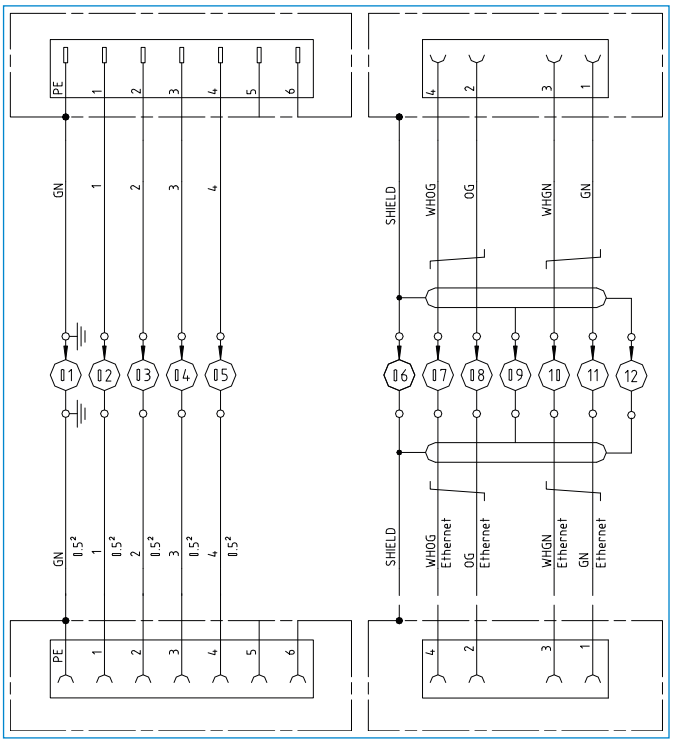
无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 连接图

DVR1125PB



DVR1125PN



▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	气体传输 [编号]	电传输
DVR1125	TK 125	8	4孔接头 + PE

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击: www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

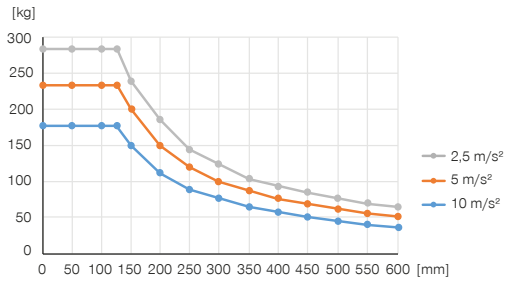
气动旋转分配器
DVR1125 尺寸型号

▶ 产品规格



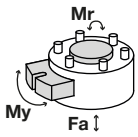
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

显示可能作用于旋转分配器的静态力和矩。



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

▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984100209



8 [个]
O型圈
COR0070150



1 [个]
O型圈145x2.5
COR1450250

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式

能源供应



WV1-8X8
角度接头-快接式

▶ 建议DVR1125PB配件

接口 / 其他



RSTVLM17G07B-B
圆形连接器直 - M17母头



接口 / 其他



RSTVLM17G07S-B
圆形连接器直-M17连接头



▶ 建议DVR1125PN配件

接口 / 其他



CSTE01156
连接器直-M12连接头





CSTE01157
角度连接器-M12连接头



接口 / 其他



RSTVLM17G07B-B
圆形连接器直 - M17母头



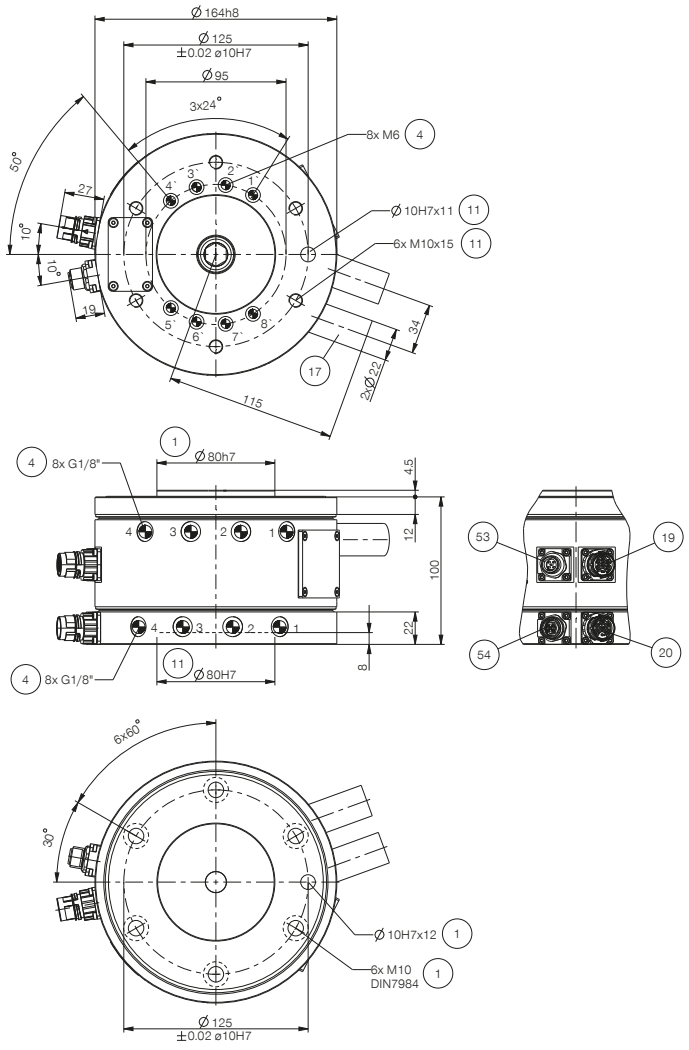


RSTVLM17G07S-B
圆形连接器直-M17连接头

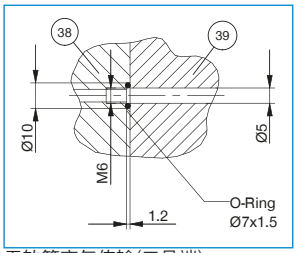


► **技术数据**

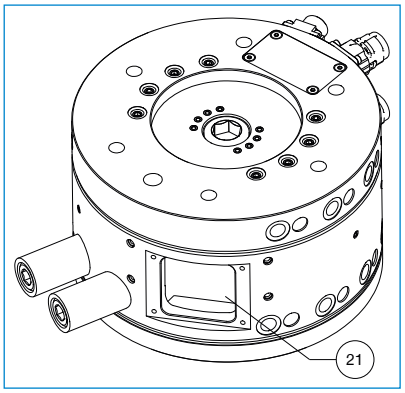
定购编号	DVR1125PB	DVR1125PN
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 125	TK 125
气体传输 [编号]	8	8
每种载体的通过量 [l/min]	290	290
总线协议	Profibus	工业以太网
数据传输率	12	100
现场总线连接 53	引脚,M12,5引脚,B型编码	插座,M12,4针,D型编码
连接现场总线 54	插座,M12,5针,B型编码	插座,M12,4针,D型编码
电传输	4孔接头 + PE	4孔接头 + PE
电源连接 19	引脚,M17,7针	引脚,M17,7针
连接电源 20	插座,M17,7针	插座,M17,7针
最大电流 [A]	9	9
最大电压 [V]	250	250
最大加速度 [m/s²]	20	20
最大速度	100	100
最大速度 [°/s]	600	600
径向跳动 +/- [mm]	0.05	0.05
轴向跳动 +/- [mm]	0.05	0.05
持续扭矩 [Nm]	4	4
松开扭矩 [Nm]	5	5
最大操作气压 [bar]	10	10
操作温度 [°C]	5 ... +80	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	370	370
根据IEC 60529标准安全保护	IP64	IP64
重量 [kg]	8.5	8.5

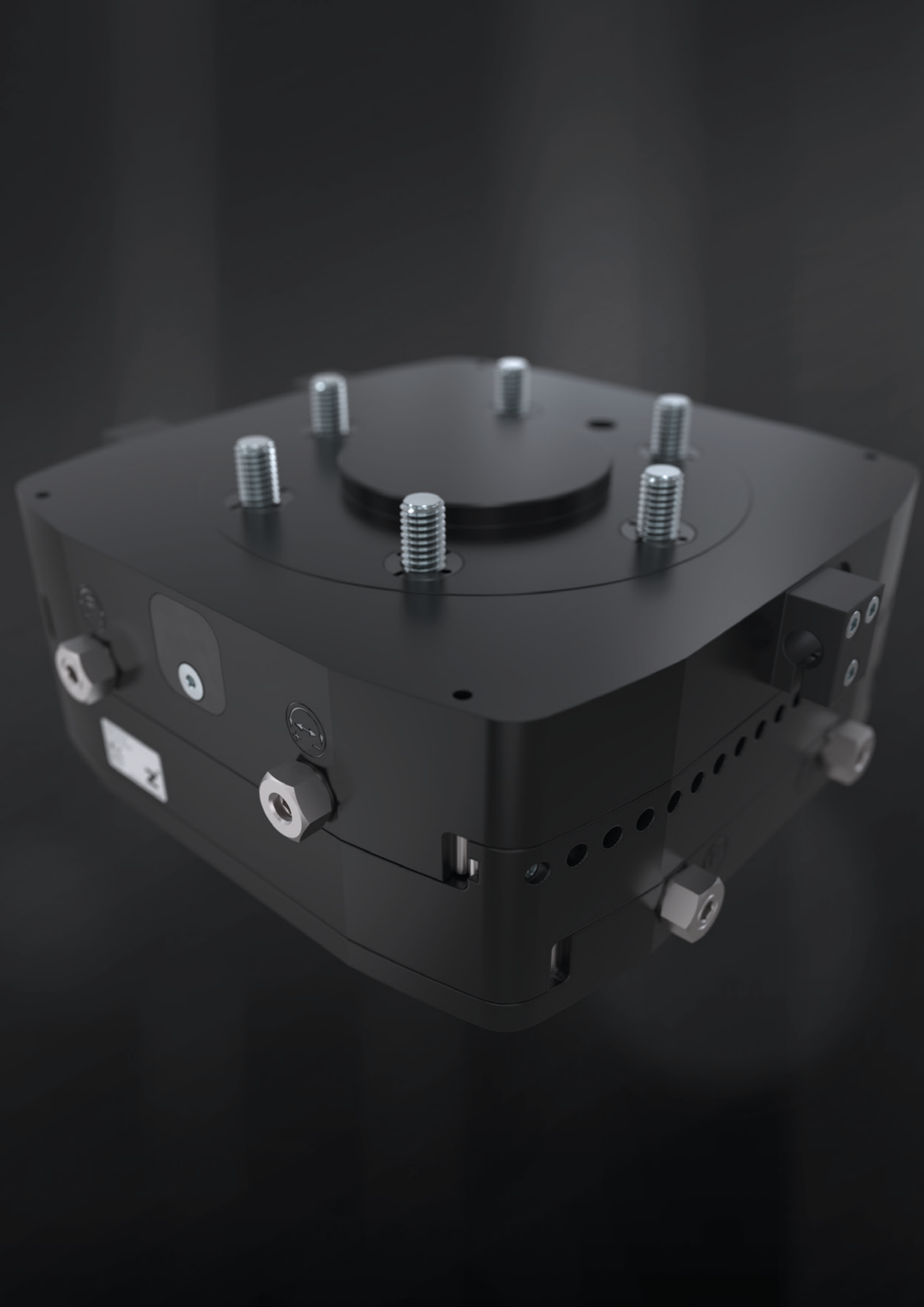


① 固定位置(机械手侧)
④ 内通气管
⑪ 固定工具端
⑰ 扭力支架
⑲ 机械手侧电能源传输
⑳ 工具侧电能源传输
㉑ 安装窗口
㊳ 工具快换
㊴ 适配器
㊸ 机器人侧的现场总线
㊹ 工具侧的现场总线

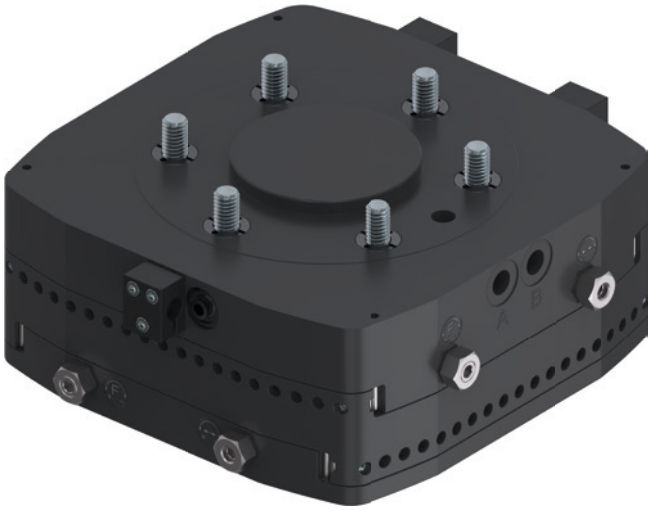


无软管空气传输(工具端)





轴补偿模块
产品系列概览



7	轴补偿模块	102 - 161
	FGR 系列	104
	XYR1000 系列	110
	ZR1000 系列	128
	ARP 系列	146

轴补偿模块
FGR 系列

▶ 产品优点



▶ **轻便灵活连接过程**

轻便灵活，您可最短的时间内快速完成精密的连接动作

▶ **单作用气缸**

便易简单的控制并减少排管

▶ **可中心或偏心固定**

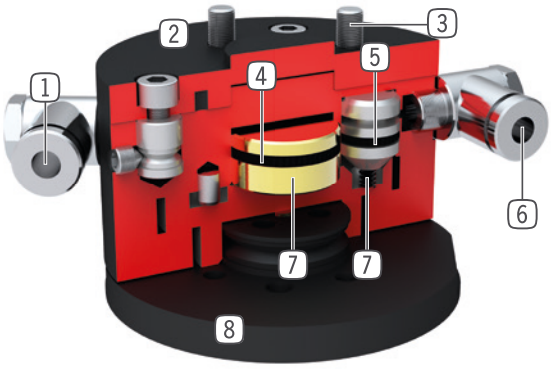
为了达到最完美工序，您可以根据需要锁紧或中心锁紧均衡器位置

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ **我们的产品钟爱挑战!**
无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **能源供应**
- 中心定位

2 **坚固且轻的外壳**
- 硬涂层铝合金

3 **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

4 **驱动偏心安装**
- 带摩擦盘的单动气缸

5 **驱动中心定位**
- 三个单动气缸的锥形活塞在120°距离

6 **能源供应**
- 偏心夹持

7 **力的转化**
- 通过锥形/摩擦盘直接且最小的减少能源丧失

8 **补偿**
- 位置偏差时无阻力补偿
- 最大达到+/- 4 mm 补偿行程

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	中心保持力 [N]	非中心保持力 [N]
FGR1040	TK 40	120	50
FGR1050	TK 50	250	140

▶ 更多详情请上网查询

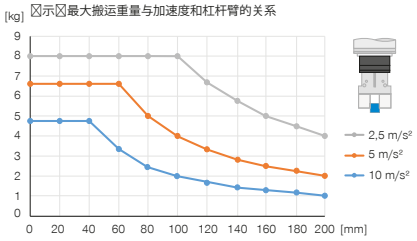
所有信息查询请点击:www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

轴补偿模块
FGR1040 尺寸型号

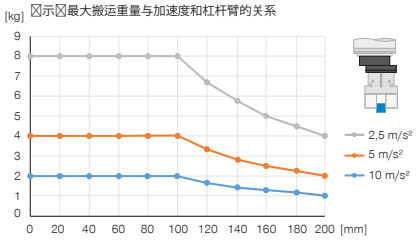
▶ 产品规格



▶ 竖直结构，保持力定心

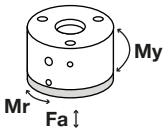


▶ 竖直结构，保持力偏心



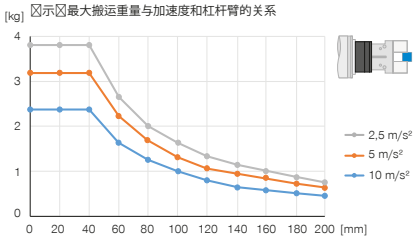
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩

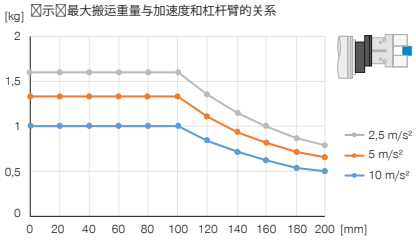


Mr [Nm]	5
My [Nm]	10
Fa [N]	1000

▶ 水平结构，保持力定心



▶ 水平结构，保持力偏心



▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060129

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式

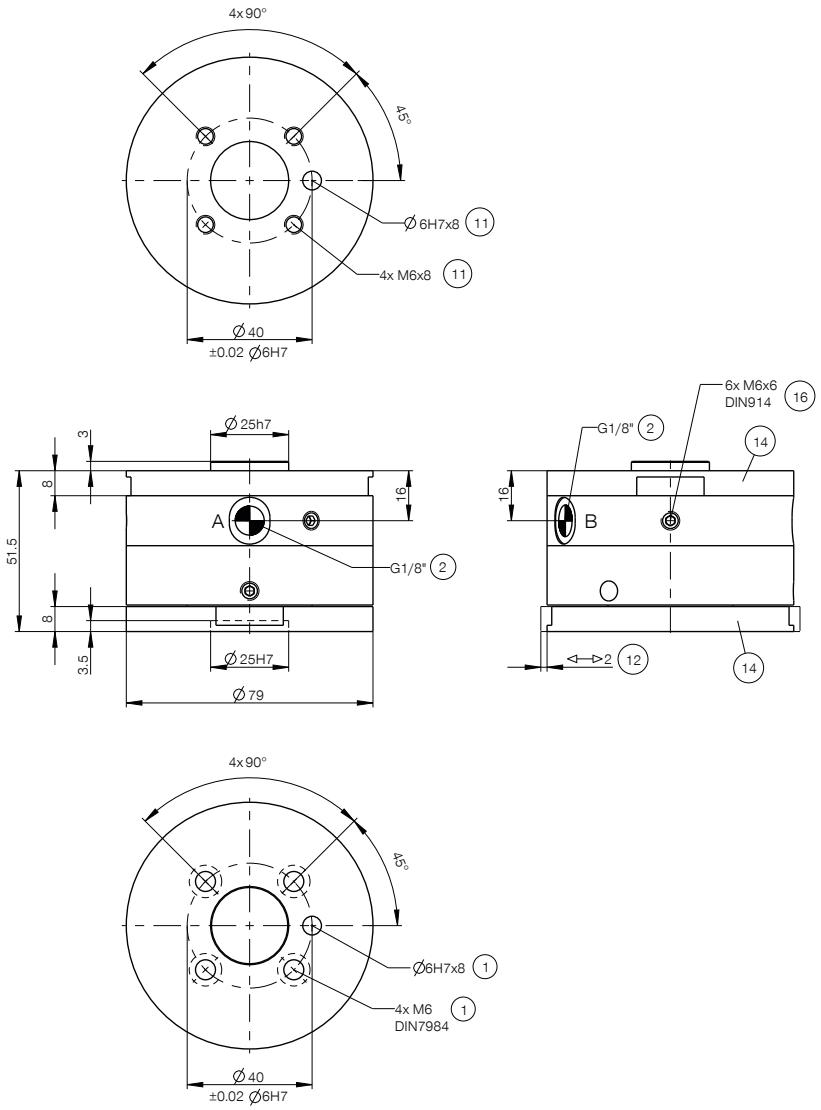
能源供应



WV1-8X8
角度接头-快接式

► 技术数据	
定购编号	**FGR1040**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
水平偏差+/- [mm]	2
最大转动角度 [°]	12
中心保持力 [N]	120
非中心保持力 [N]	50
操作气压 [bar]	4 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	0.84

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定工具端
⑫ 位置补偿
⑭ 适配垫片
⑯ 固定适配垫片
Ⓐ 气接口(偏心夹持)
Ⓑ 气接口(定心)

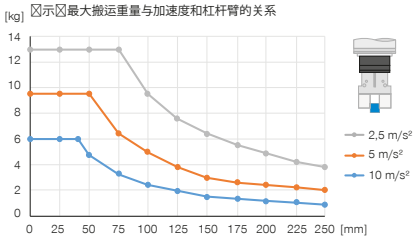


轴补偿模块
FGR1050 尺寸型号

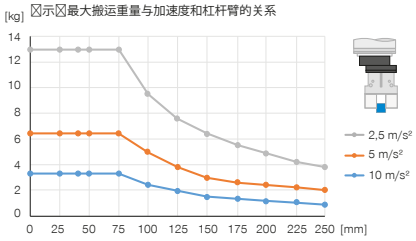
▶ 产品规格



▶ 竖直结构，保持力定心

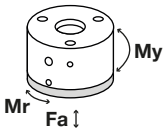


▶ 竖直结构，保持力偏心



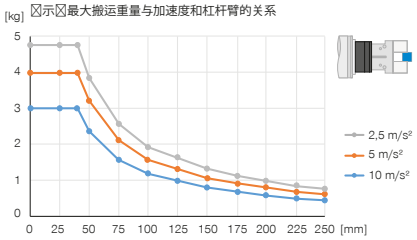
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩

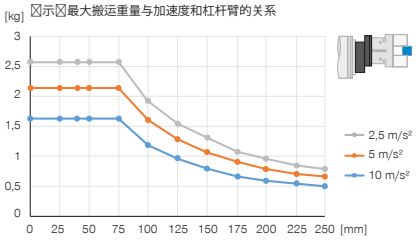


Mr [Nm]	6
My [Nm]	13
Fa [N]	1000

▶ 水平结构，保持力定心



▶ 水平结构，保持力偏心



▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C0912060149

▶ 配件建议

能源供应



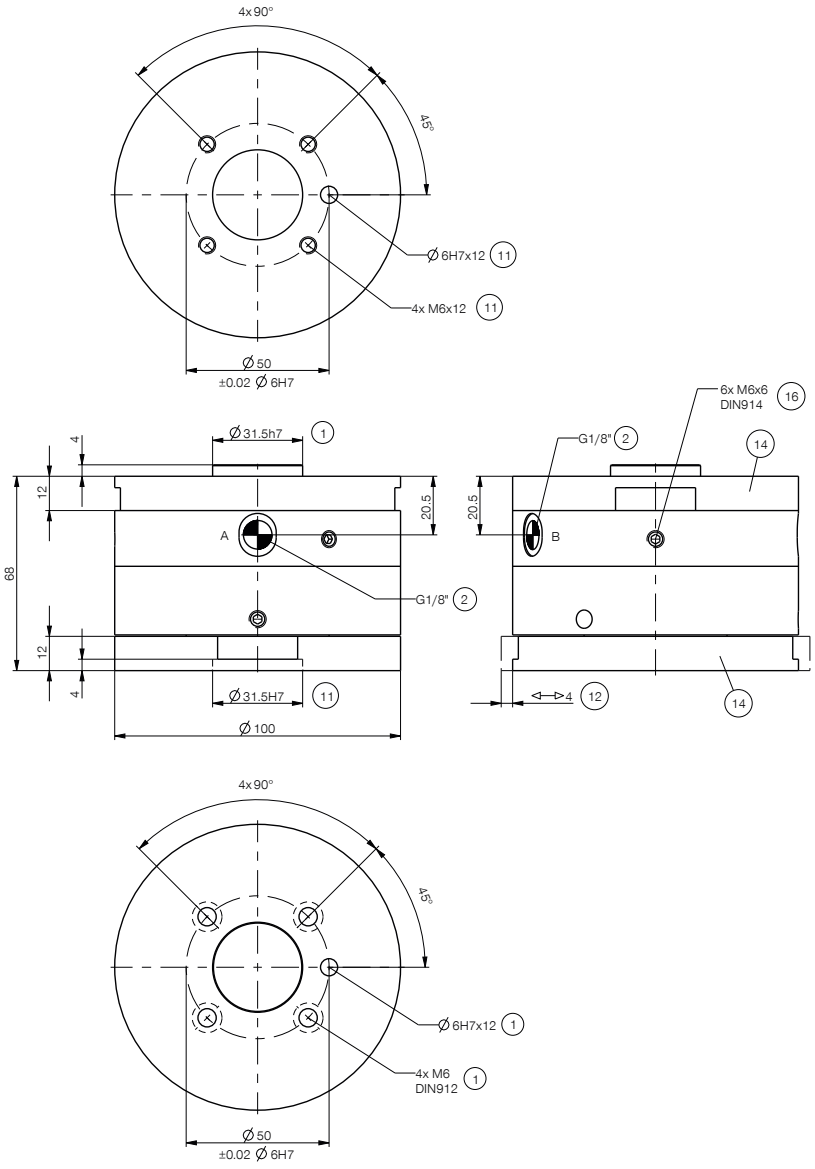
GV1-8X8
直插接头-快接式

能源供应



WV1-8X8
角度接头-快接式

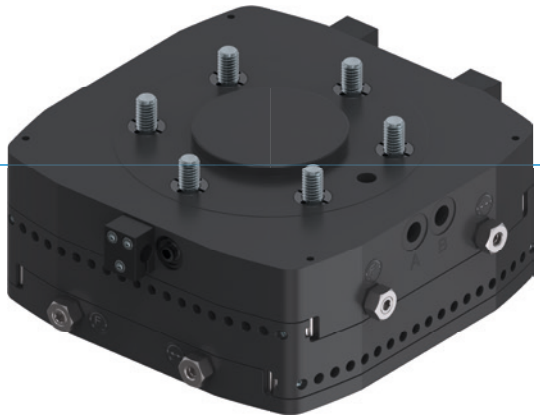
	► 技术数据
定购编号	**FGR1050**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
水平偏差+/- [mm]	4
最大转动角度 [°]	9
中心保持力 [N]	250
非中心保持力 [N]	140
操作气压 [bar]	4 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	1.8



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定工具端
⑫ 位置补偿
⑭ 适配垫片
⑯ 固定适配垫片
Ⓐ 气接口(偏心夹持)
Ⓑ 气接口(定心)

轴补偿模块
XYR1000 系列

▶ 产品优点



▶ **可调节平衡力和行程**

通过调节螺丝,您可以在最短时间内将均衡器根据您的应用调节到最佳

▶ **扁平设计**

这个结构减少了机械手端到负载端距离,降低对机器人的力矩负载要求,从而可选择更经济划算的机器人型号

▶ **可中心或偏心固定**

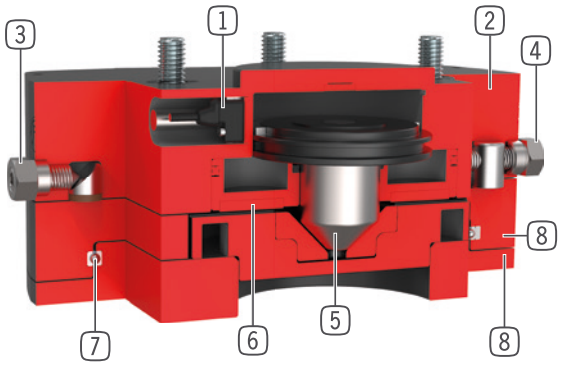
根据您的需要,您可锁紧或中心锁紧均衡器位置最佳工序的助手

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ **我们的产品钟爱挑战!**
无论哪种极端条件,无论置身世界何方,我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **活塞位置检测**
- 通过磁场传感器
- 随厂包括

2 **坚固且轻的外壳**
- 硬涂层铝合金
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准
- 总高度最低

3 **补偿力**
- 通过调节螺丝调节

4 **补偿行程**
- 可调节针的伸缩长度(1063型号以上)

5 **锁紧活塞**
- 通过锥形销定心

6 **偏心锁紧**
- 通过气动活塞的摩擦接触实现

7 **线性导轨**
- 达到最高的力和力矩

8 **补偿板**
- 用于平衡XY方向的位置偏差

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	X/Y轴行程 +/- [mm]	中心保持力 [N]	非中心保持力 [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

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击:www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

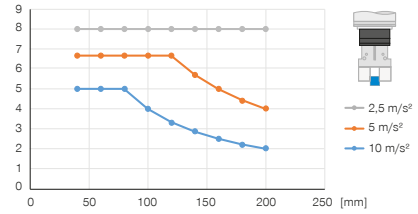
轴补偿模块
XYR1040 尺寸型号

▶ 产品规格



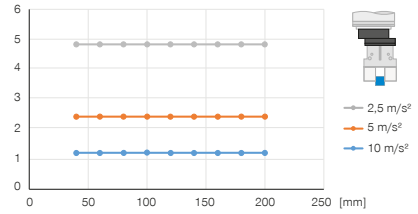
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



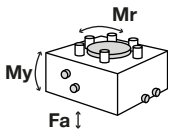
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

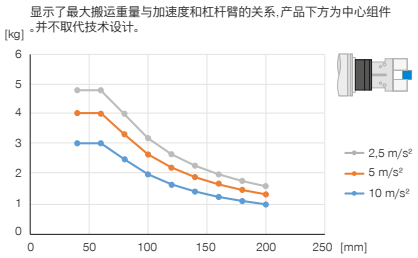
显示静态力和力矩



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

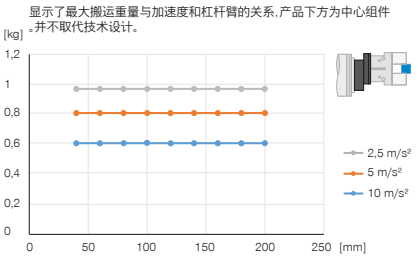
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060149

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



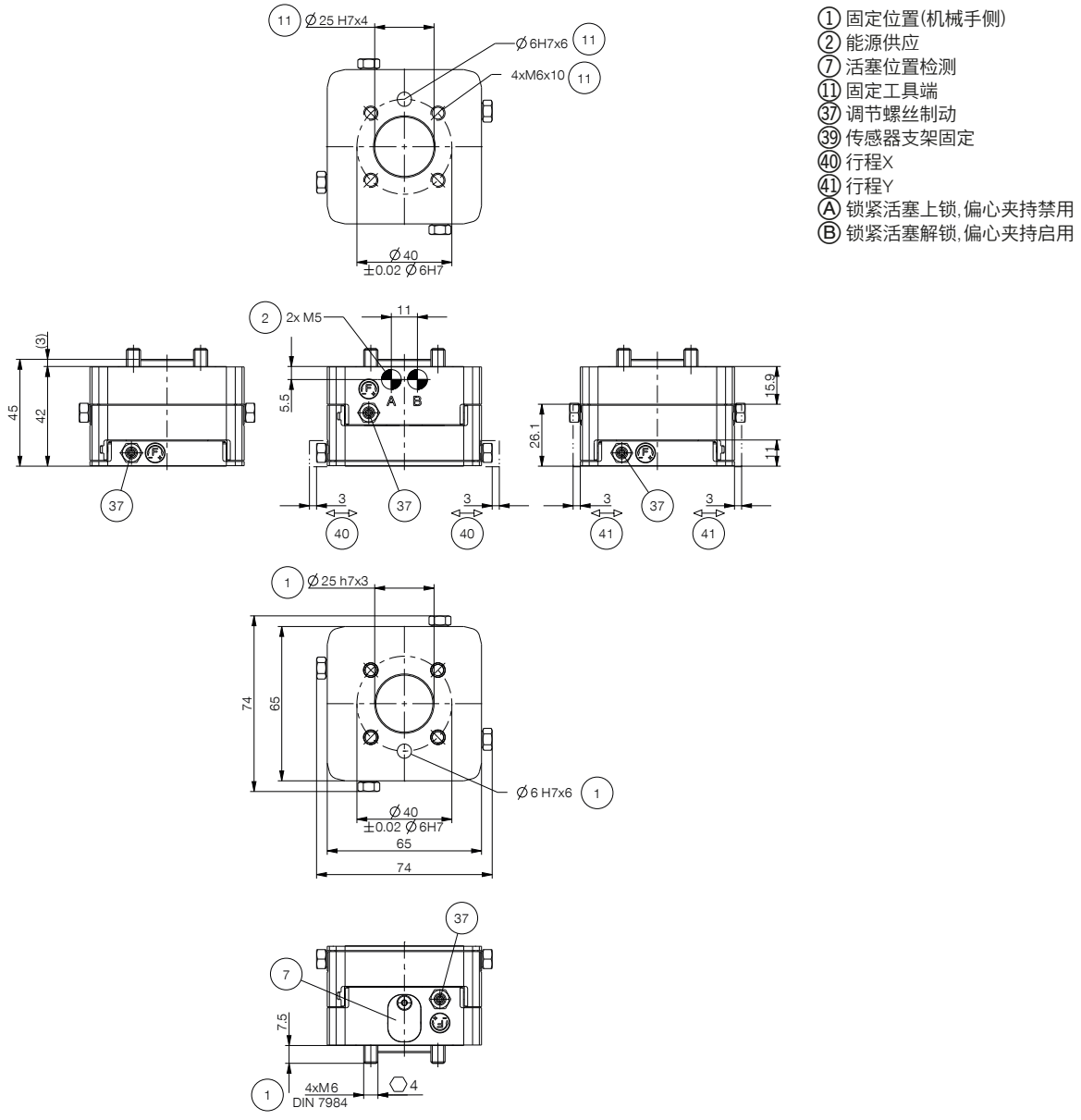
WVM5
角度接头-快接式

传感器



ZUB109817
活塞位置检测

► 技术数据	
定购编号	**XYR1040-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
X/Y轴行程 +/- [mm]	3
中心保持力 [N]	150
非中心保持力 [N]	30
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	6
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	3
惯性矩 [kgcm²]	3.4
重量 [kg]	0.5



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

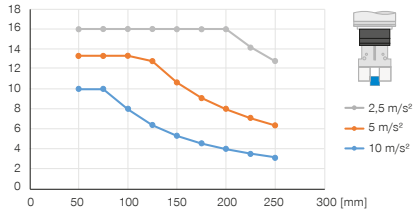
轴补偿模块
XYR1050 尺寸型号

▶ 产品规格



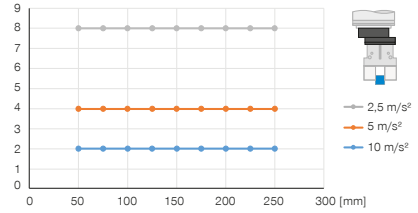
▶ 竖直结构,保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系,产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



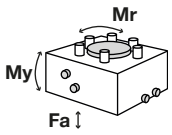
▶ 竖直结构,保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系,产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

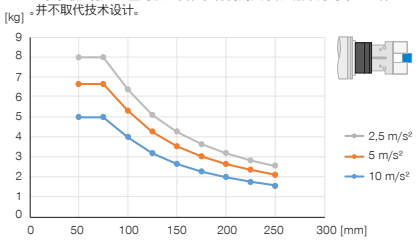
显示静态力和力矩



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

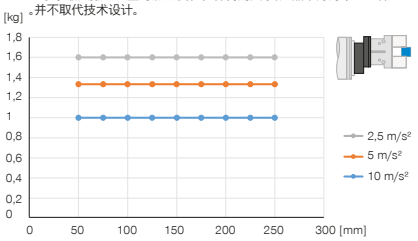
▶ 水平结构,保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系,产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构,保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系,产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060149

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



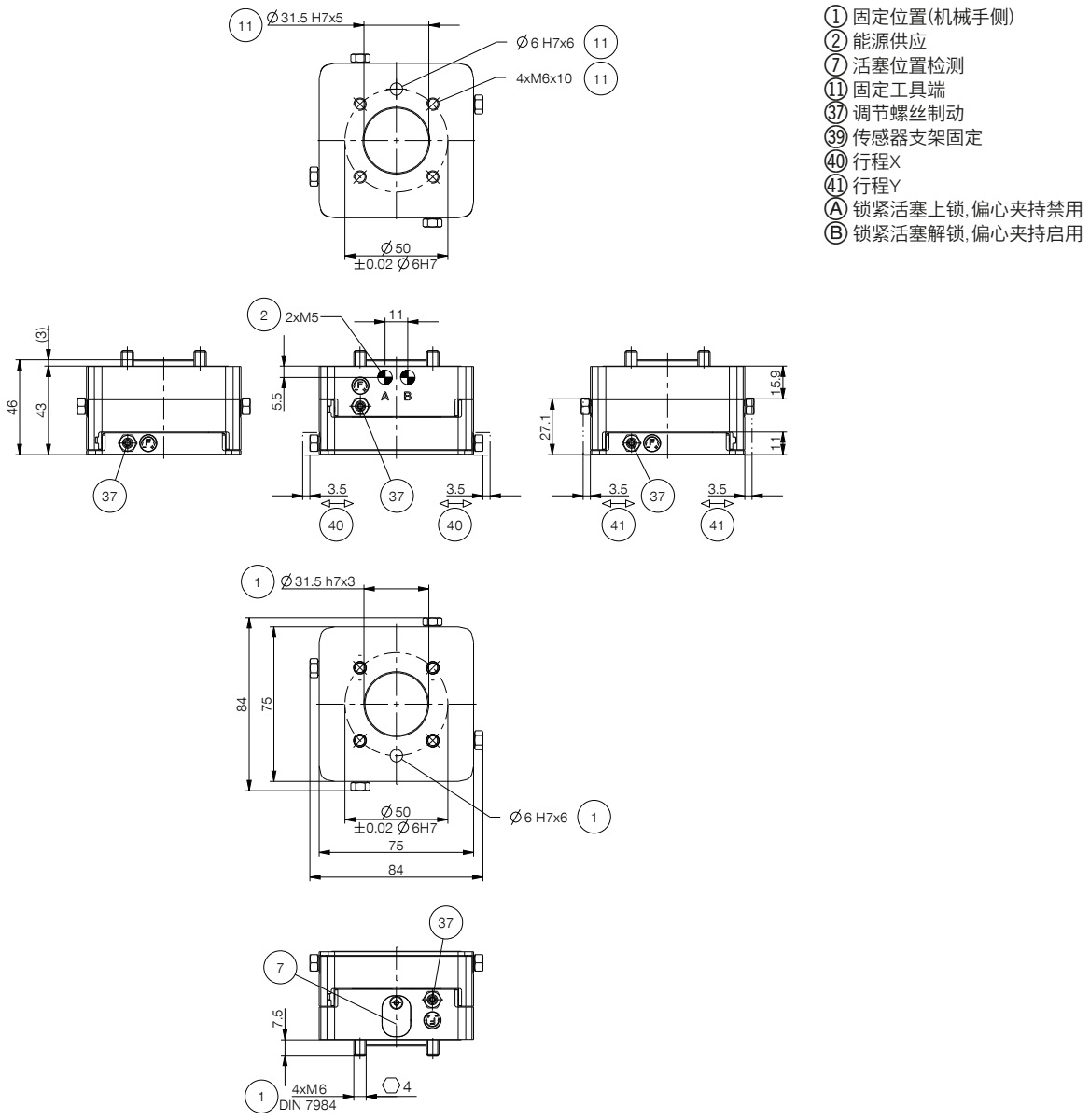
WVM5
角度接头-快接式

传感器



ZUB109835
活塞位置检测

► 技术数据	
定购编号	**XYR1050-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
X/Y轴行程 +/- [mm]	3.5
中心保持力 [N]	250
非中心保持力 [N]	50
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	8
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	4
惯性矩 [kgcm²]	6.2
重量 [kg]	0.66



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

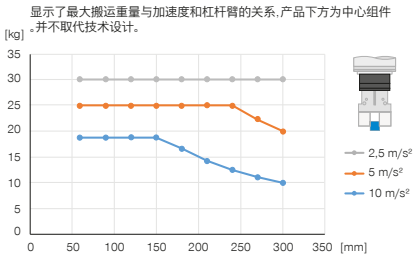
轴补偿模块
XYR1063 尺寸型号

▶ 产品规格



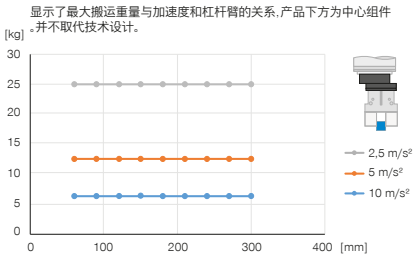
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



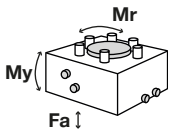
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

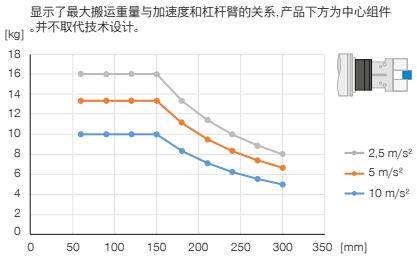
显示静态力和力矩



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

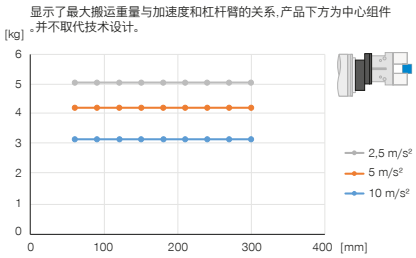
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



3 [个]
接近开关安装座
KB8K



4 [个]
气缸螺丝
C7984060149

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



KHA1000-8
备选接近开关支架

传感器



NJ8-E2
接近开关电缆5m-直接出线

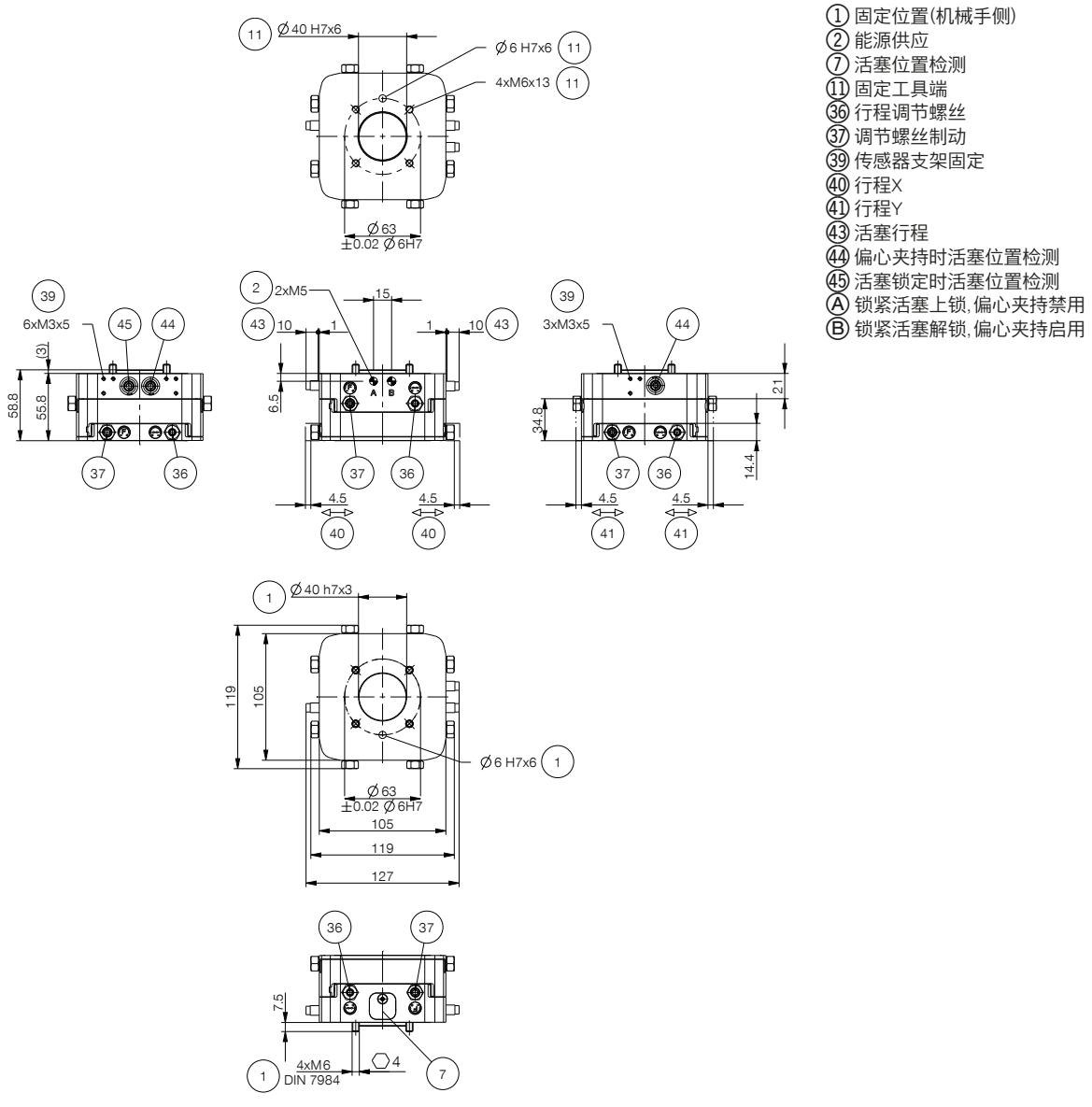


NJ8-E2S
接近开关 - M8连接头



ZUB109833
活塞位置检测

► 技术数据	
定购编号	**XYR1063-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63
X/Y轴行程 +/- [mm]	4.5
中心保持力 [N]	400
非中心保持力 [N]	125
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	16
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	9
惯性矩 [kgcm²]	32.8
重量 [kg]	1.7



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊱ 行程调节螺丝
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
㊸ 活塞行程
㊹ 偏心夹持时活塞位置检测
㊺ 活塞锁定时活塞位置检测
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

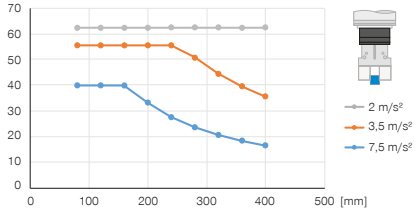
轴补偿模块
XYR1080 尺寸型号

▶ 产品规格



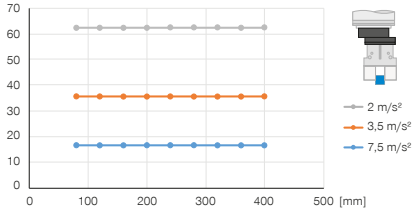
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



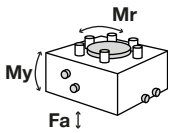
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

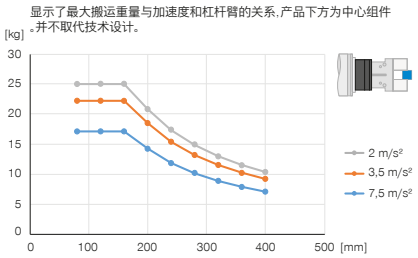
显示静态力和力矩



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

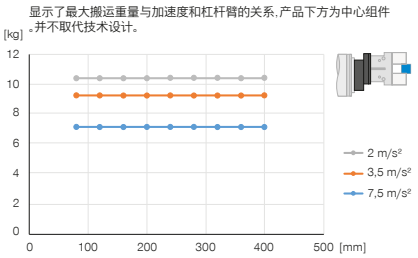
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



3 [个]
接近开关安装座
KB8K



6 [个]
气缸螺丝
C7984080229

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



KHA1000-8
备选接近开关支架

传感器



NJ8-E2
接近开关电缆5m-直接出线

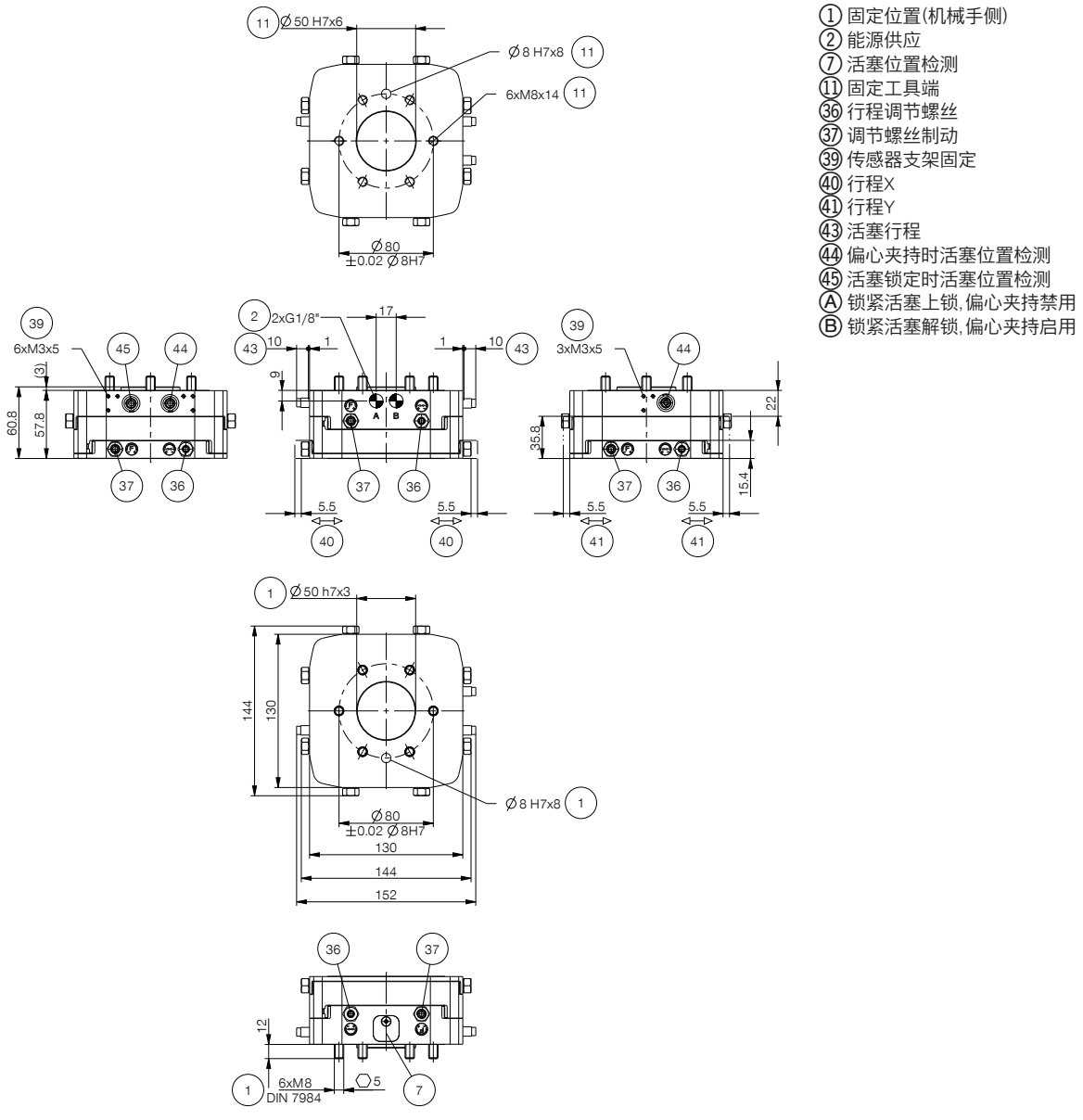


NJ8-E2S
接近开关 - M8连接头



ZUB109831
活塞位置检测

	► 技术数据
定购编号	**XYR1080-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80
X/Y轴行程 +/- [mm]	5.5
中心保持力 [N]	600
非中心保持力 [N]	250
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	36
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	21
惯性矩 [kgcm²]	73.9
重量 [kg]	2.7



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊱ 行程调节螺丝
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
㊸ 活塞行程
㊹ 偏心夹持时活塞位置检测
㊺ 活塞锁定时活塞位置检测
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

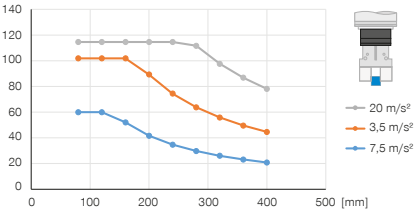
轴补偿模块
XYR1100 尺寸型号

▶ 产品规格



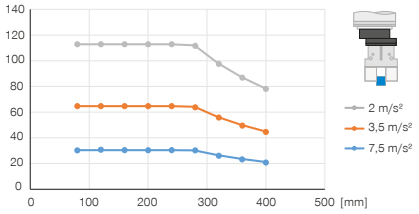
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



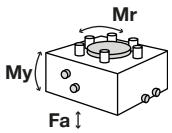
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

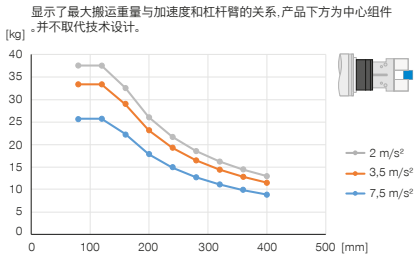
显示静态力和力矩



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

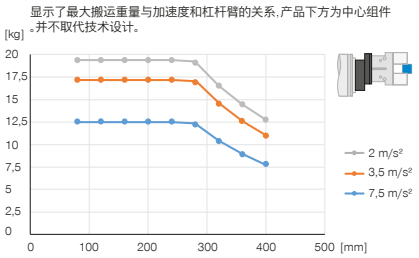
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



3 [个]
接近开关安装座
KB8K



6 [个]
气缸螺丝
C7984080229

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



KHA1000-8
备选接近开关支架

传感器



NJ8-E2
接近开关电缆5m-直接出线

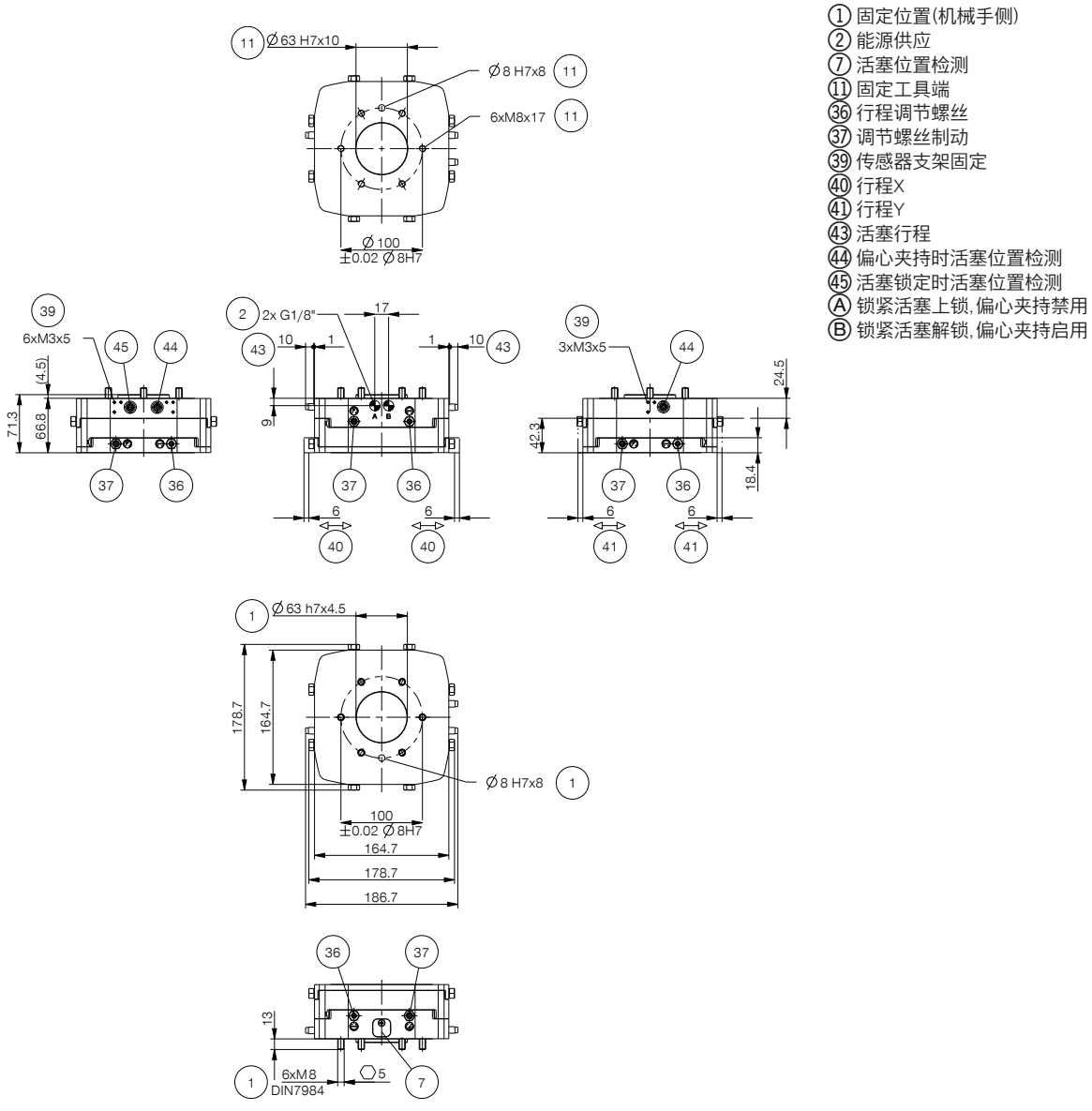


NJ8-E2S
接近开关 - M8连接头



ZUB109829
活塞位置检测

	► 技术数据
定购编号	**XYR1100-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 100
X/Y轴行程 +/- [mm]	6.0
中心保持力 [N]	900
非中心保持力 [N]	450
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	65
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	42
惯性矩 [kgcm²]	204.0
重量 [kg]	4.6



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊱ 行程调节螺丝
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
㊸ 活塞行程
㊹ 偏心夹持时活塞位置检测
㊺ 活塞锁定时活塞位置检测
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

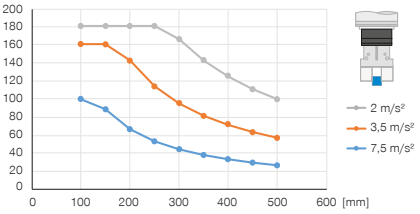
轴补偿模块
XYR1125 尺寸型号

▶ 产品规格



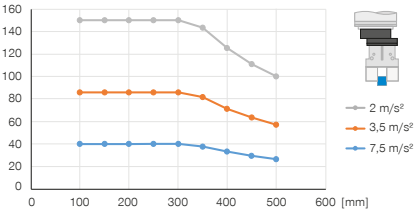
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



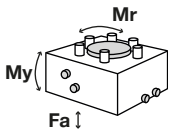
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

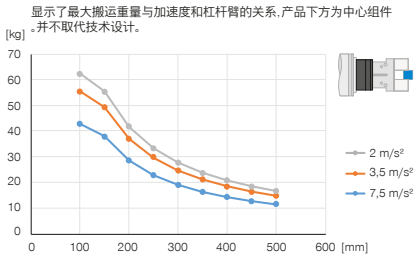
显示静态力和力矩



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

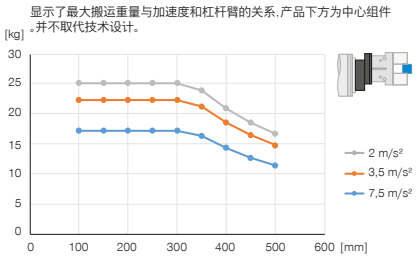
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



3 [个]
接近开关安装座
KB8K



6 [个]
气缸螺丝
C7984100309

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



KHA1000-8
备选接近开关支架

传感器



NJ8-E2
接近开关电缆5m-直接出线

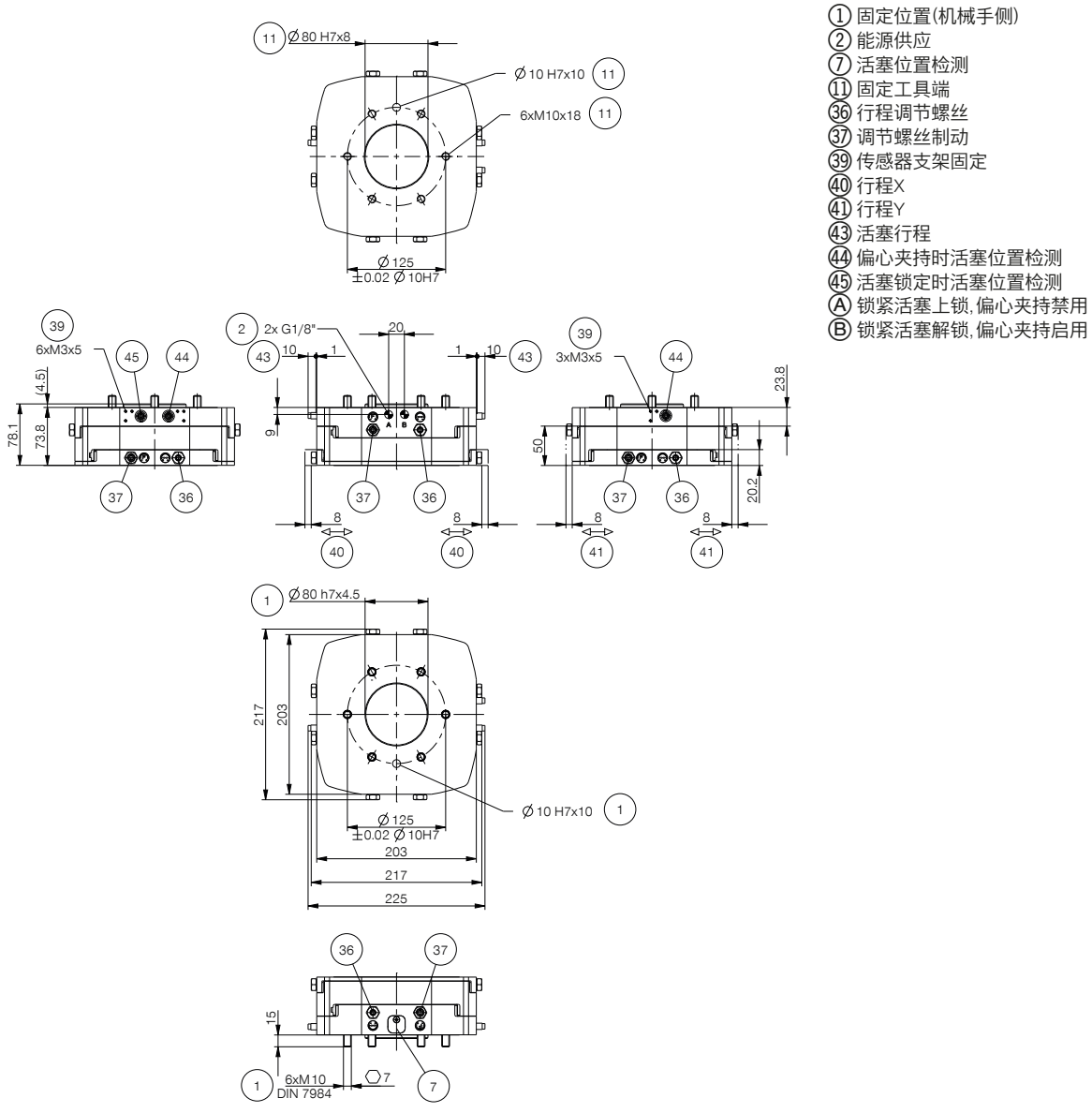


NJ8-E2S
接近开关 - M8连接头



ZUB109826
活塞位置检测

► 技术数据	
定购编号	**XYR1125-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 125
X/Y轴行程 +/- [mm]	8.0
中心保持力 [N]	1500
非中心保持力 [N]	600
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	113
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	64
惯性矩 [kgcm²]	506.0
重量 [kg]	7.9



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊱ 行程调节螺丝
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
㊸ 活塞行程
㊹ 偏心夹持时活塞位置检测
㊺ 活塞锁定时活塞位置检测
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

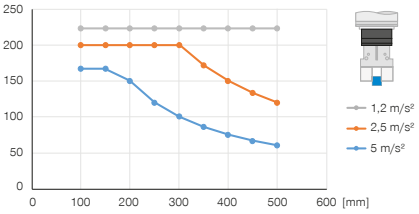
轴补偿模块
XYR1160 尺寸型号

▶ 产品规格



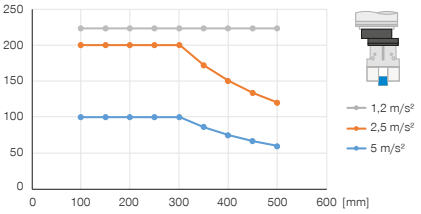
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



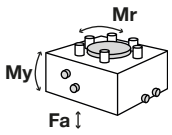
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

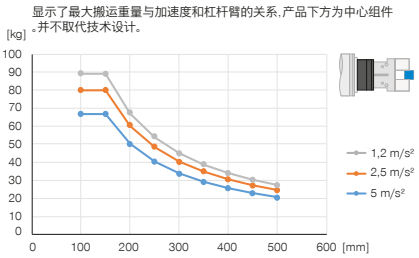
显示静态力和力矩



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

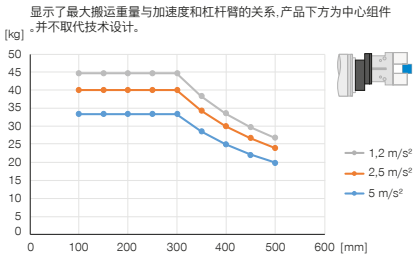
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



3 [个]
接近开关安装座
KB8K



6 [个]
气缸螺丝
C7984100309

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



KHA1000-8
备选接近开关支架

传感器



NJ8-E2
接近开关电缆5m-直接出线

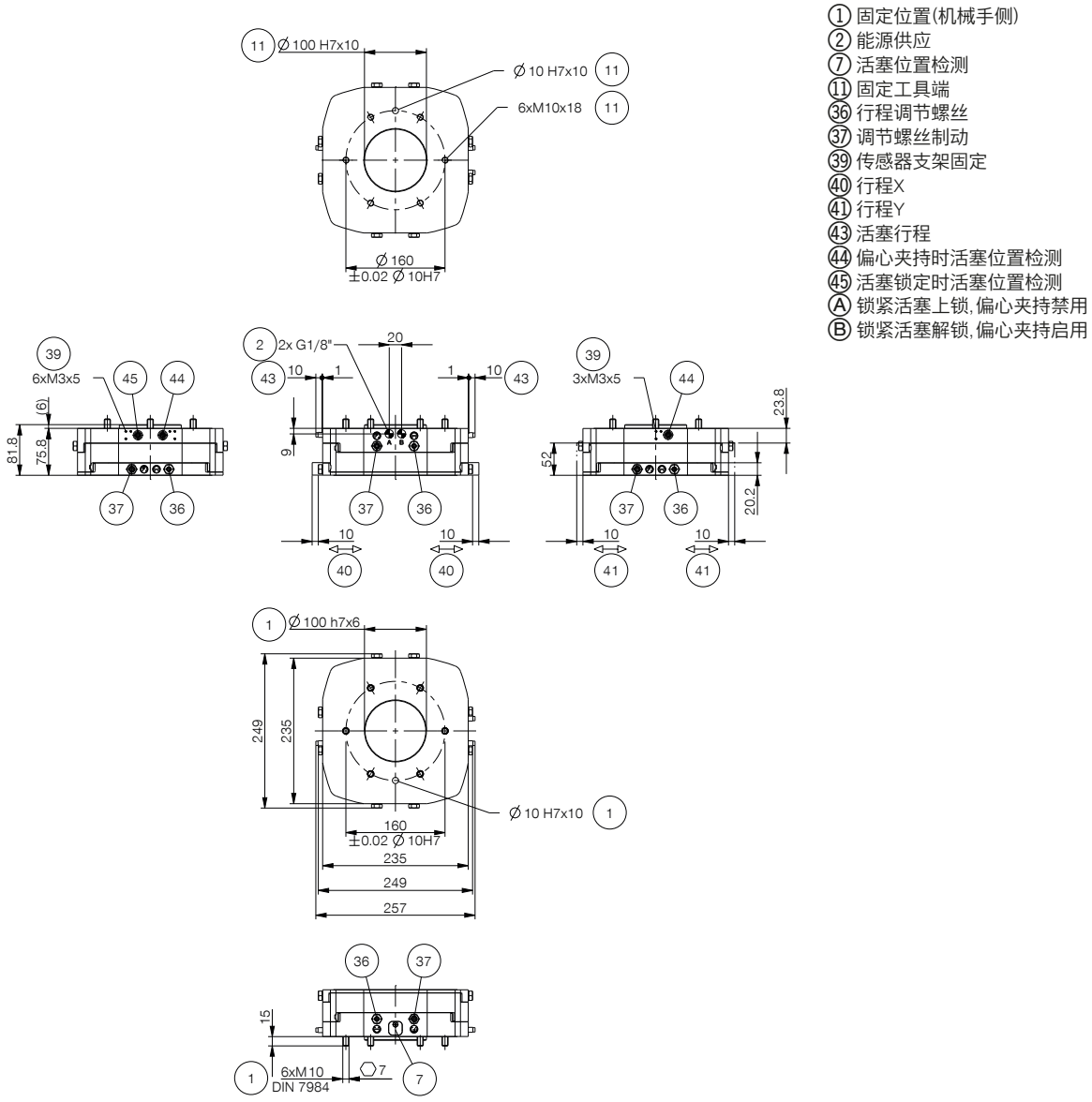


NJ8-E2S
接近开关 - M8连接头



ZUB109824
活塞位置检测

	► 技术数据
定购编号	**XYR1160-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 160
X/Y轴行程 +/- [mm]	10.0
中心保持力 [N]	2000
非中心保持力 [N]	1000
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	189
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	111
惯性矩 [kgcm²]	891.0
重量 [kg]	10



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊱ 行程调节螺丝
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
㊸ 活塞行程
㊹ 偏心夹持时活塞位置检测
㊺ 活塞锁定时活塞位置检测
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

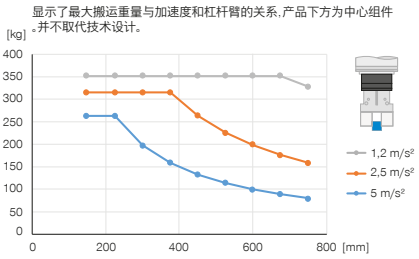
轴补偿模块
XYR1200 尺寸型号

▶ 产品规格



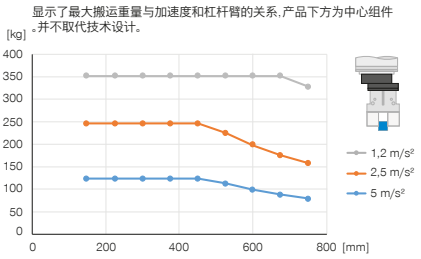
▶ 竖直结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



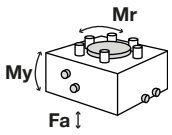
▶ 竖直结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

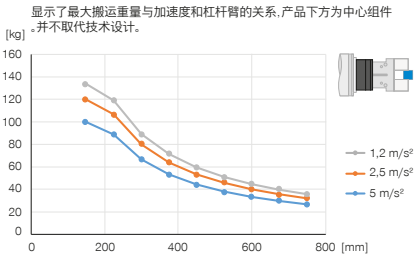
显示静态力和力矩



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

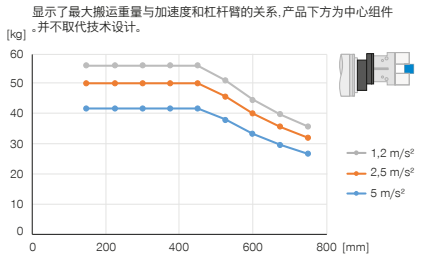
▶ 水平结构，保持力定心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 水平结构，保持力偏心

显示了最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系，产品下方为中心组件。并不取代技术设计。



▶ 随货提供



3 [个]
接近开关安装座
KB8K



6 [个]
气缸螺丝
C7984120309

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

传感器



KHA1000-8
备选接近开关支架

传感器



NJ8-E2
接近开关电缆5m-直接出线

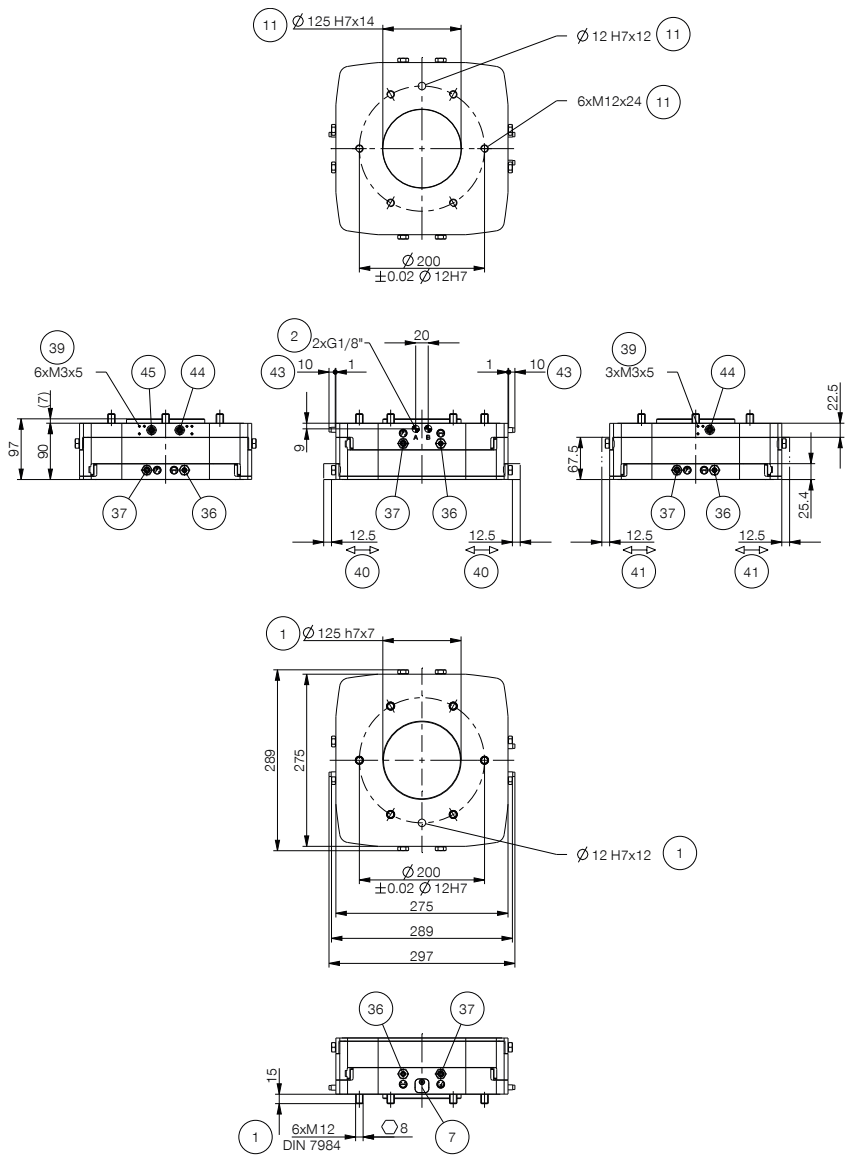


NJ8-E2S
接近开关 - M8连接头



ZUB109821
活塞位置检测

► 技术数据	
定购编号	**XYR1200-B**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 200
X/Y轴行程 +/- [mm]	12.5
中心保持力 [N]	3000
非中心保持力 [N]	1250
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每周期中心的气缸体积 [cm³]	323
每个周期的减压气缸容积 [cm³]	173
惯性矩 [kgcm²]	2217.0
重量 [kg]	18



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑦ 活塞位置检测
⑪ 固定工具端
㊱ 行程调节螺丝
㊲ 调节螺丝制动
㊴ 传感器支架固定
㊵ 行程X
㊶ 行程Y
㊸ 活塞行程
㊹ 偏心夹持时活塞位置检测
㊺ 活塞锁定时活塞位置检测
Ⓐ 锁紧活塞上锁,偏心夹持禁用
Ⓑ 锁紧活塞解锁,偏心夹持启用

轴补偿模块
ZR1000 系列

▶ 产品优点



▶ 可调节的触发灵敏度

通过控制空气压力，你可以根据你的应用优化调整灵敏度。

▶ 内置传感器

当向Z方向偏转时，可选择的传感器会向控制单元发送两个可教信号。

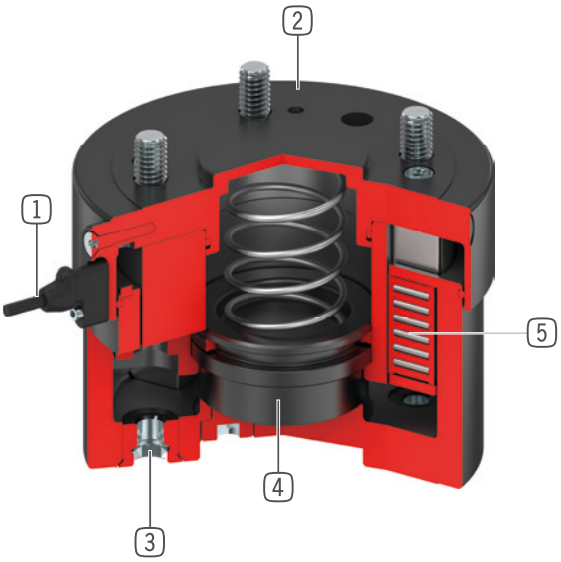
▶ 气动锁紧

气动启动后，轴补偿被锁定在一个确定的端部位置，并能承受高动态载荷。

▶ 产品特点

尺寸型号	版本
ZR1XXX	-A
(最多)一百五十万次循环免维护	●
磁场传感器	●
耐腐蚀	●
阻隔空气密封	●
IP40	●

▶ 优势细节



① **活塞位置检测**
- 通过磁场传感器
- 可作为附件提供

② **坚固且轻的外壳**
- 硬涂层铝合金
- 总高度最低
- 标准防护等级为IP40

③ **连结法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

④ **锁紧活塞**
- 单作用气缸
- 带内置弹簧
- 锁定Z轴

⑤ **线性导轨**
- 达到最高的力和力矩
- 钢/钢制导架，精度持久

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	Z 轴上的行程 [mm]	保持力 [N]	重量 [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

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击: www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

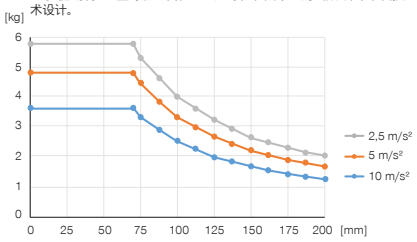
轴补偿模块
ZR1040 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

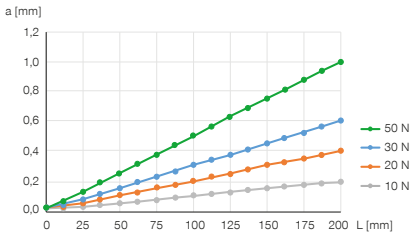
显示最大的力和力矩



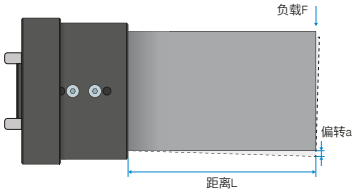
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	20	20
My [Nm]	10	5
Fa [N]	250	250

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000035

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

接口 / 其他

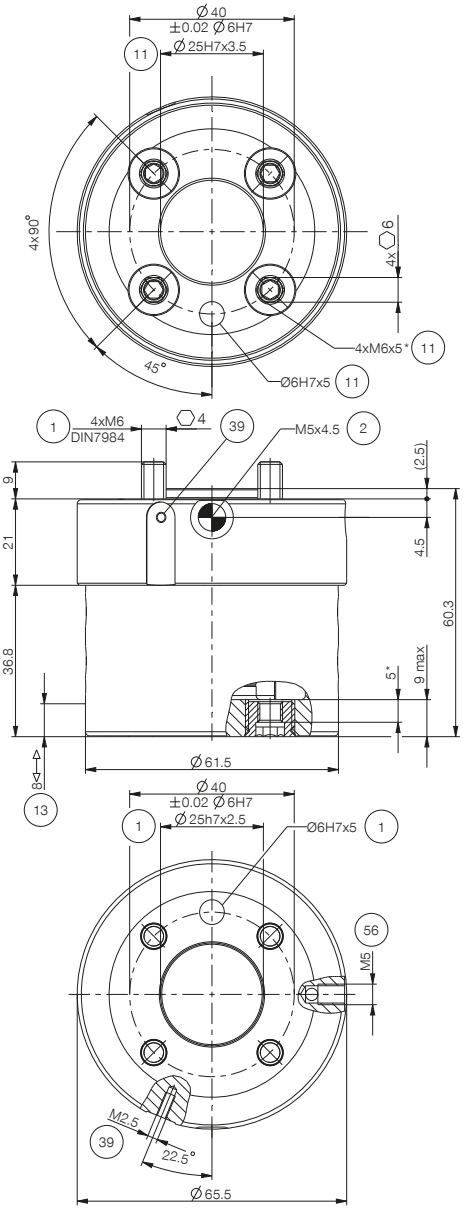


KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

► 技术数据	
定购编号	**ZR1040-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
Z 轴上的行程 [mm]	8
保持力 [N]	250
弹簧力 [N]	22 ... 29
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	11
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	4
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.52



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊺ 通风

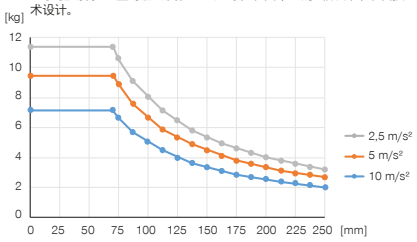
轴补偿模块
ZR1050 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

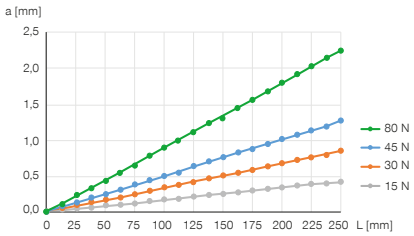
显示最大的力和力矩



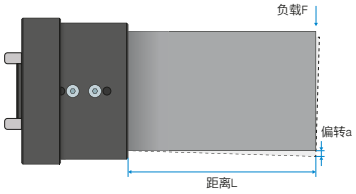
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	40	40
My [Nm]	20	10
Fa [N]	500	500

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000035

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

接口 / 其他

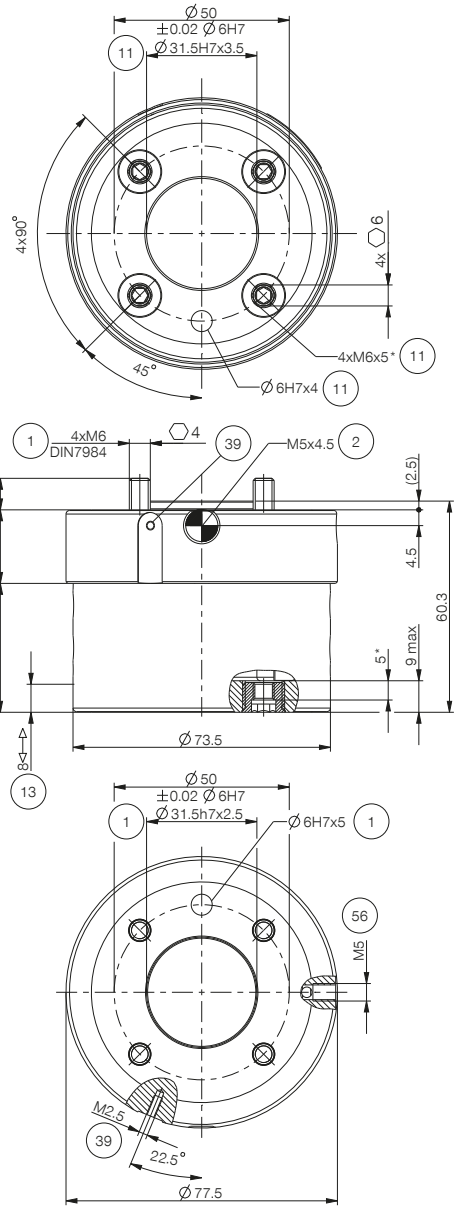


KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

► 技术数据	
定购编号	**ZR1050-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
Z 轴上的行程 [mm]	8
保持力 [N]	500
弹簧力 [N]	25 ... 37
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	25
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	7
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.67



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊺ 通风

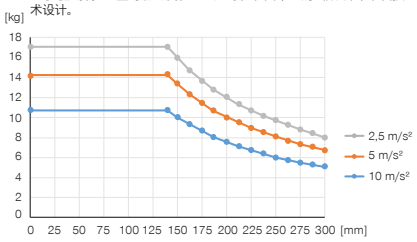
轴补偿模块
ZR1063 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

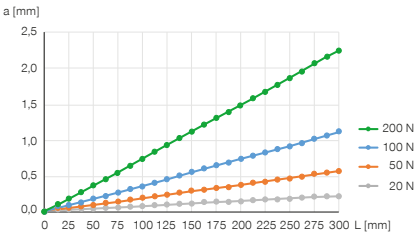
显示最大的力和力矩



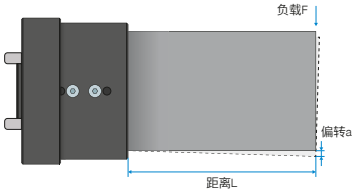
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	120	120
My [Nm]	60	30
Fa [N]	750	750

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000035

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

接口 / 其他

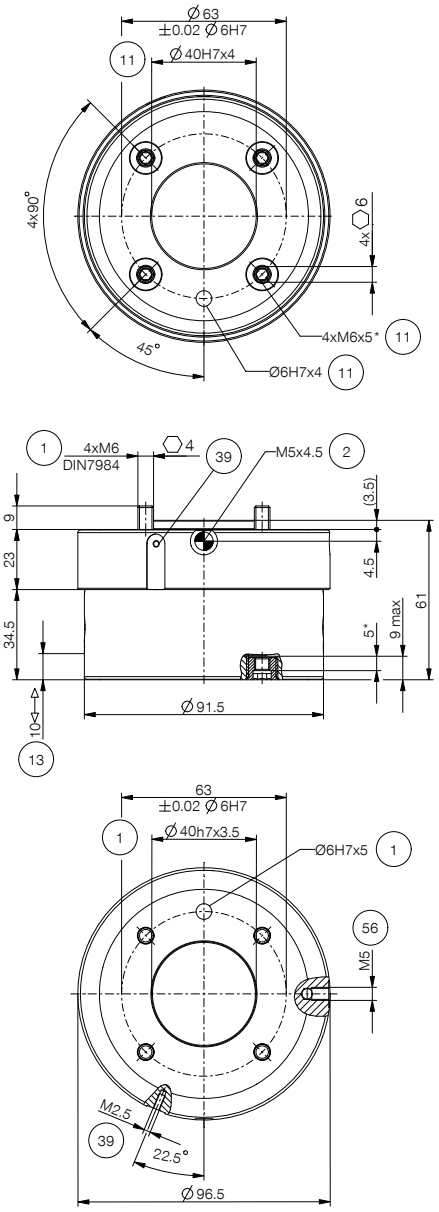


KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

► 技术数据	
定购编号	**ZR1063-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63
Z 轴上的行程 [mm]	10
保持力 [N]	1000
弹簧力 [N]	50 ... 62
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	45
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	17
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.1



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊺ 通风

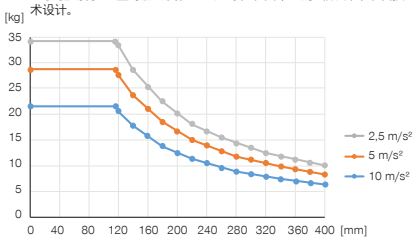
轴补偿模块
ZR1080 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

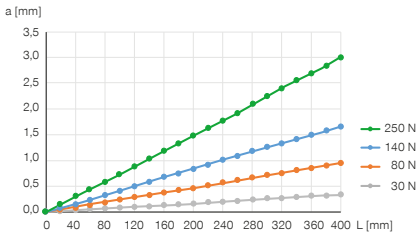
显示最大的力和力矩



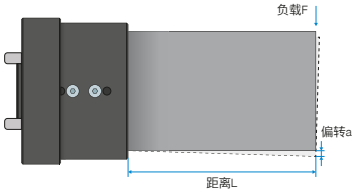
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	200	200
My [Nm]	100	50
Fa [N]	1500	1500

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000035

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他



KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



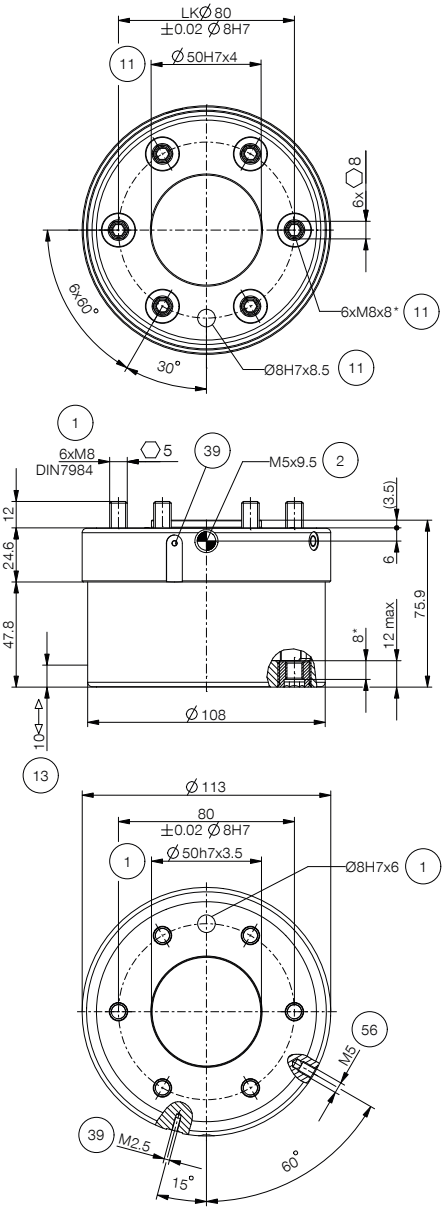
KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

	► 技术数据
定购编号	**ZR1080-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80
Z 轴上的行程 [mm]	10
保持力 [N]	1500
弹簧力 [N]	60 ... 70
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	85
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	35
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.8



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊻ 通风

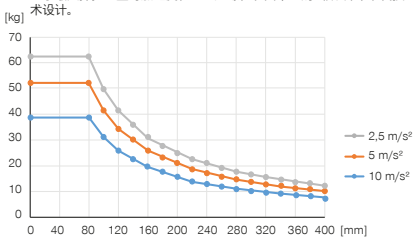
轴补偿模块
ZR1100 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

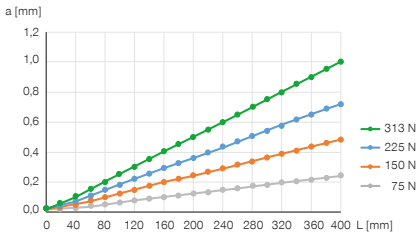
显示最大的力和力矩



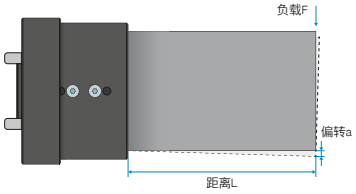
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	250	250
My [Nm]	125	63
Fa [N]	2750	2750

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000036

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

接口 / 其他

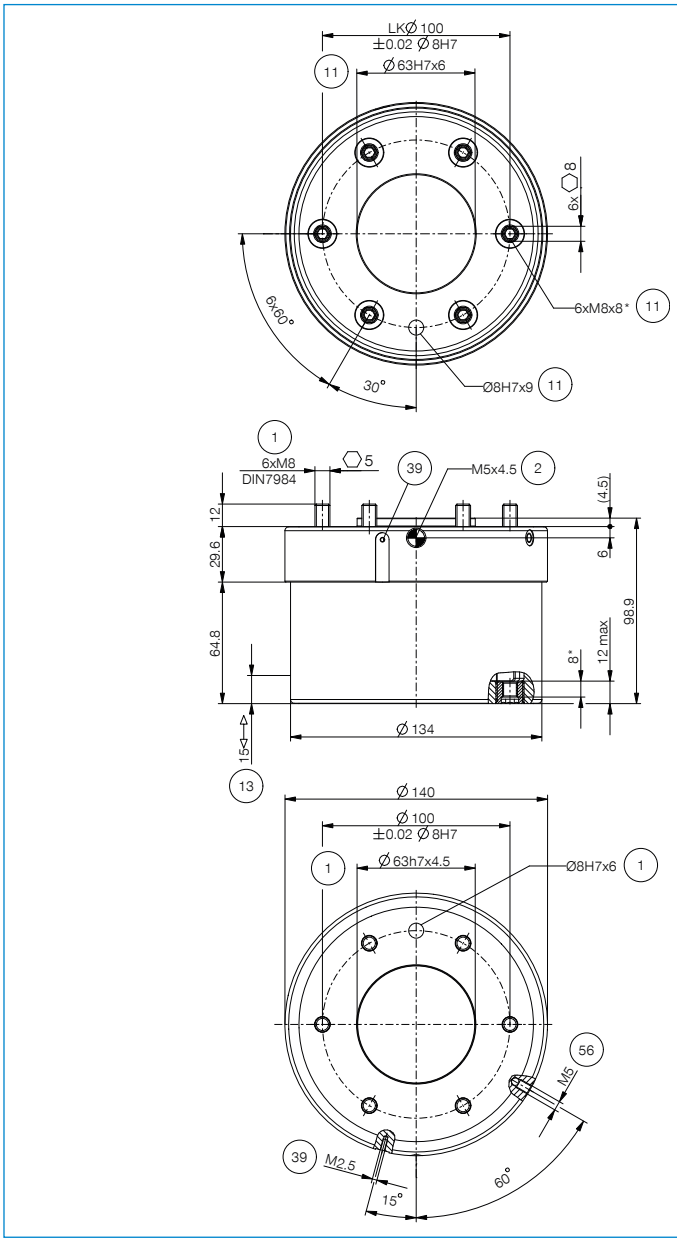


KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

	► 技术数据
定购编号	**ZR1100-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 100
Z 轴上的行程 [mm]	15
保持力 [N]	3000
弹簧力 [N]	75 ... 97
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	230
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	90
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	3.1



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊺ 通风

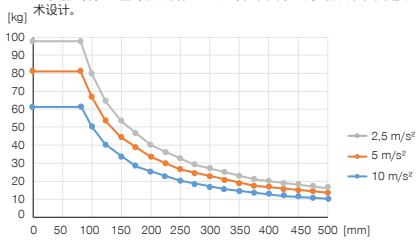
轴补偿模块
ZR1125 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

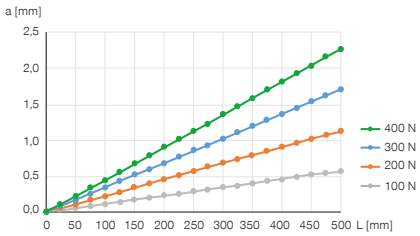
显示最大的力和力矩



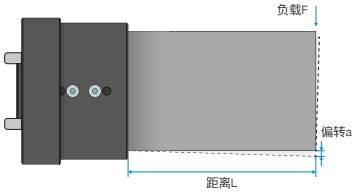
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	400	400
My [Nm]	200	100
Fa [N]	4350	4350

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000036

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

接口 / 其他

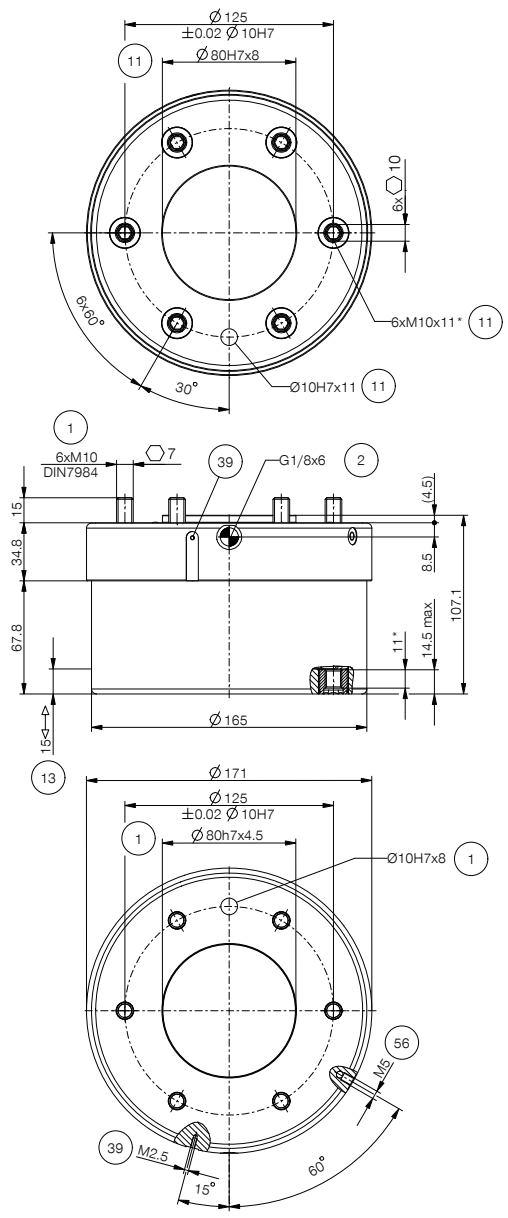


KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

	► 技术数据
定购编号	**ZR1125-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 125
Z 轴上的行程 [mm]	15
保持力 [N]	4500
弹簧力 [N]	125 ... 160
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	265
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	205
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	5.1



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊻ 通风

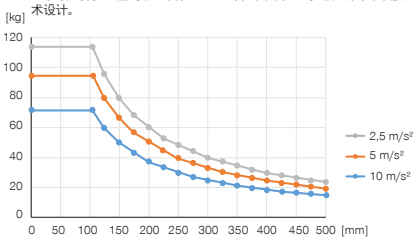
轴补偿模块
ZR1160 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

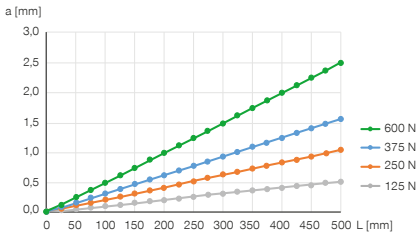
显示最大的力和力矩



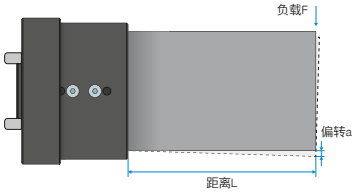
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	600	600
My [Nm]	300	100
Fa [N]	5000	5000

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000036

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他



KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



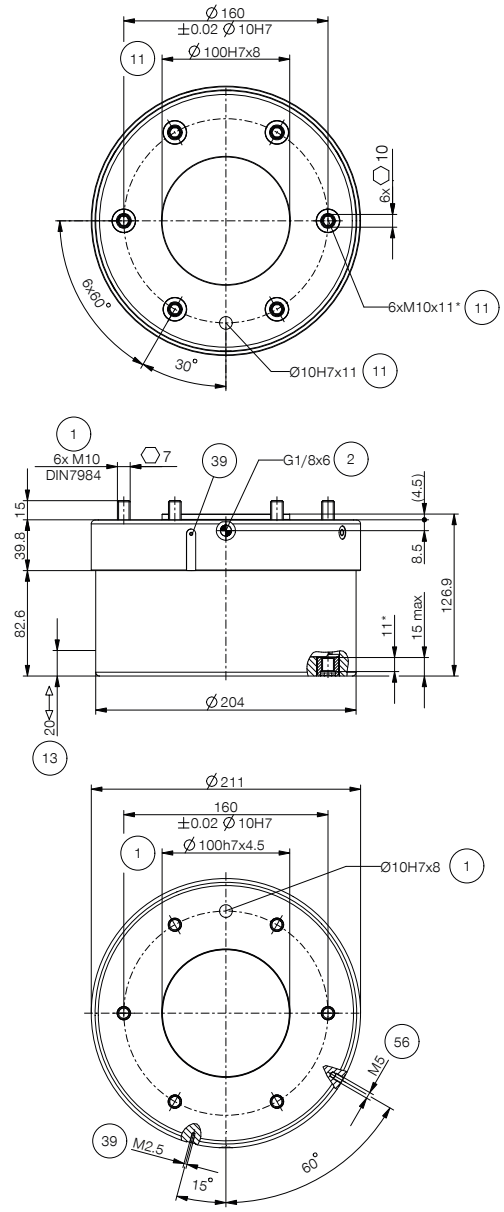
KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

► 技术数据	
定购编号	**ZR1160-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 160
Z 轴上的行程 [mm]	20
保持力 [N]	6500
弹簧力 [N]	150 ... 220
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	620
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	550
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	8.9



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊻ 通风

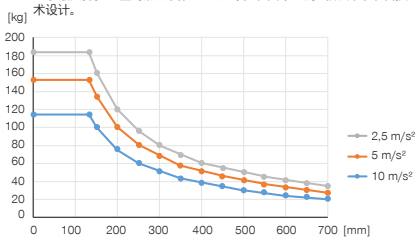
轴补偿模块
ZR1200 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

显示最大操控重量与加速度和重心距螺栓表面中心的函数。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

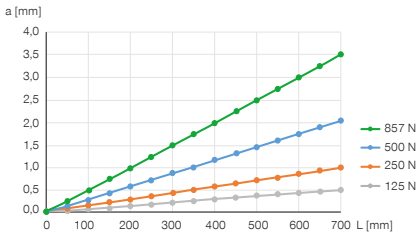
显示最大的力和力矩



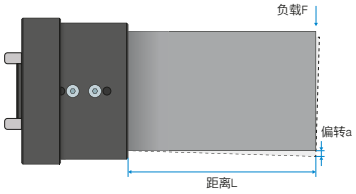
	在施压状态下	在无压状态下
Mr [Nm]	1200	1200
My [Nm]	600	200
Fa [N]	8000	8000

▶ 可变安装位置

显示最大挠度a是载荷F和距离L的函数,不代替技术设计。



▶ 偏转



▶ 随货提供



1 [个]
传感器支架
ZUB000036

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他



KAG500B4
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



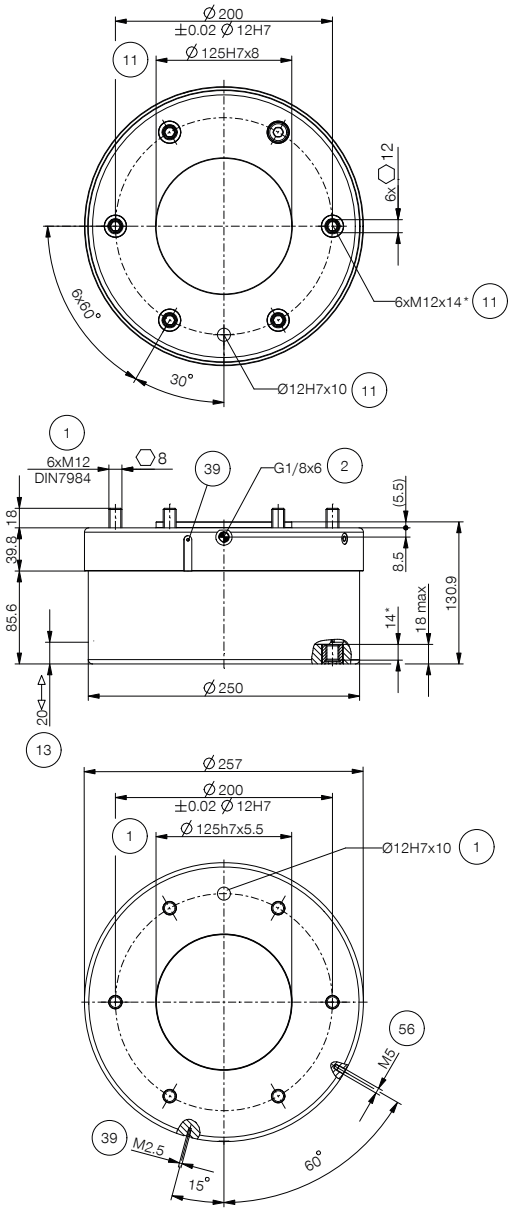
KAW500B4
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

传感器



MFS01-S-KHC-P2-PNP
2点传感器盖, 电缆0.3 m-插头M8

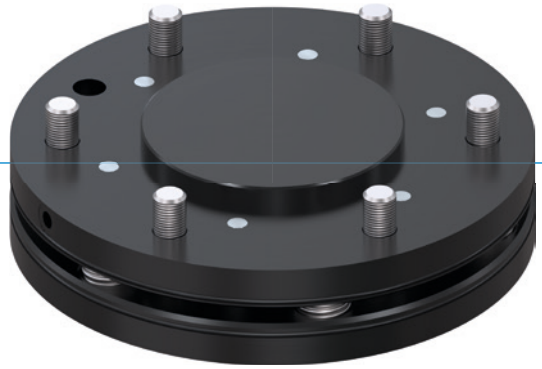
	► 技术数据
定购编号	**ZR1200-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 200
Z 轴上的行程 [mm]	20
保持力 [N]	11500
弹簧力 [N]	250 ... 320
重复定位精度 +/- [mm]	0.01
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	1200
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	1240
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	13



① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
㊴ 传感器支架固定
㊻ 通风

轴补偿模块
ARP 系列

▶ 产品优点



▶ **可锁紧中心位置**

当移动机器人时，您可以将均衡器锁定，所以工件不会无故移位

▶ **极扁平的设计**

这个结构减少了机械手端到负载端距离，降低对机器人的力矩负载要求，从而可选择更经济划算的机器人型号

▶ **力和力矩的多样平衡**

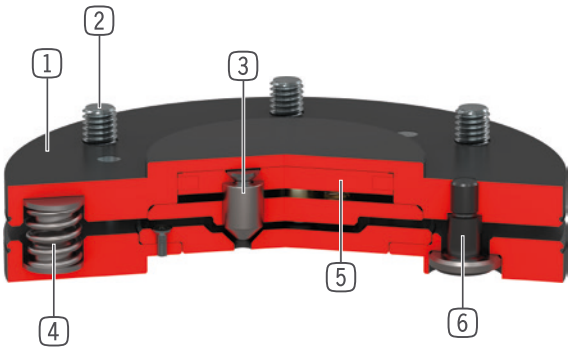
根据您所需强度安装弹簧套装，用来调节均衡器到您所需操控的重量

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ **我们的产品钟爱挑战！**
无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品：
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **坚固且轻的外壳**
- 硬涂层铝合金

2 **机械手法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

3 **锁紧**
- 3个锁紧活塞
- 硝化钢

4 **弹簧套装**
- 尺寸63的型号，可选更强弹簧
- 尺寸100的型号，3个弹簧可拆除

5 **锁紧驱动**
- 单作用气缸

6 **安装螺丝**

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	水平公差 +/- [mm/°]	垂直公差+/- [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

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击: www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

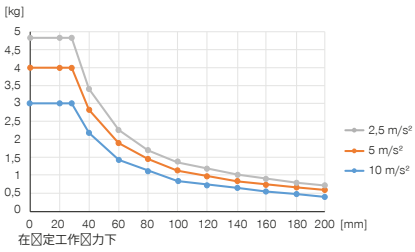
轴补偿模块
AR40P 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

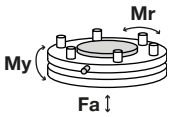
图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



在図定工作図力下

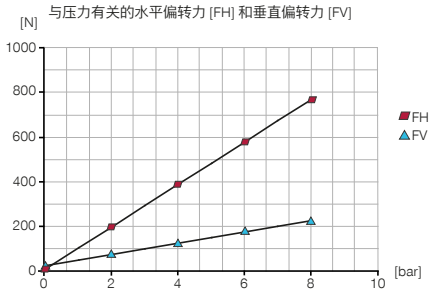
▶ 力和力矩

显示可能作用于轴补偿模块上的静态力和力矩。

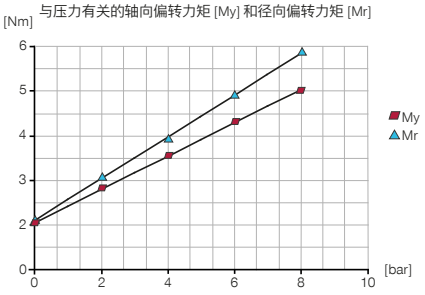


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

▶ 弹簧套装1 (已组装)



▶ 弹簧套装1 (已组装)



▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060129



4 [个]
弹簧套装1 (已组装)
CFED11180

▶ 配件建议

能源供应



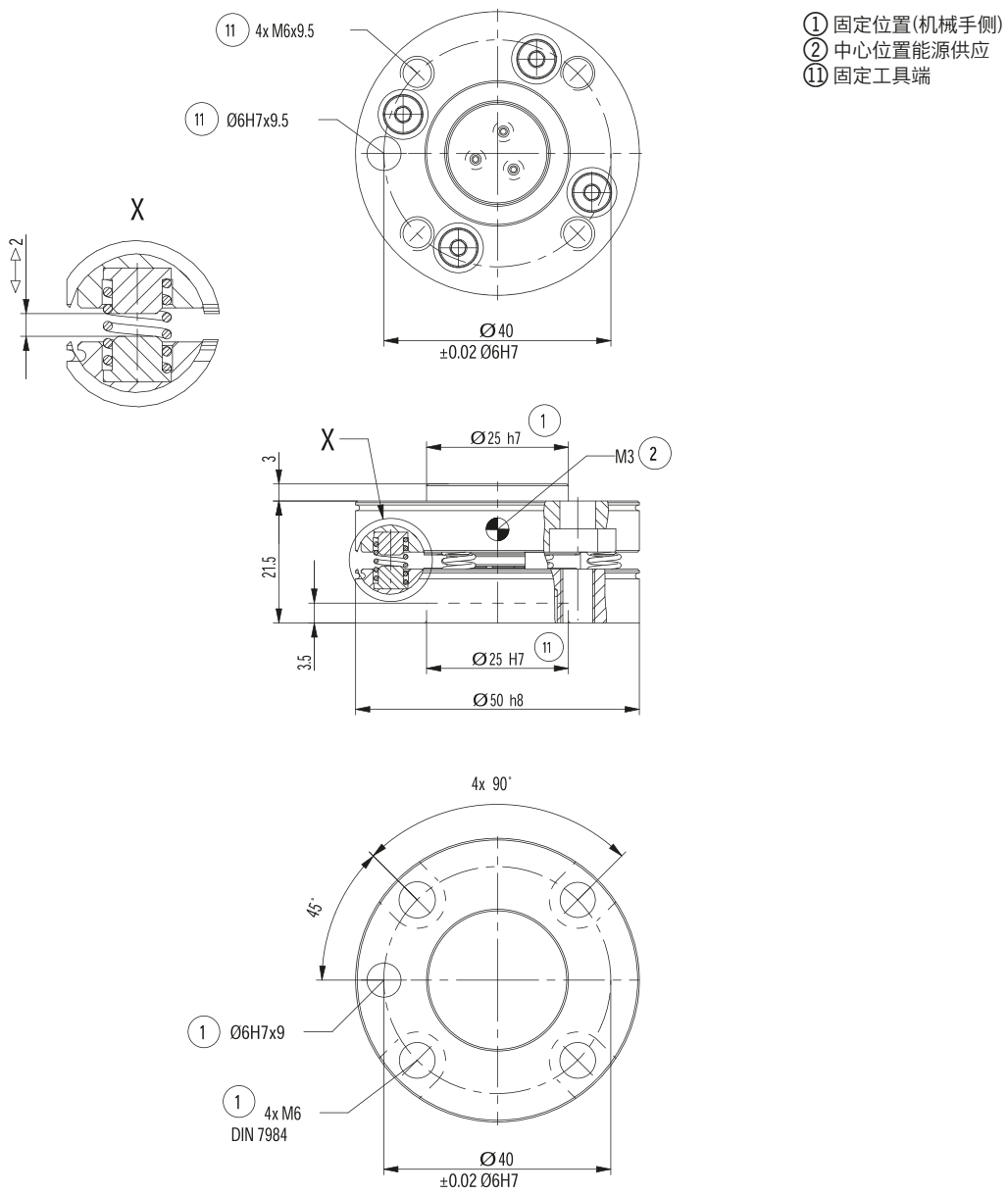
WVM3
直插接头- 宝塔式

能源供应



GVM3
直插接头-宝塔式

定购编号	► 技术数据 AR40P
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
高度 [mm]	21.5
水平偏差+/- [mm]	2
水平偏差+/- [°]	1
竖直偏差+/- [mm]	2
竖直偏差+/- [°]	1
锁定时中心力 [N]	170
水平向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
垂直向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
每循环耗气体积 [cm³]	2
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	0.5
重量 [kg]	0.14



① 固定位置(机械手侧)
② 中心位置能源供应
⑪ 固定工具端

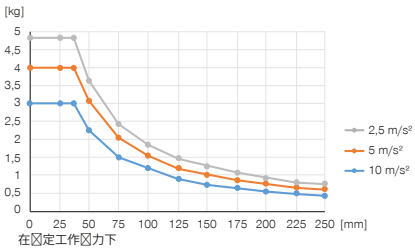
轴补偿模块
AR50P 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

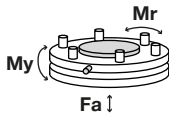
图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



在図定工作図力下

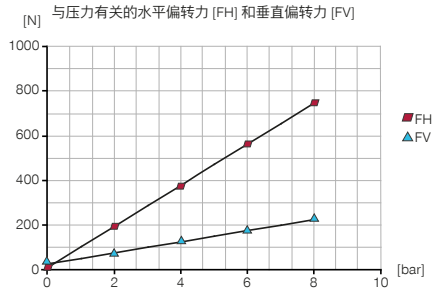
▶ 力和力矩

显示可能作用于轴补偿模块上的静态力和力矩。

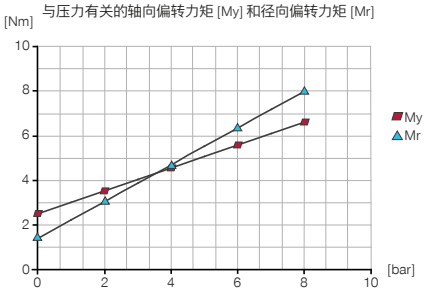


Mr [Nm]	60
My [Nm]	60
Fa [N]	800

▶ 弹簧套装1 (已组装)



▶ 弹簧套装1 (已组装)



▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060129



4 [个]
弹簧套装1 (已组装)
CFED11180

▶ 配件建议

能源供应



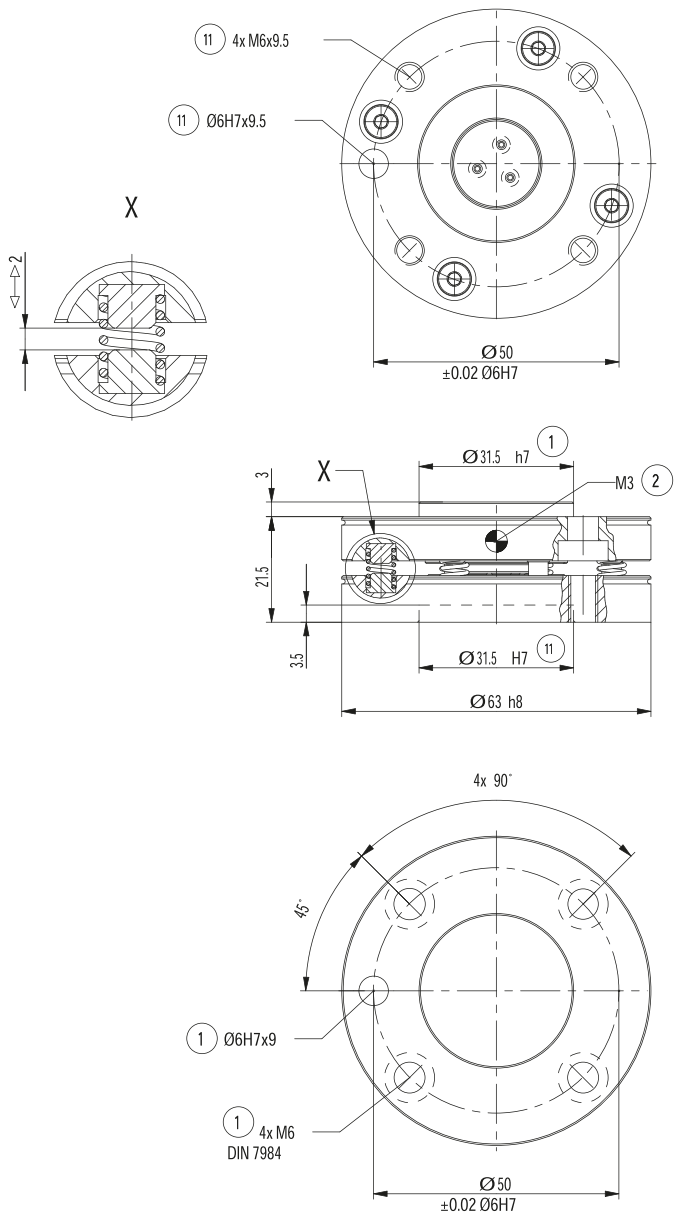
WVM3
直插接头- 宝塔式

能源供应



GVM3
直插接头-宝塔式

定购编号	► 技术数据 AR50P
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
高度 [mm]	21.5
水平偏差+/- [mm]	2
水平偏差+/- [°]	1
竖直偏差+/- [mm]	2
竖直偏差+/- [°]	1
锁定时中心力 [N]	170
水平向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
垂直向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
每循环耗气体积 [cm³]	2
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	1.1
重量 [kg]	0.2



① 固定位置(机械手侧)
② 中心位置能源供应
⑪ 固定工具端

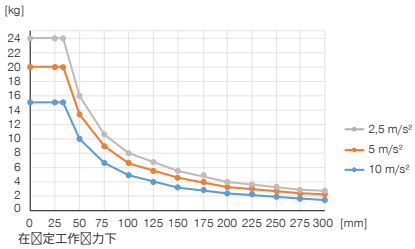
轴补偿模块
AR63P 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

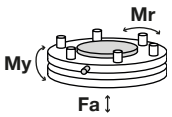
图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



在図定工作図力下

▶ 力和力矩

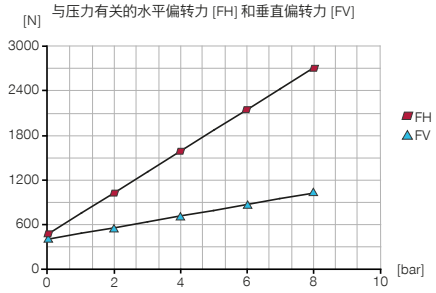
显示可能作用于轴补偿模块上的静态力和力矩。



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

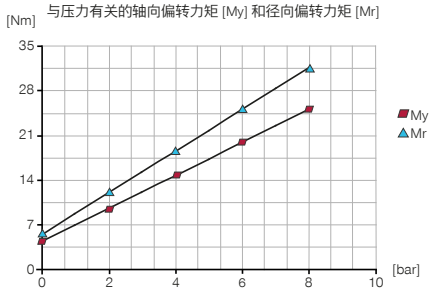
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



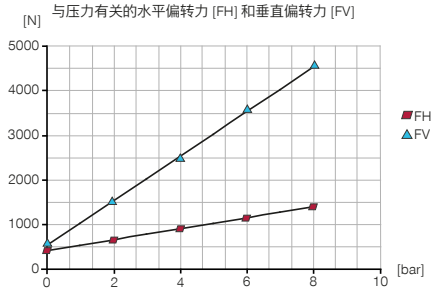
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



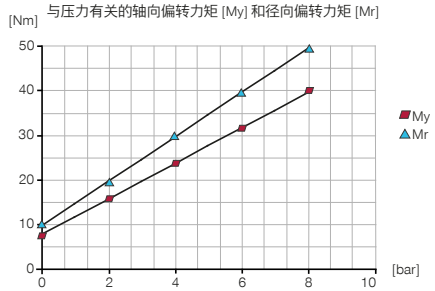
▶ 弹簧套装2

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



▶ 弹簧套装2

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



▶ 随货提供



4 [个]
气缸螺丝
C7984060149



4 [个]
弹簧套装1 (已组装)
CFED63000



4 [个]
弹簧套装2
CFED63010

▶ 配件建议



能源供应



WVM3
直插接头- 宝塔式

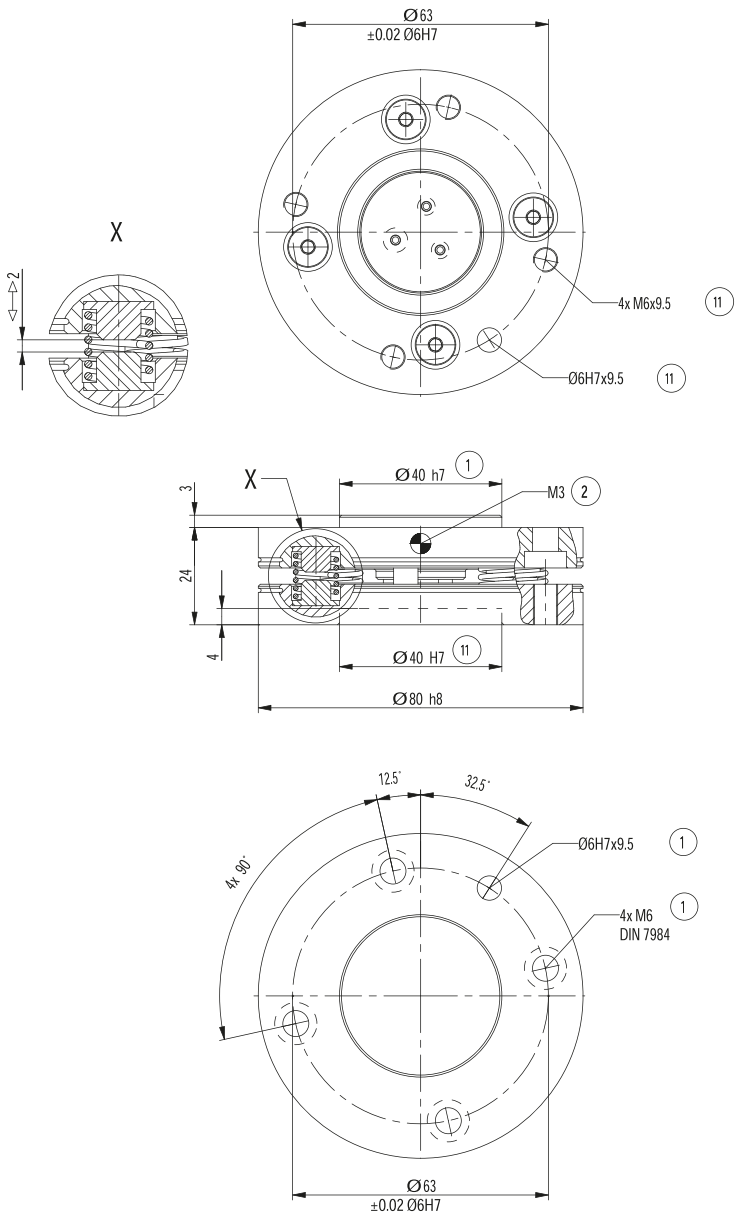


能源供应



GVM3
直插接头-宝塔式

定购编号	► 技术数据 AR63P
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63
高度 [mm]	24
水平偏差+/- [mm]	2
水平偏差+/- [°]	1
竖直偏差+/- [mm]	2
竖直偏差+/- [°]	1
锁定时中心力 [N]	600
水平向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
垂直向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
每循环耗气体积 [cm³]	3.6
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	2.8
重量 [kg]	0.39



① 固定位置(机械手侧)
② 中心位置能源供应
⑪ 固定工具端

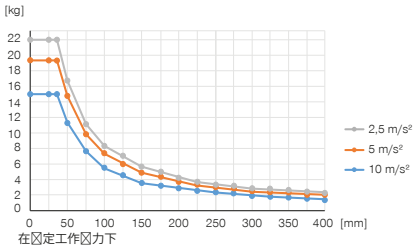
轴补偿模块
AR80P 尺寸型号

▶ 产品规格



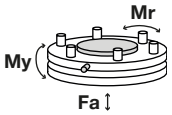
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

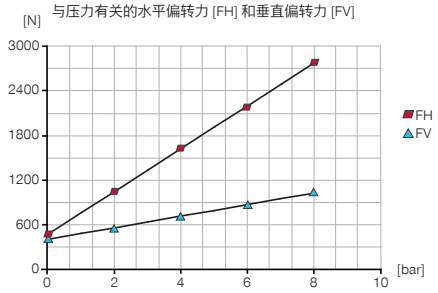
显示可能作用于轴补偿模块上的静态力和力矩。



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

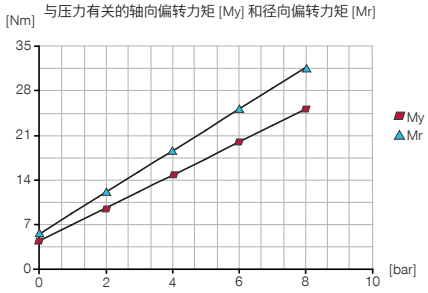
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



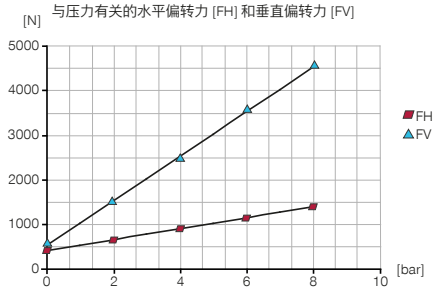
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



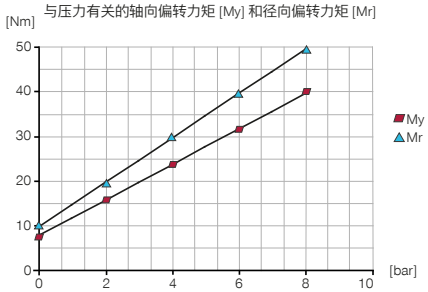
▶ 弹簧套装2

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



▶ 弹簧套装2

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984080169



6 [个]
弹簧套装1 (已组装)
CFED63000



6 [个]
弹簧套装2
CFED63010

▶ 配件建议



能源供应



WVM3
直插接头- 宝塔式

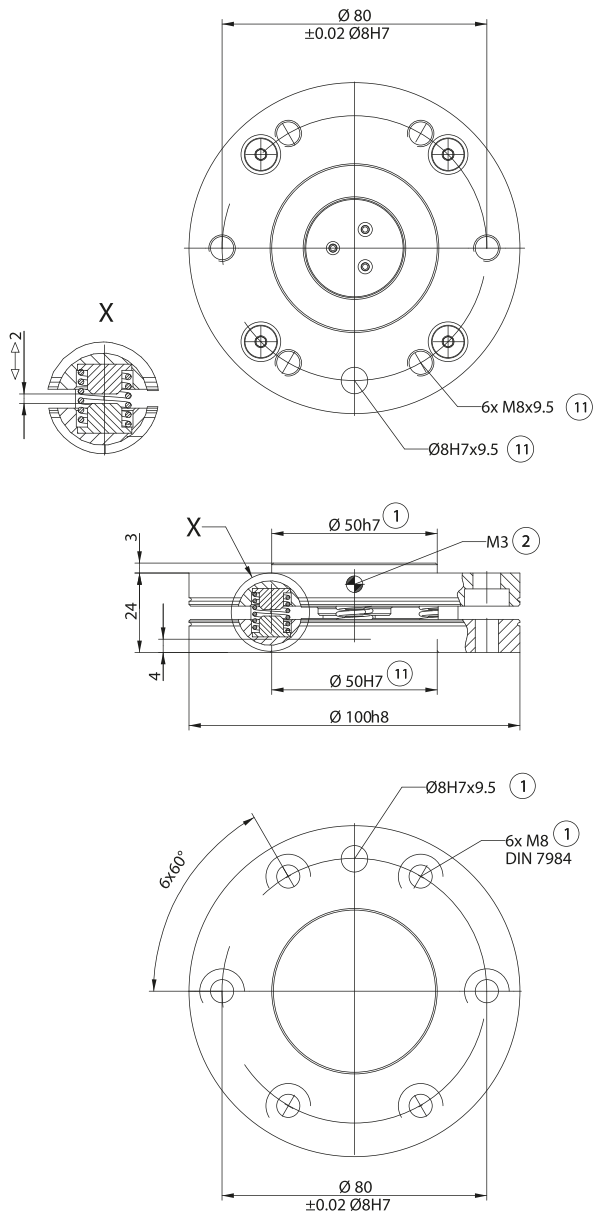


能源供应



GVM3
直插接头-宝塔式

定购编号	▶ 技术数据 AR80P
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80
高度 [mm]	24
水平偏差+/- [mm]	2
水平偏差+/- [°]	1
竖直偏差+/- [mm]	2
竖直偏差+/- [°]	1
锁定时中心力 [N]	600
水平向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
垂直向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
每循环耗气体积 [cm³]	3.6
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	6.2
重量 [kg]	0.58



① 固定位置(机械手侧)
② 中心位置能源供应
⑪ 固定工具端

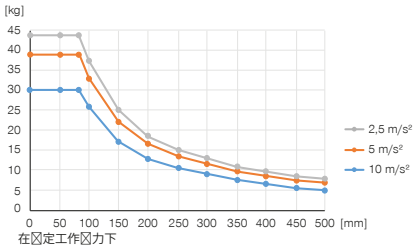
轴补偿模块
AR100P 尺寸型号

▶ 产品规格



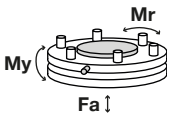
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

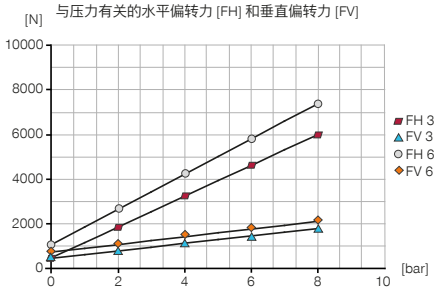
显示可能作用于轴补偿模块上的静态力和力矩。



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

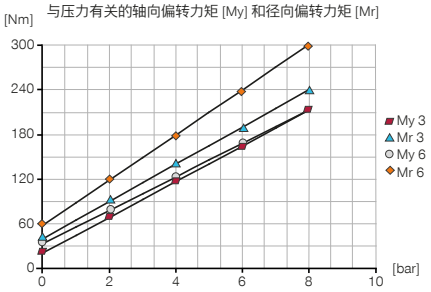
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



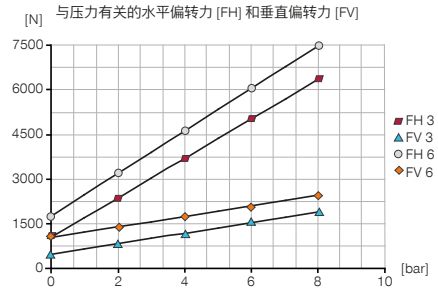
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



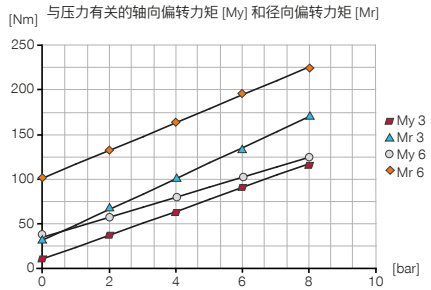
▶ 弹簧套装2

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



▶ 弹簧套装2

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984080169



6 [个]
弹簧套装1 (已组装)
CFED10050



6 [个]
弹簧套装2
CFED10060

▶ 配件建议



能源供应



GVM5
直插接头-快接式

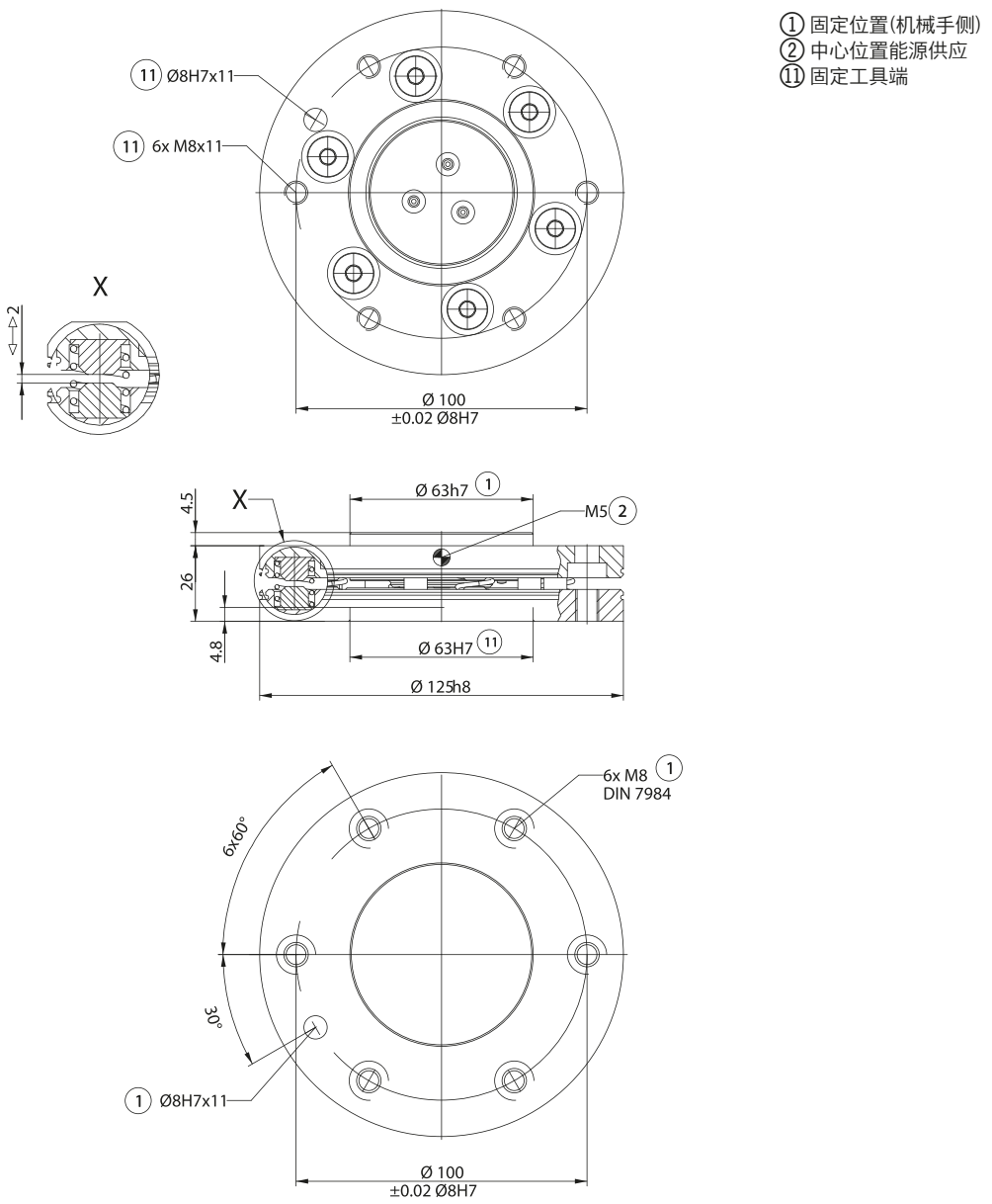


能源供应



WVM5
角度接头-快接式

定购编号	▶ 技术数据 AR100P
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 100
高度 [mm]	26
水平偏差+/- [mm]	2
水平偏差+/- [°]	1
竖直偏差+/- [mm]	2
竖直偏差+/- [°]	1
锁定时中心力 [N]	1400
水平向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
垂直向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
每循环耗气体积 [cm³]	8.5
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	17
重量 [kg]	1.1



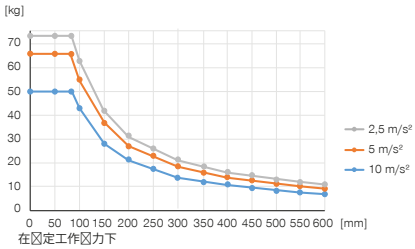
轴补偿模块
AR125P 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 可变安装位置

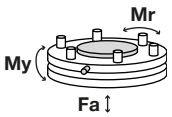
图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



在⊠定工作⊠力下

▶ 力和力矩

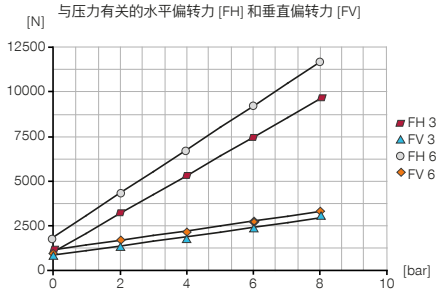
显示可能作用于轴补偿模块上的静态力和力矩。



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

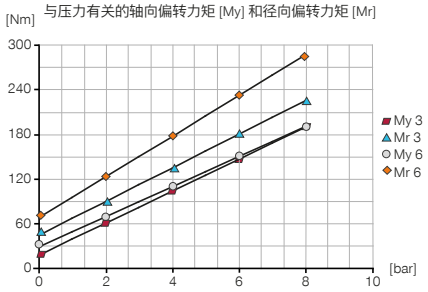
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



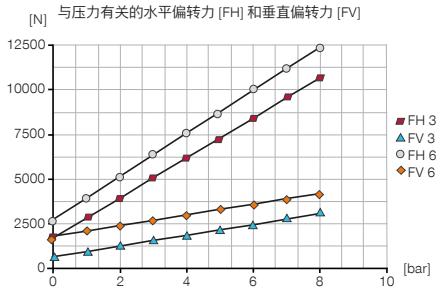
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



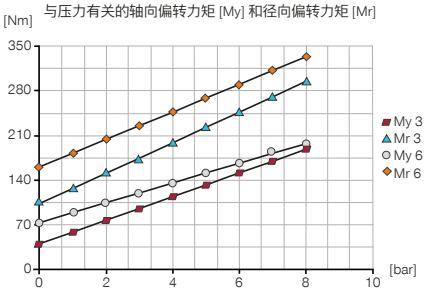
▶ 弹簧套装2

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



▶ 弹簧套装2

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984080169



6 [个]
弹簧套装1 (已组装)
CFED12500



6 [个]
弹簧套装2
CFED12510

▶ 配件建议



能源供应



GVM5
直插接头-快接式

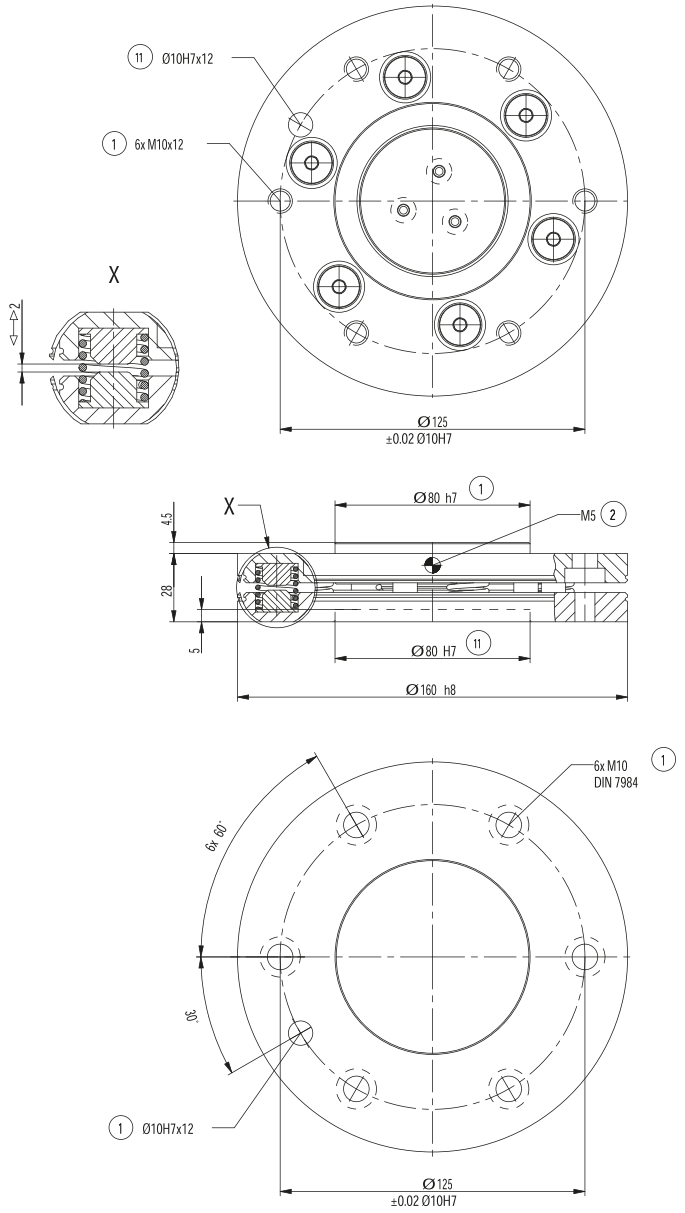


能源供应



WVM5
角度接头-快接式

定购编号	► 技术数据 AR125P
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 125
高度 [mm]	28
水平偏差+/- [mm]	2
水平偏差+/- [°]	1
竖直偏差+/- [mm]	2
竖直偏差+/- [°]	1
锁定时中心力 [N]	3000
水平向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
垂直向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
每循环耗气体积 [cm³]	14
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	61
重量 [kg]	2



① 固定位置(机械手侧)
② 中心位置能源供应
⑪ 固定工具端

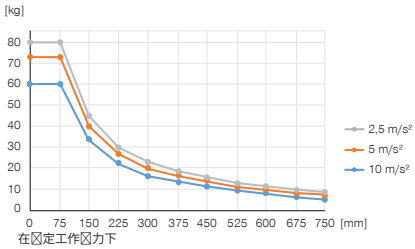
轴补偿模块
AR160P 尺寸型号

▶ 产品规格



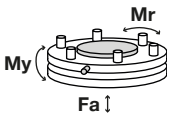
▶ 可变安装位置

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系。并不取代技术设计。



▶ 力和力矩

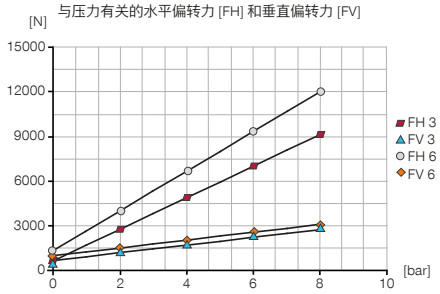
显示可能作用于轴补偿模块上的静态力和力矩。



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

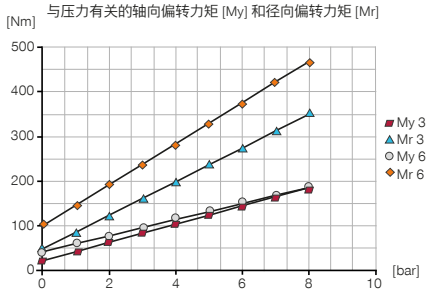
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



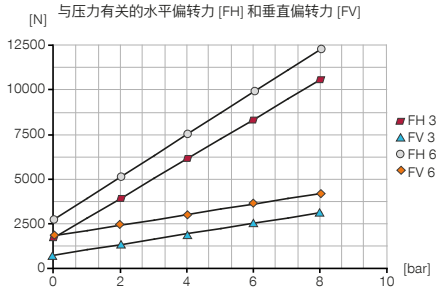
▶ 弹簧套装1 (已组装)

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



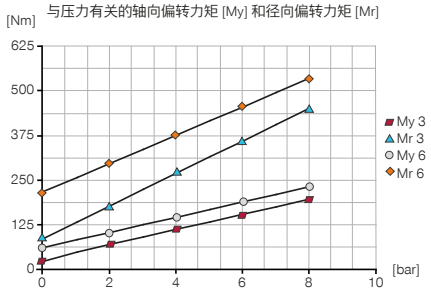
▶ 弹簧套装2

与压力有关的水平偏转力 [FH] 和垂直偏转力 [FV]



▶ 弹簧套装2

与压力有关的轴向偏转力矩 [My] 和径向偏转力矩 [Mr]



▶ 随货提供



6 [个]
气缸螺丝
C7984100209



6 [个]
弹簧套装1 (已组装)
CFED12500



6 [个]
弹簧套装2
CFED12510

▶ 配件建议



能源供应



GVM5
直插接头-快接式

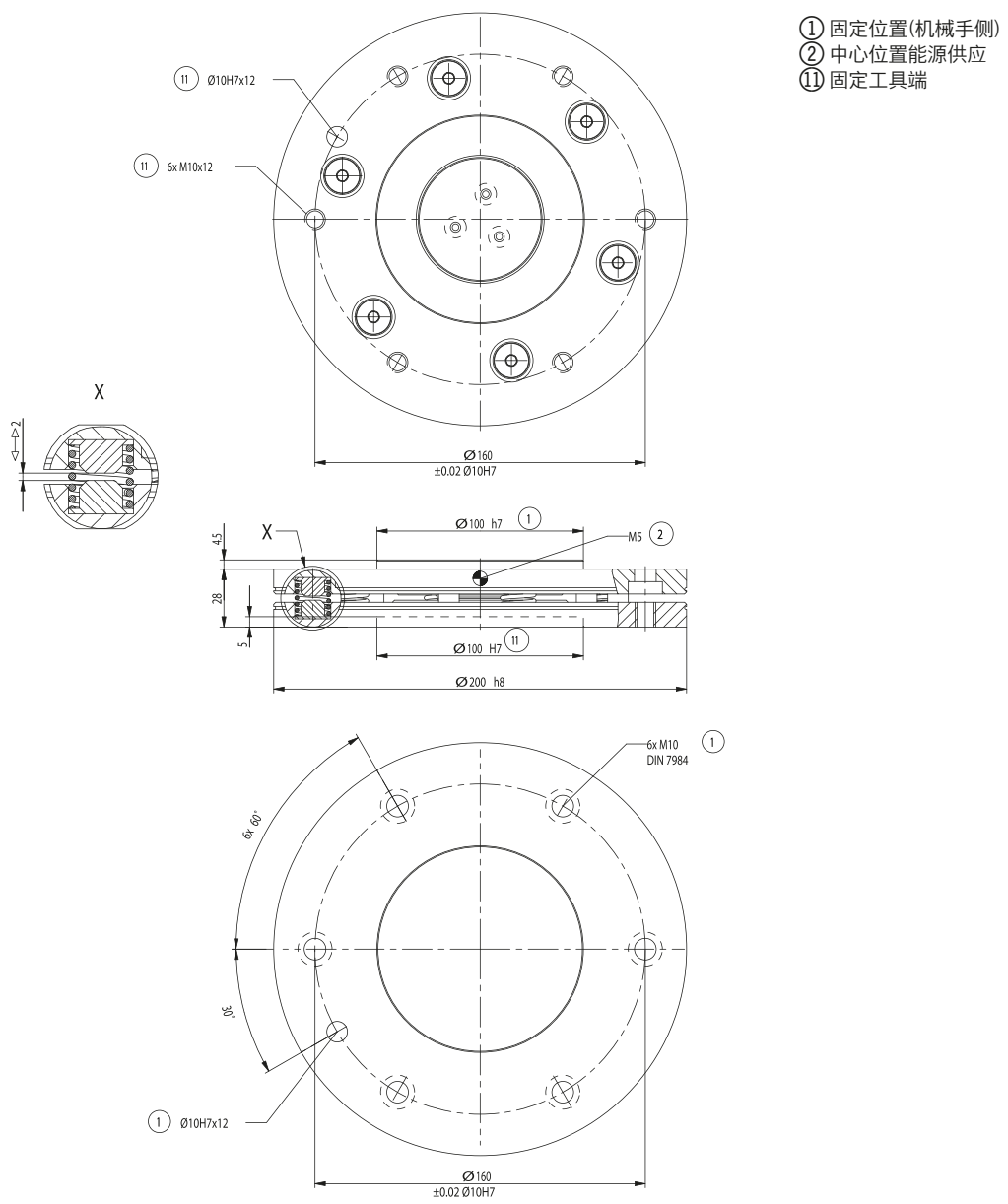


能源供应



WVM5
角度接头-快接式

定购编号	► 技术数据 AR160P
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 160
高度 [mm]	28
水平偏差+/- [mm]	2
水平偏差+/- [°]	1
竖直偏差+/- [mm]	2
竖直偏差+/- [°]	1
锁定时中心力 [N]	3000
水平向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
垂直向重复定位精度 +/- [mm/°]	0.05
每循环耗气体积 [cm³]	14
操作气压 [bar]	1 ... 8
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
惯性矩 [kgcm²]	115
重量 [kg]	5.8





防碰撞保护
产品系列概览



8	**防碰撞保护**	**162 - 185**
	CSR 系列	164
	CRR 系列	178

碰撞保护
CSR 系列

▶ 产品优点



▶ **可调节触发灵敏度**

通过控制气压,您可以找到最适合您的应用的触发灵敏度

▶ **内置传感器**

如果发生碰撞，内置传感器给出信号引发急停

▶ **手动复位**

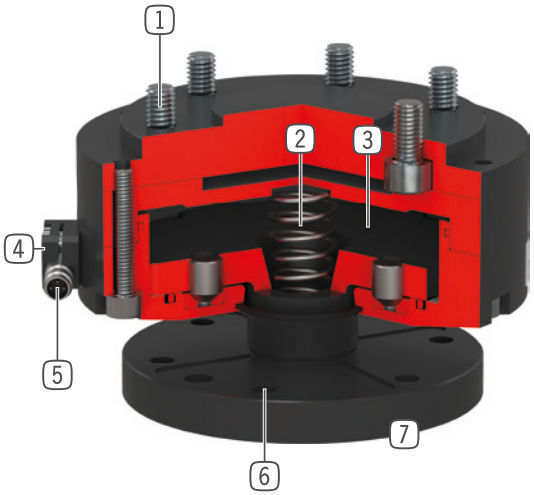
手动复位可确保对机器和紧急停止的原因进行评估。

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ **我们的产品钟爱挑战!**
无论哪种极端条件,无论置身世界何方,我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **机器人法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

2 **驱动**
- 单作用气缸
- 通过调节气压来调节触发灵敏度
- 带内置弹簧

3 **力的转化**
- 直接作用在活塞表面,能源损失低

4 **气压差开关**
- 间接过载识别

5 **传感器**
- 通过接近开关检测并发出过载信号,识别过载情况
- 系统自动紧急制停
- 随厂包含 Ø 8 mm 接近开关和带M8连接头电缆一支

6 **连结法兰**

7 **过载识别和补偿**
- Z轴方向最大28mm行程
- 角度偏差最大12.5°
- 绕Z轴360°旋转

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	Z轴偏差 [mm]	水平偏差+/- [°]
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

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击:www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

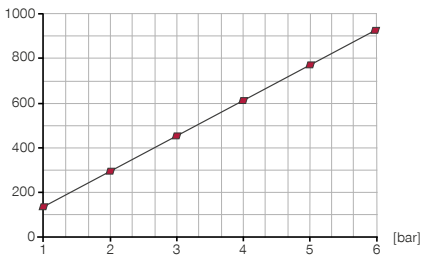
碰撞保护
CSR50 尺寸型号

▶ 产品规格



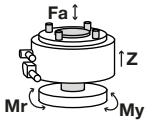
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



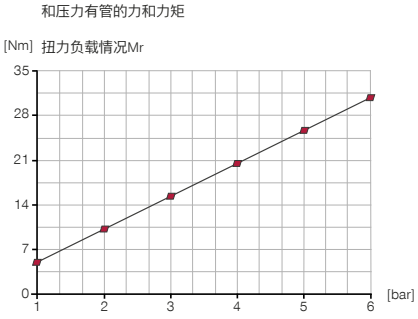
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



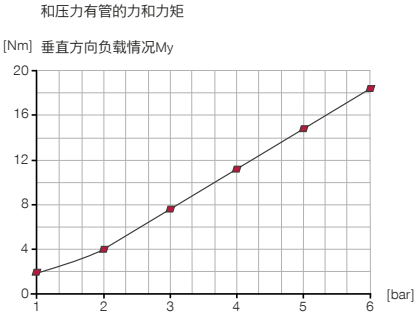
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
接近开关 - M8连接头
NJ8-E2S-05



4 [个]
气缸螺丝
C0912060169

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他

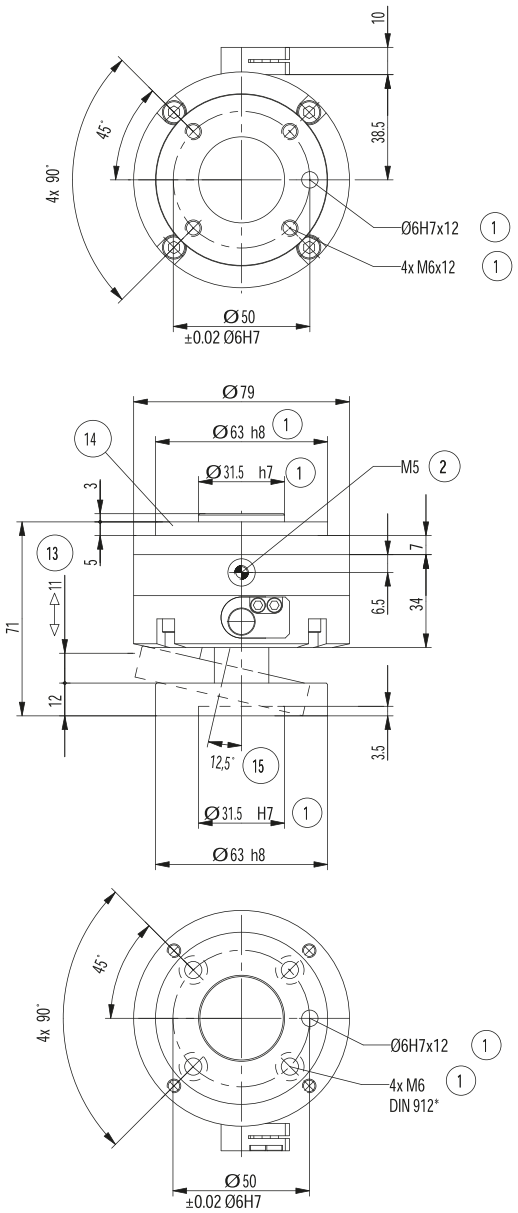


KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

定购编号	▶ 技术数据 CSR50
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
高度 [mm]	71
Z轴偏差 [mm]	12.5
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
水平偏差+/- [°]	12.5
径向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
操作气压 [bar]	1 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	0.66



① CSR 固定
② 能源供应
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差

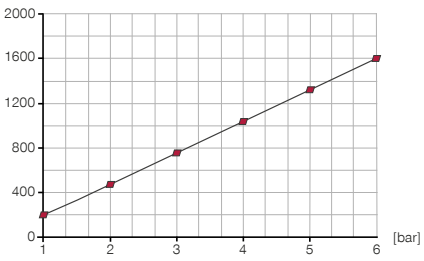
碰撞保护
CSR63 尺寸型号

▶ 产品规格



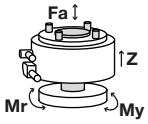
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



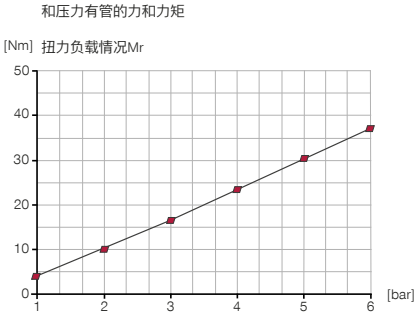
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



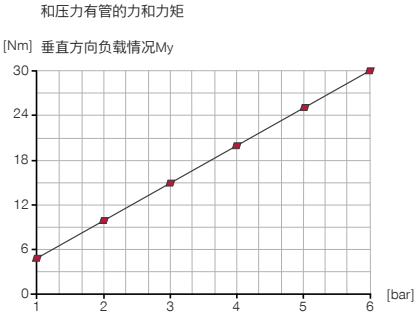
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
接近开关 - M8连接头
NJ8-E2S-05



4 [个]
气缸螺丝
C0912060169

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他

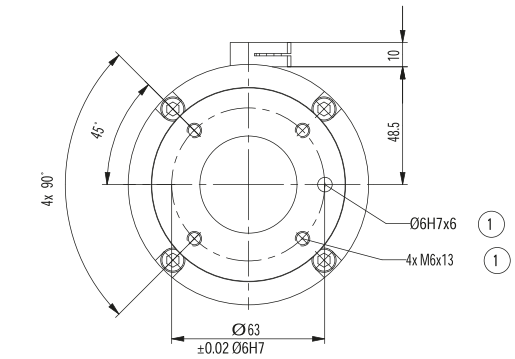


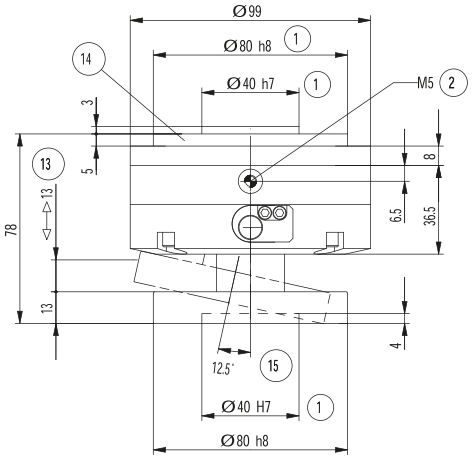
KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

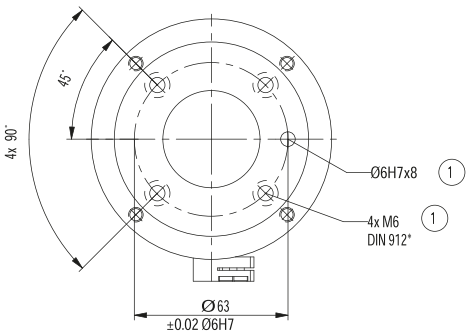


KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

	► 技术数据
定购编号	**CSR63**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63
高度 [mm]	78
Z轴偏差 [mm]	10.5
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
水平偏差+/- [°]	12.5
径向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
操作气压 [bar]	1 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	1.1







① CSR 固定
② 能源供应
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差

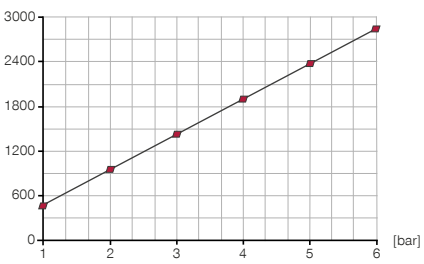
碰撞保护
CSR80 尺寸型号

▶ 产品规格



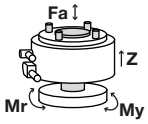
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



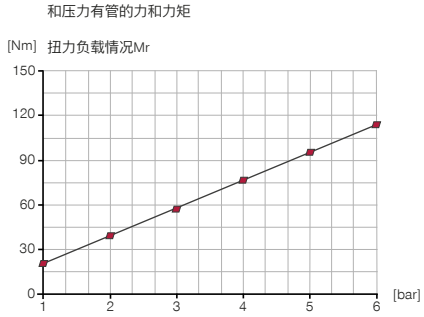
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



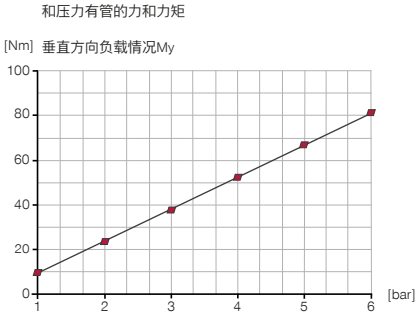
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
接近开关 - M8连接头
NJ8-E2S-05



6 [个]
气缸螺丝
C0912080169

▶ 配件建议



能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式



接口 / 其他



KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

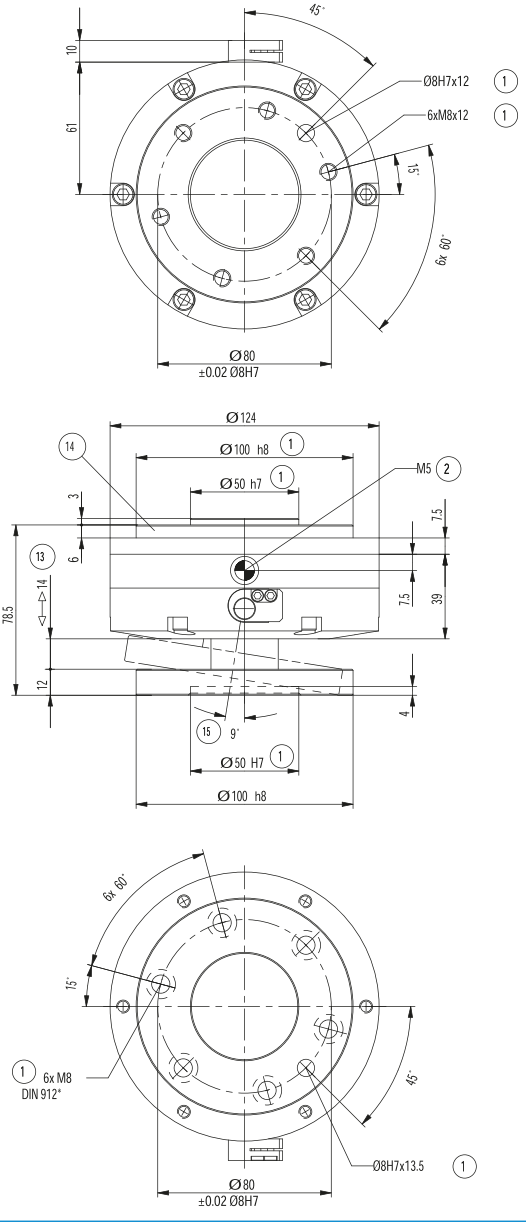




KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



定购编号	▶ 技术数据 CSR80
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 80
高度 [mm]	78.5
Z轴偏差 [mm]	14
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
水平偏差+/- [°]	9
径向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
操作气压 [bar]	1 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	1.7



① CSR 固定
② 能源供应
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差

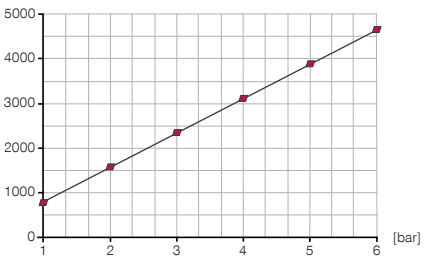
碰撞保护
CSR100 尺寸型号

▶ 产品规格



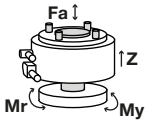
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



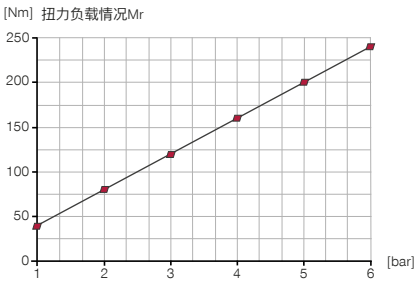
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



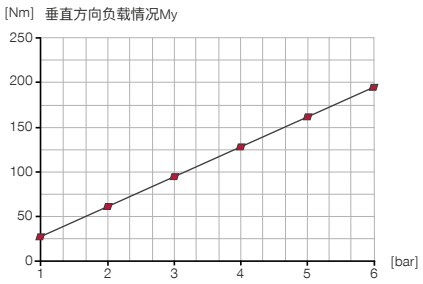
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
接近开关 - M8连接头
NJ8-E2S-05



6 [个]
气缸螺丝
C0912080209

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

接口 / 其他

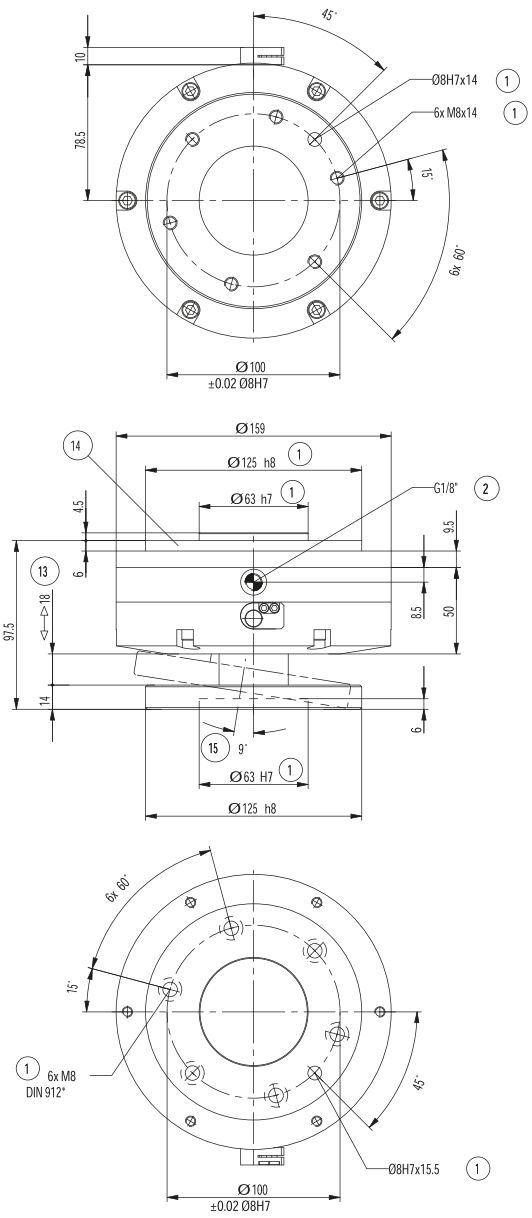


KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

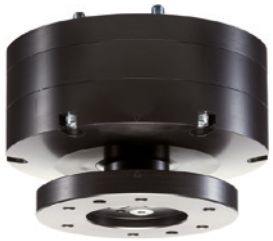
定购编号	► 技术数据 CSR100
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 100
高度 [mm]	97.5
Z轴偏差 [mm]	18
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
水平偏差+/- [°]	9
径向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
操作气压 [bar]	1 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	3.2



① CSR 固定
② 能源供应
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差

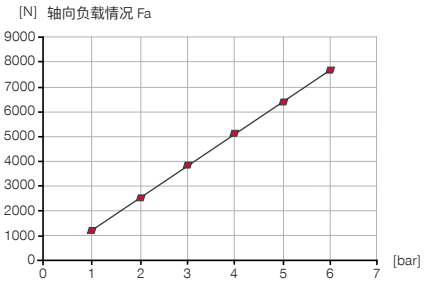
碰撞保护
CSR125 尺寸型号

▶ 产品规格



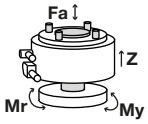
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



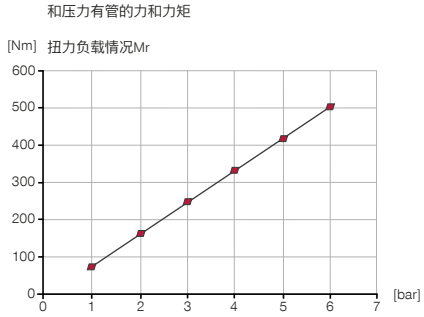
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



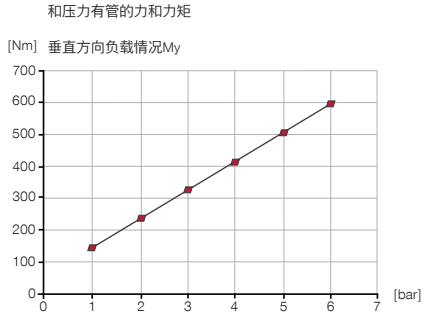
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
接近开关 - M8连接头
NJ8-E2S-05



6 [个]
气缸螺丝
C0912100309

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

接口 / 其他

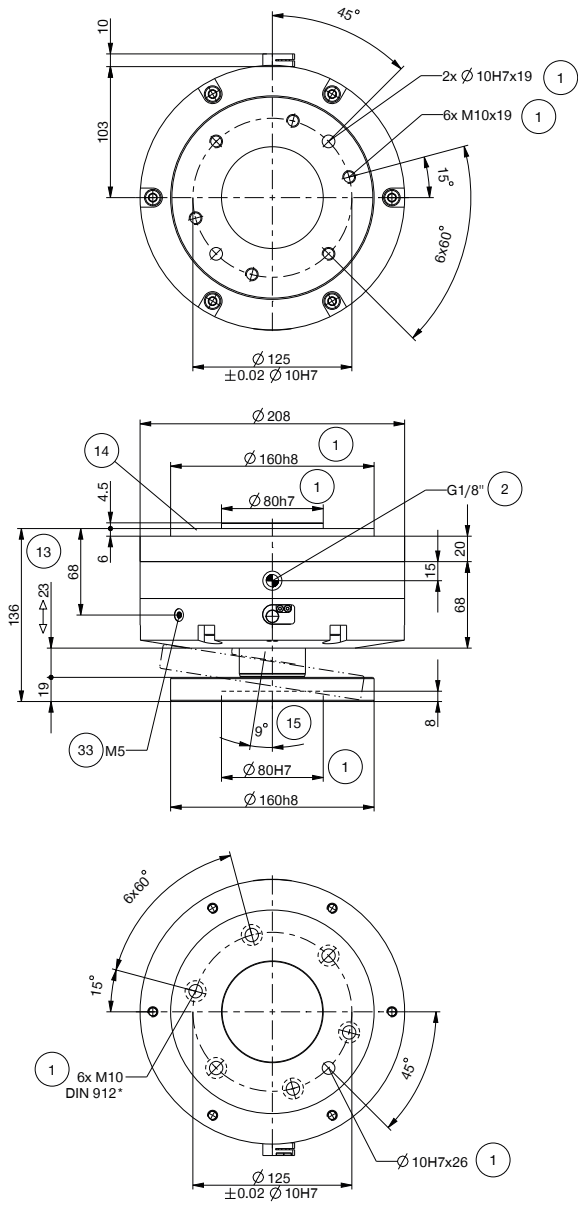


KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

定购编号	▶ 技术数据 CSR125
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 125
高度 [mm]	136
Z轴偏差 [mm]	23
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
水平偏差+/- [°]	9
径向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
操作气压 [bar]	1 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	8.1



① CSR 固定
② 能源供应
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差
㉝ 排气

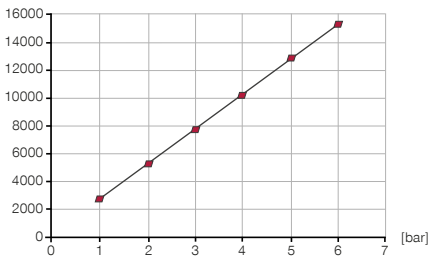
碰撞保护
CSR160 尺寸型号

▶ 产品规格



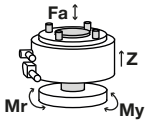
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



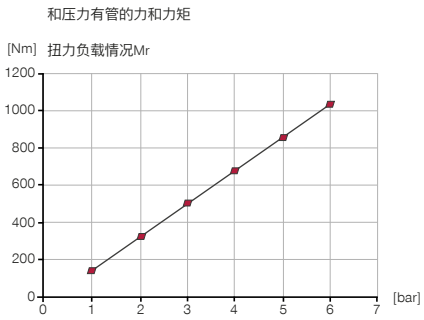
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



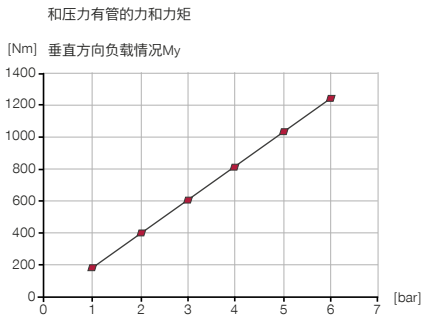
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
接近开关 - M8连接头
NJ8-E2S-05



6 [个]
气缸螺丝
C0912100309

▶ 配件建议

能源供应



GV1-8X8
直插接头-快接式



WV1-8X8
角度接头-快接式

接口 / 其他

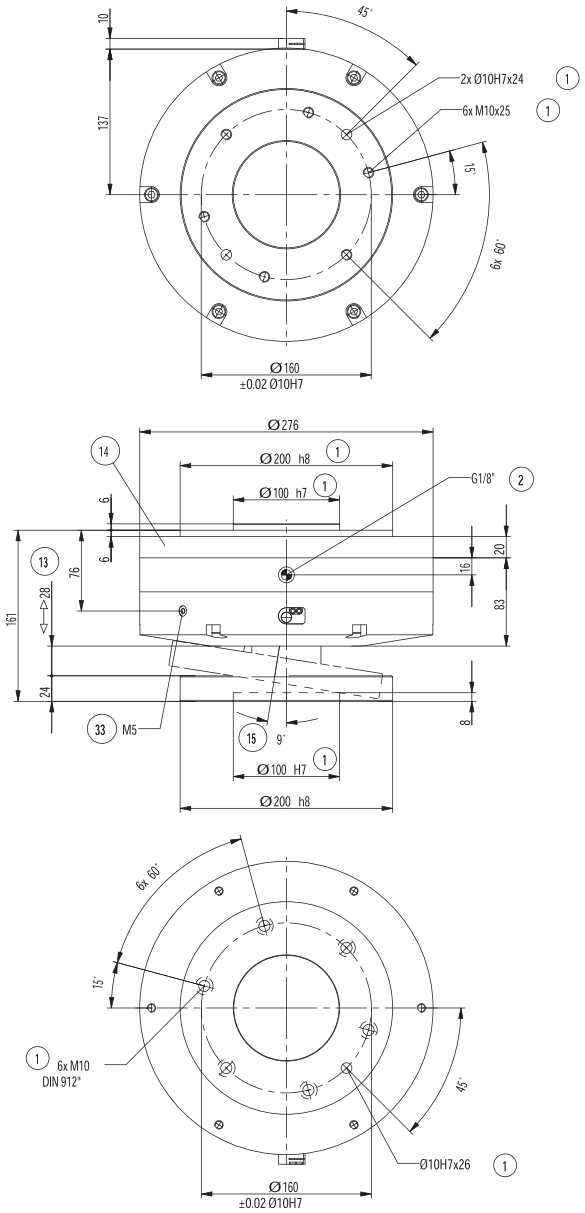


KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

	► 技术数据
定购编号	**CSR160**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 160
高度 [mm]	161
Z轴偏差 [mm]	28
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
水平偏差+/- [°]	9
径向重复定位精度 +/- [mm]	0.05
操作气压 [bar]	1 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
重量 [kg]	15



① CSR 固定
② 能源供应
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差
㉝ 排气

碰撞保护
CRR 系列

▶ 产品优点



▶ **可调节触发灵敏度**

通过控制气压，您可以找到最适合您的应用的触发灵敏度

▶ **内置传感器**

如果发生碰撞，内置传感器给出信号引发急停

▶ **自动复位**

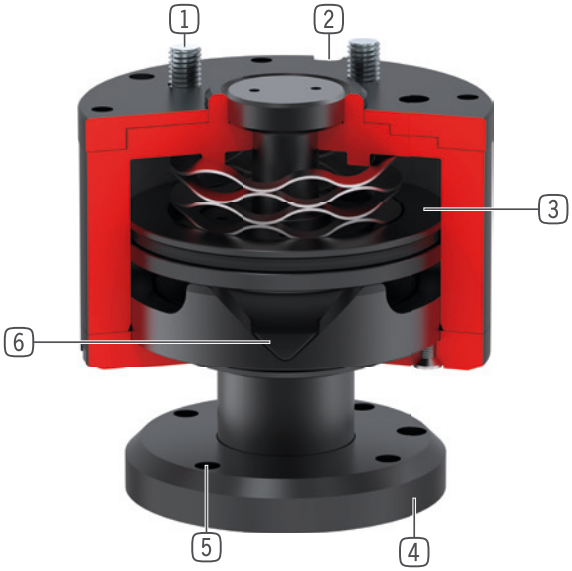
急停后，可以在安全距离内复位防碰撞保护。如果不允许进入设备，或进入设备不安全/有困难时，这款产品的优势将十分突出。

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ **我们的产品钟爱挑战!**
无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com

▶ 优势细节



1 **机器人法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

2 **活塞位置检测**
- 传感器产生可以评估过载检测的信号
- 交付时包含磁场传感器

3 **驱动**
- 单作用气缸
- 通过调节气压来调节触发灵敏度
- 带内置弹簧

4 **过载识别和补偿**
- Z 方向上
- 水平方向倾斜
- 绕 Z 轴旋转

5 **连结法兰**
- 安装圈符合EN ISO 9409-1标准

6 **复位**
- 通过活塞将连接法兰移动到其起始位置

▶ 技术数据

尺寸型号	依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	Z轴偏差 [mm]	轴向重复定位精度 +/- [mm]
CRR40	TK 40	8	0.01
CRR50	TK 50	12	0.01
CRR63	TK 63	15	0.01

▶ 更多详情请上网查询

所有信息查询请点击: www.zimmer-group.com。产品参数、绘图、3D模型和操作说明均可根据产品型号查询。清晰且实时更新。

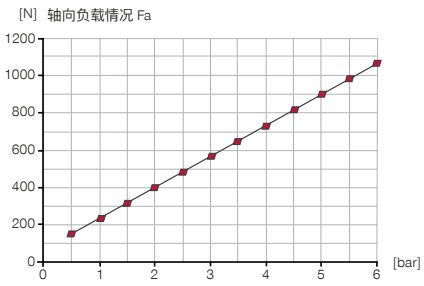
碰撞保护
CRR40 尺寸型号

▶ 产品规格



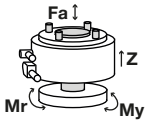
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



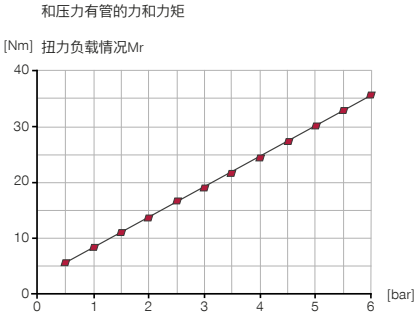
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



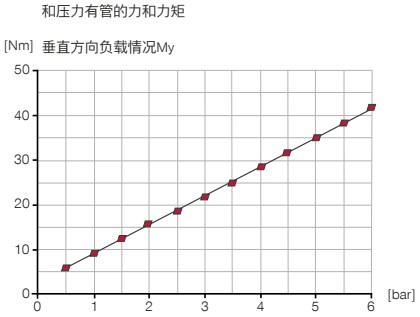
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
磁场传感器直的, 电缆0.3m-插头M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他

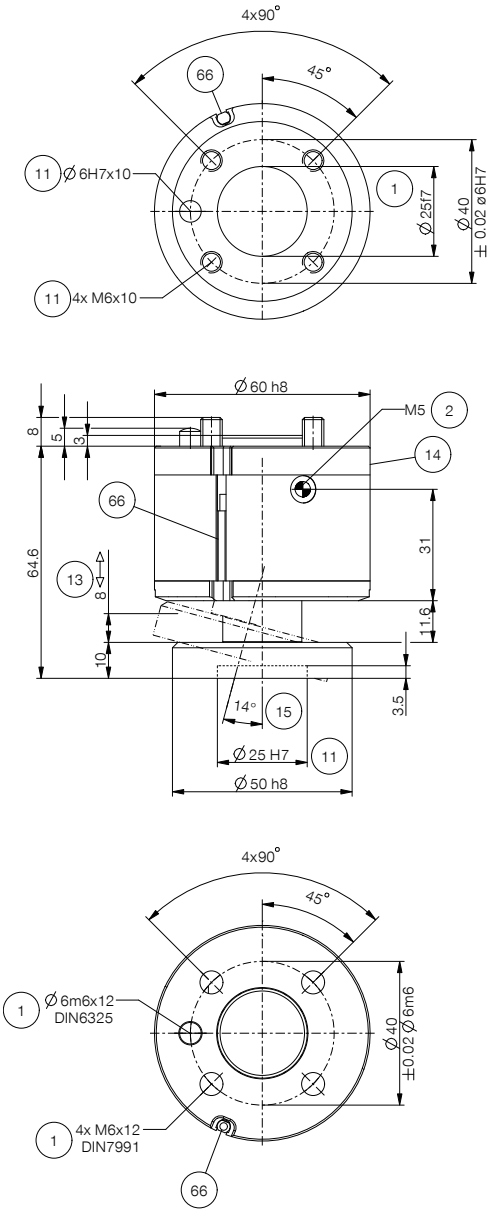


KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

	► 技术数据
定购编号	**CRR40N-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
Z轴偏差 [mm]	8
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.01
轴向响应灵敏度 [mm]	0.5
水平偏差+/- [°]	14.0
径向重复定位精度 +/- [min]	4
径向反应灵敏度 [°]	1.5
旋转 Z 轴 [°]	21
重复性旋转+/- [min]	4
响应灵敏度旋转式 [°]	1
操作气压 [bar]	0.5 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	14.60
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	2.64
重量 [kg]	0.61



① CRR 固定
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差
⑯ 磁性传感器/感器

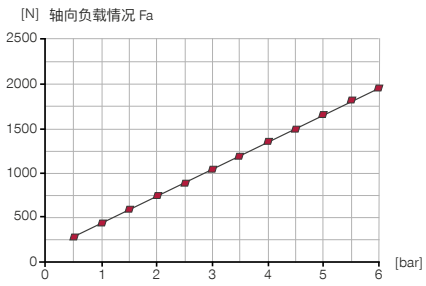
碰撞保护
CRR50 尺寸型号

▶ 产品规格



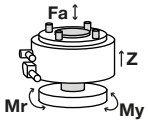
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



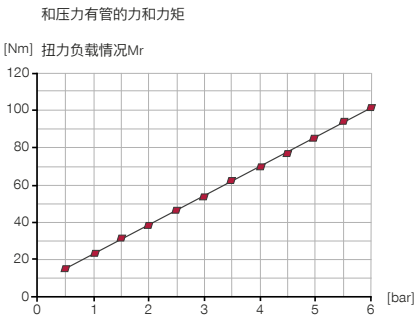
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



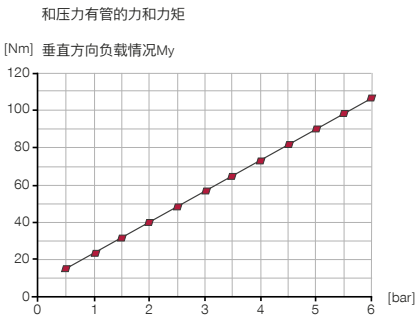
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
磁场传感器直的, 电缆0.3m-插头M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他

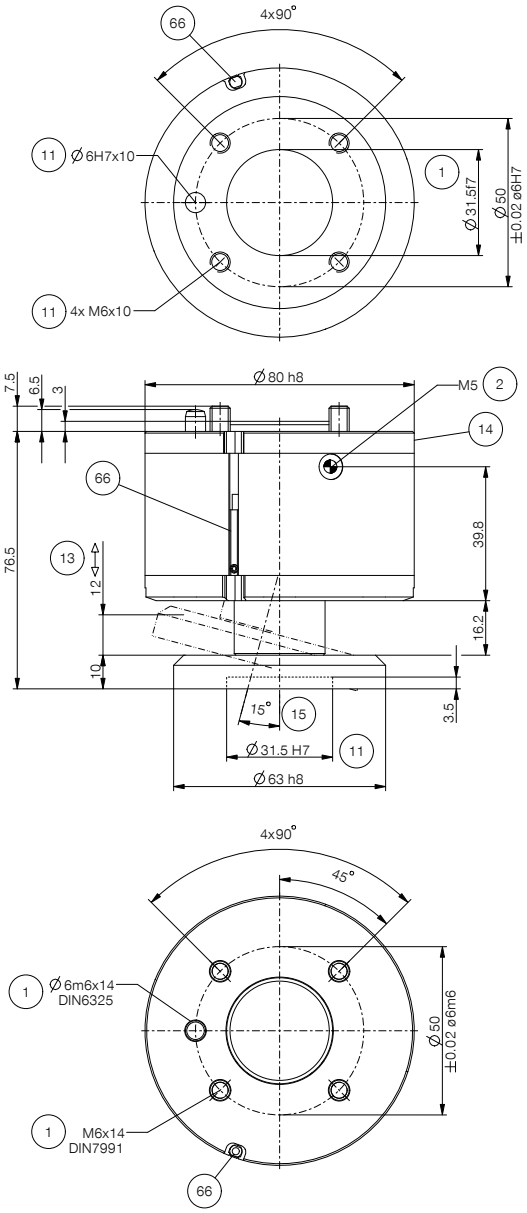


KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

	► 技术数据
定购编号	**CRR50N-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
Z轴偏差 [mm]	12
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.01
轴向响应灵敏度 [mm]	0.5
水平偏差+/- [°]	14.0
径向重复定位精度 +/- [min]	4
径向反应灵敏度 [°]	1.5
旋转 Z 轴 [°]	22
重复性旋转+/- [min]	4
响应灵敏度旋转式 [°]	1
操作气压 [bar]	0.5 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	37.40
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	7.69
重量 [kg]	1.1



① CRR 固定
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差
⑯ 磁性传感器/感器

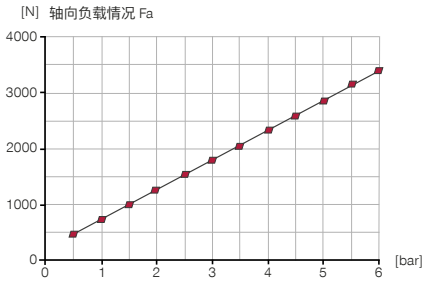
碰撞保护
CRR63 尺寸型号

▶ 产品规格



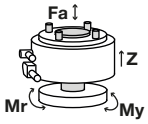
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



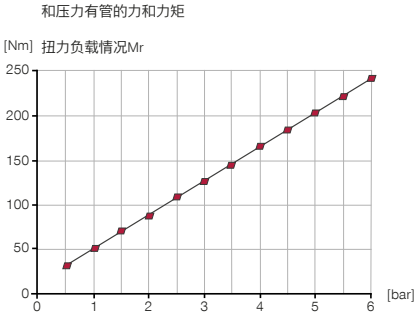
▶ 力和力矩

最大力和扭矩见图表



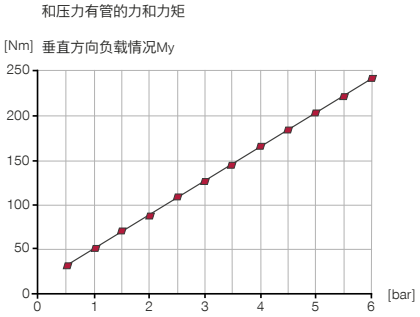
▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 空气加压

和压力有管的力和力矩



▶ 随货提供



1 [个]
磁场传感器直的, 电缆0.3m-插头M8
MFS02-S-KHC-P1-PNP

▶ 配件建议

能源供应



GVM5
直插接头-快接式



WVM5
角度接头-快接式

接口 / 其他

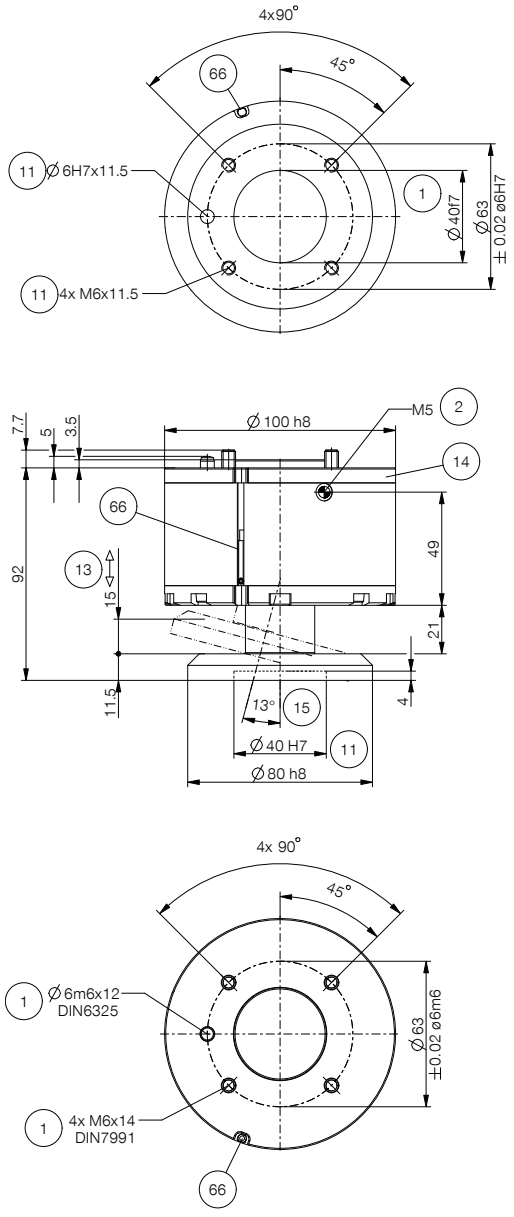


KAG500
插入式直连接头电缆 5 m - M8插头(母头)



KAW500
插入式弯角连接头电缆 5 m - M8插头(母头)

	▶ 技术数据
定购编号	**CRR63N-A**
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 63
Z轴偏差 [mm]	15
轴向重复定位精度 +/- [mm]	0.01
轴向响应灵敏度 [mm]	0.5
水平偏差+/- [°]	13.0
径向重复定位精度 +/- [min]	4
径向反应灵敏度 [°]	1.5
旋转 Z 轴 [°]	22
重复性旋转+/- [min]	4
响应灵敏度旋转式 [°]	1
操作气压 [bar]	0.5 ... 6
额定操作气压 [bar]	6
操作温度 [°C]	5 ... +80
每循环耗气体积 [cm³]	82.80
绕 Z 轴的转动惯量 [kgcm²]	21.30
重量 [kg]	1.8



① CRR 固定
② 能源供应
⑪ 固定位置(工具端)
⑬ 行程Z
⑭ 适配垫片
⑮ 最大偏差
⑯ 磁性传感器/感器


MATCH

MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM
产品一目了然



MATCH

9	**MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM**	**186 - 319**
	MATCH - 机器人模块	188
	MATCH - 机械抓手	268
	MATCH - 角法兰	316

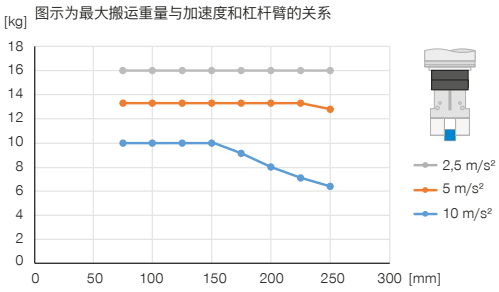
MATCH - 机器人模块
LWR50F-00-01-A

▶ 产品规格



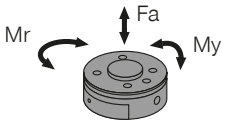
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



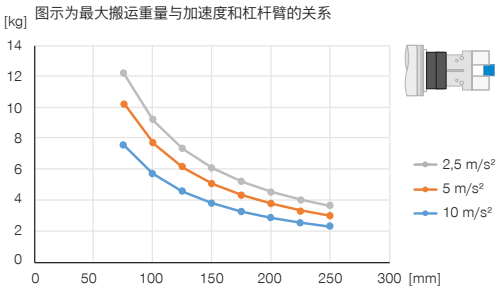
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

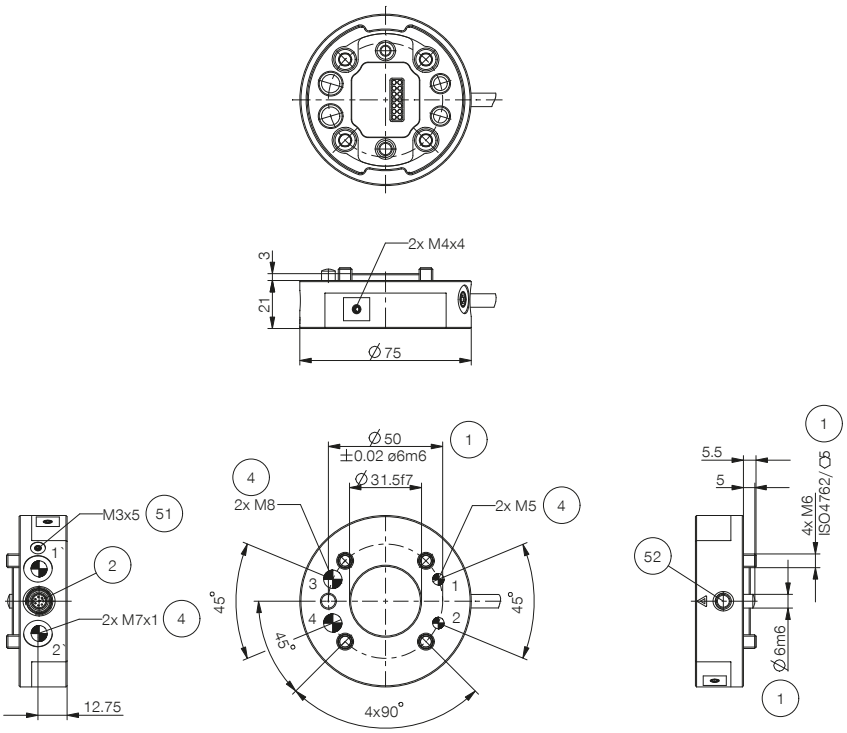


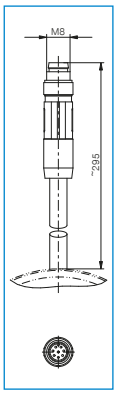
ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-00-01-A**
适用于机器人类型	ISO TK 50*
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.31

*机械连接与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容。通过标准 M8 8 针插座电缆进行电气连接。

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
⑤1 接地
⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



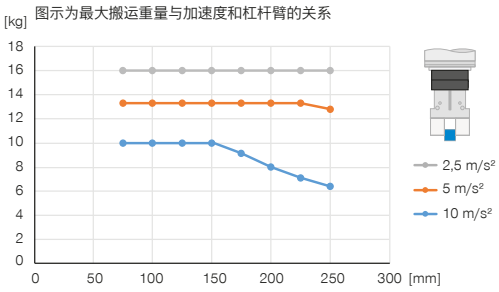


MATCH - 机器人模块
LWR50F-00-04-A

▶ 产品规格

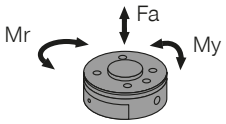


▶ 竖直结构,保持力定心



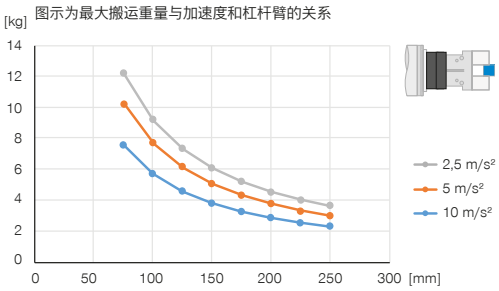
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



CSTE01483
直连接导线 5 m - M12 母插



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-00-00-A
智能通信模块



WVM7
角度接头-快接式

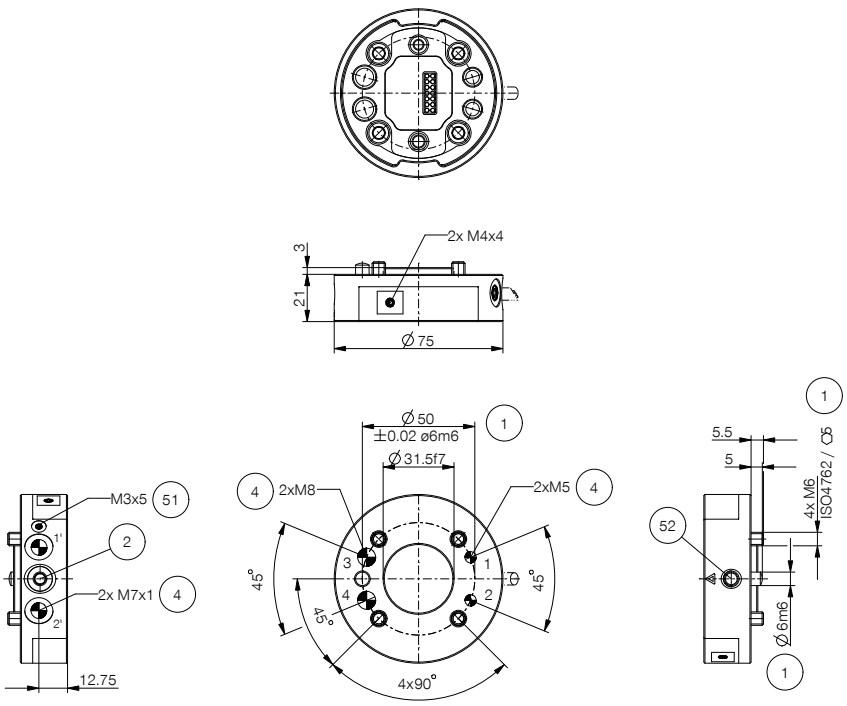


ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-00-04-A**
适用于机器人类型	ISO TK 50*
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头,M12,5针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.28

*与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
⑤1 接地
⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



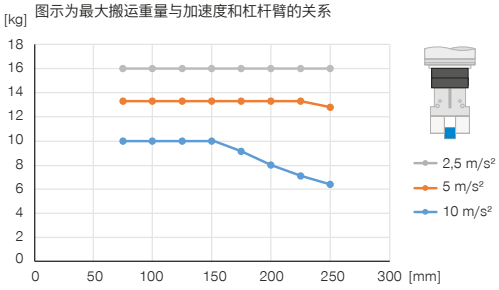
MATCH - 机器人模块
LWR50F-00-05-A

▶ 产品规格



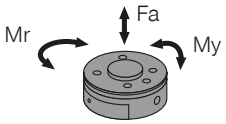
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



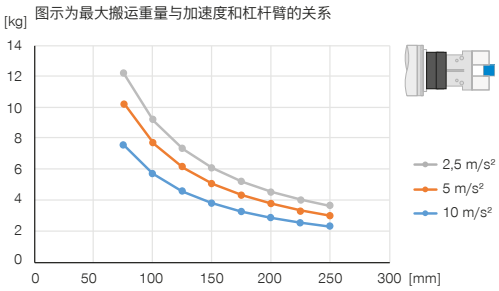
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



CSTE01483
直连接导线 5 m - M12 母插



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-00-00-A
智能通信模块



WVM7
角度接头-快接式

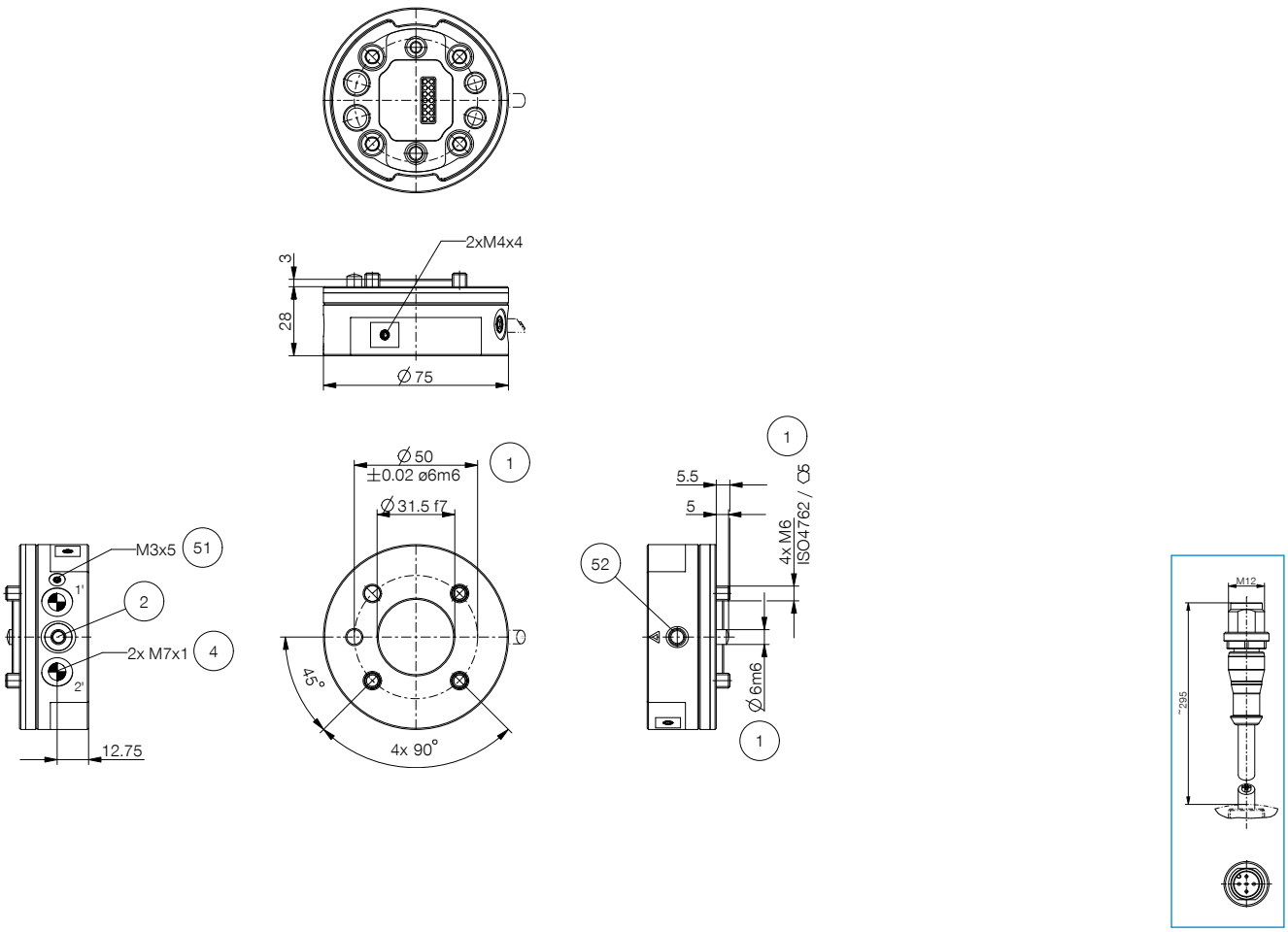


ZUB123084
应力消除

► 技术数据	
定购编号	**LWR50F-00-05-A**
适用于机器人类型	ISO TK 50*
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
状态显示	是
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头,M12,5针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.33

*与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



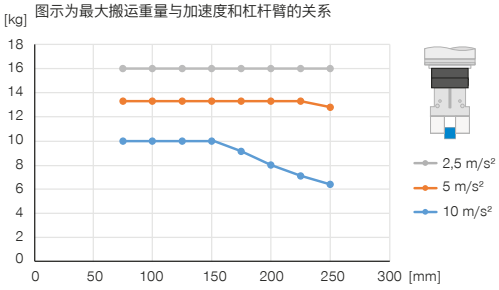
MATCH - 机器人模块
LWR50F-00-06-A

▶ 产品规格



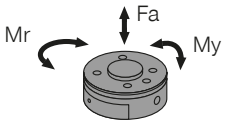
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



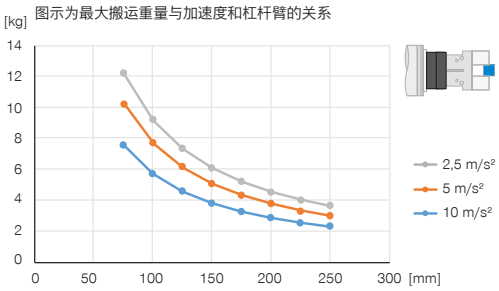
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-29-00001-A
MATCH - 角法兰

接口 / 其他



CSTE01483
直连接导线 5 m - M12 母插



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-00-00-A
智能通信模块



WVM7
角度接头-快接式

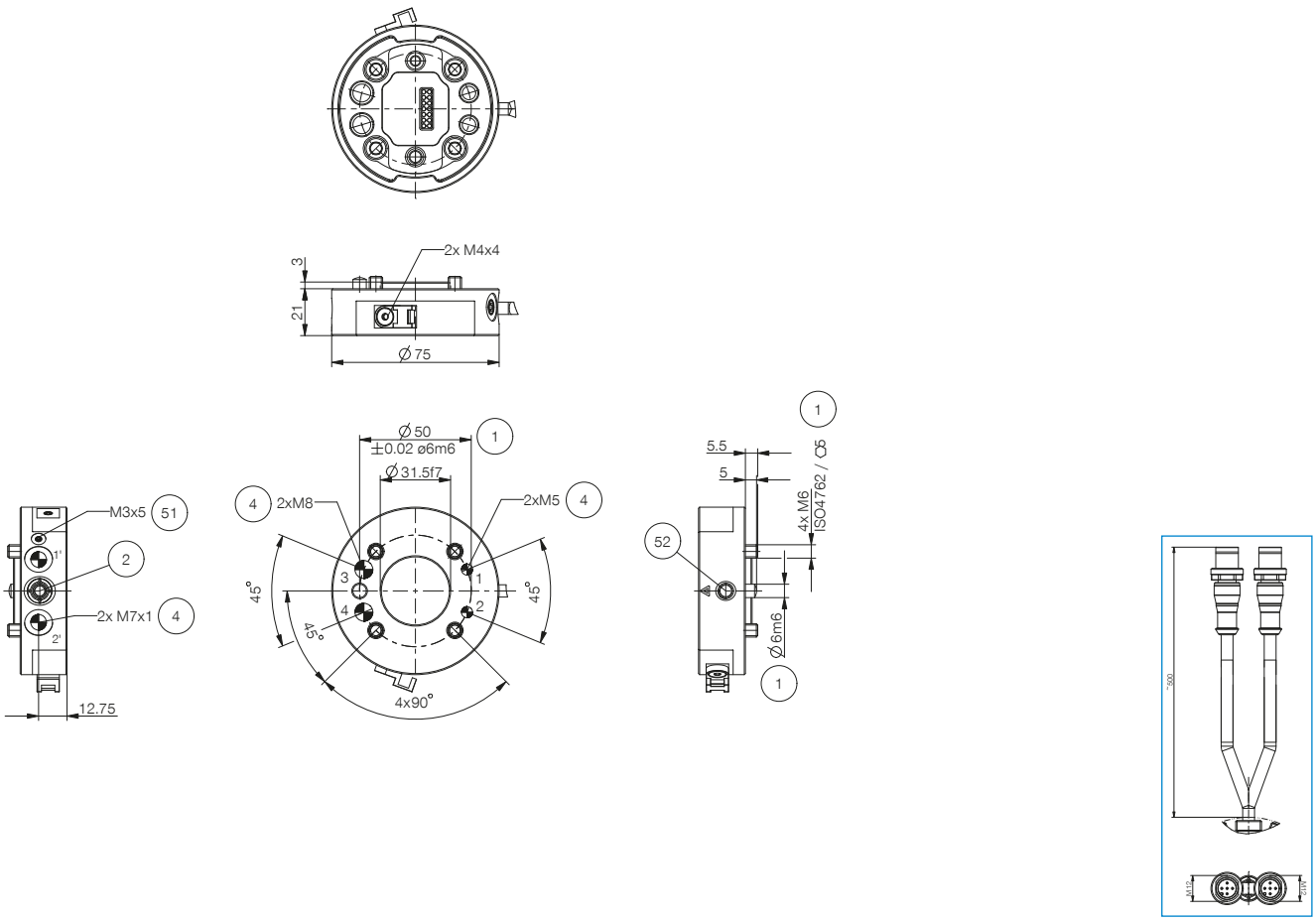


ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-00-06-A**
适用于机器人类型	ISO TK 50*
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头,M12,5针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.28

*与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



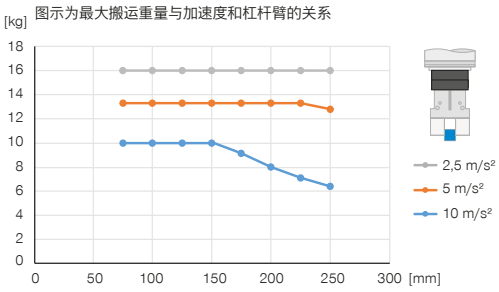
MATCH - 机器人模块
LWR50F-01-02-A

▶ 产品规格



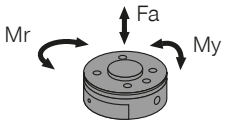
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



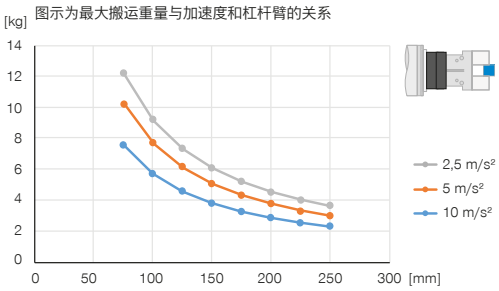
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



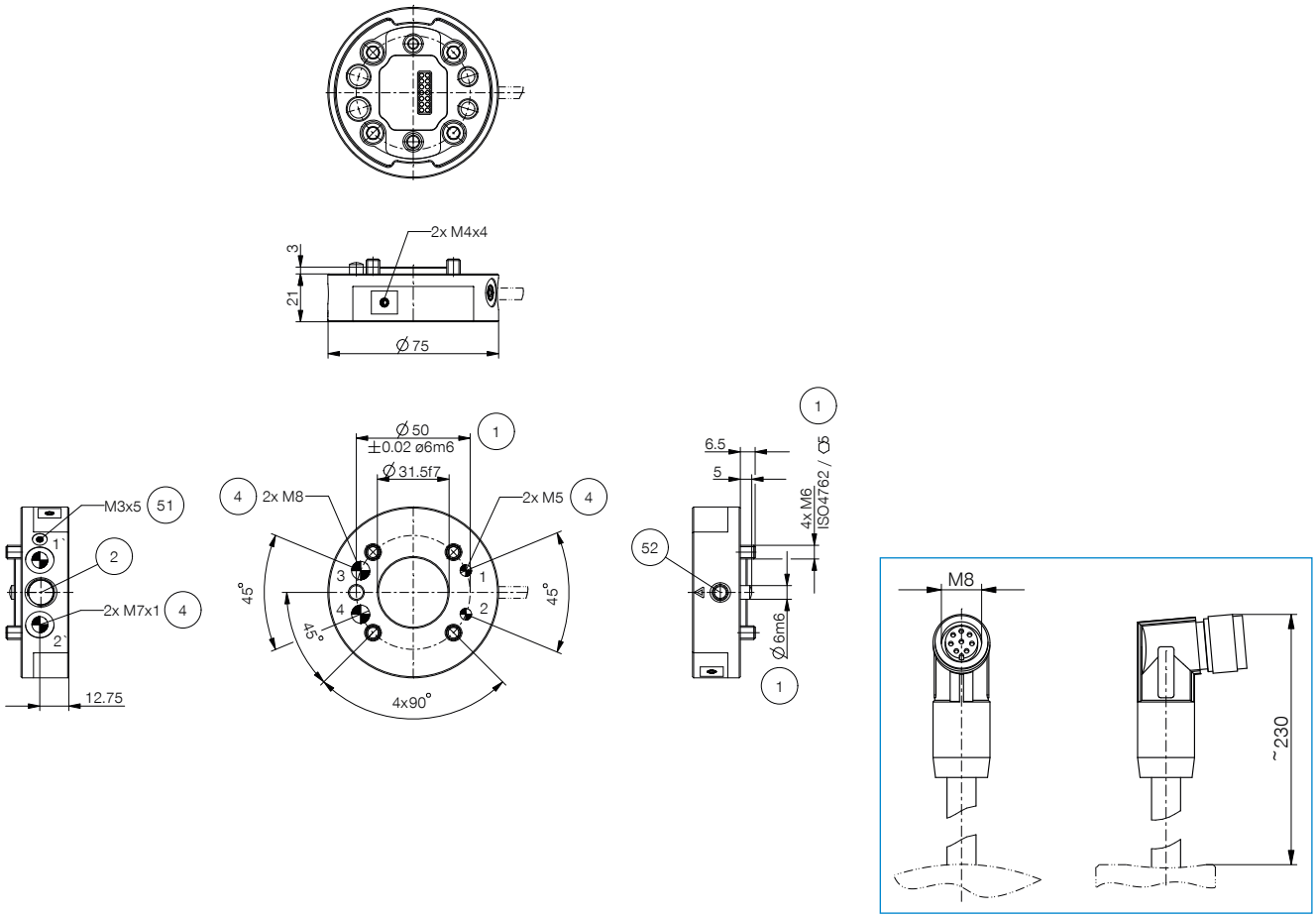
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

► 技术数据	
定购编号	**LWR50F-01-02-A**
适用于机器人类型	Universal Robots e-Series
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	NPN
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



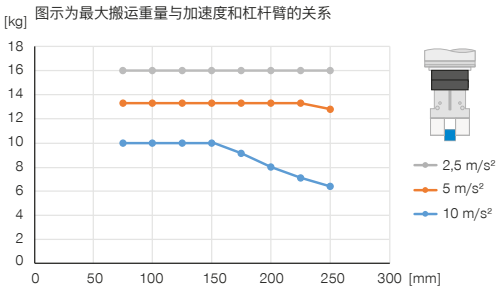
MATCH - 机器人模块
LWR50F-01-03-A

▶ 产品规格



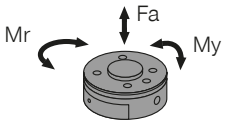
MATCH

▶ **竖直结构,保持力定心**



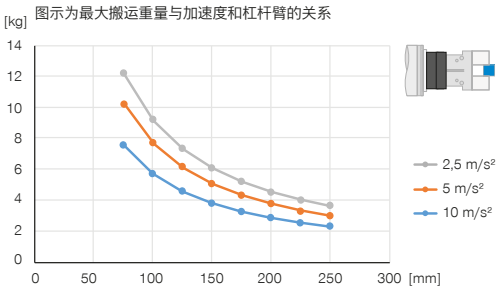
▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **水平结构,保持力定心**



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

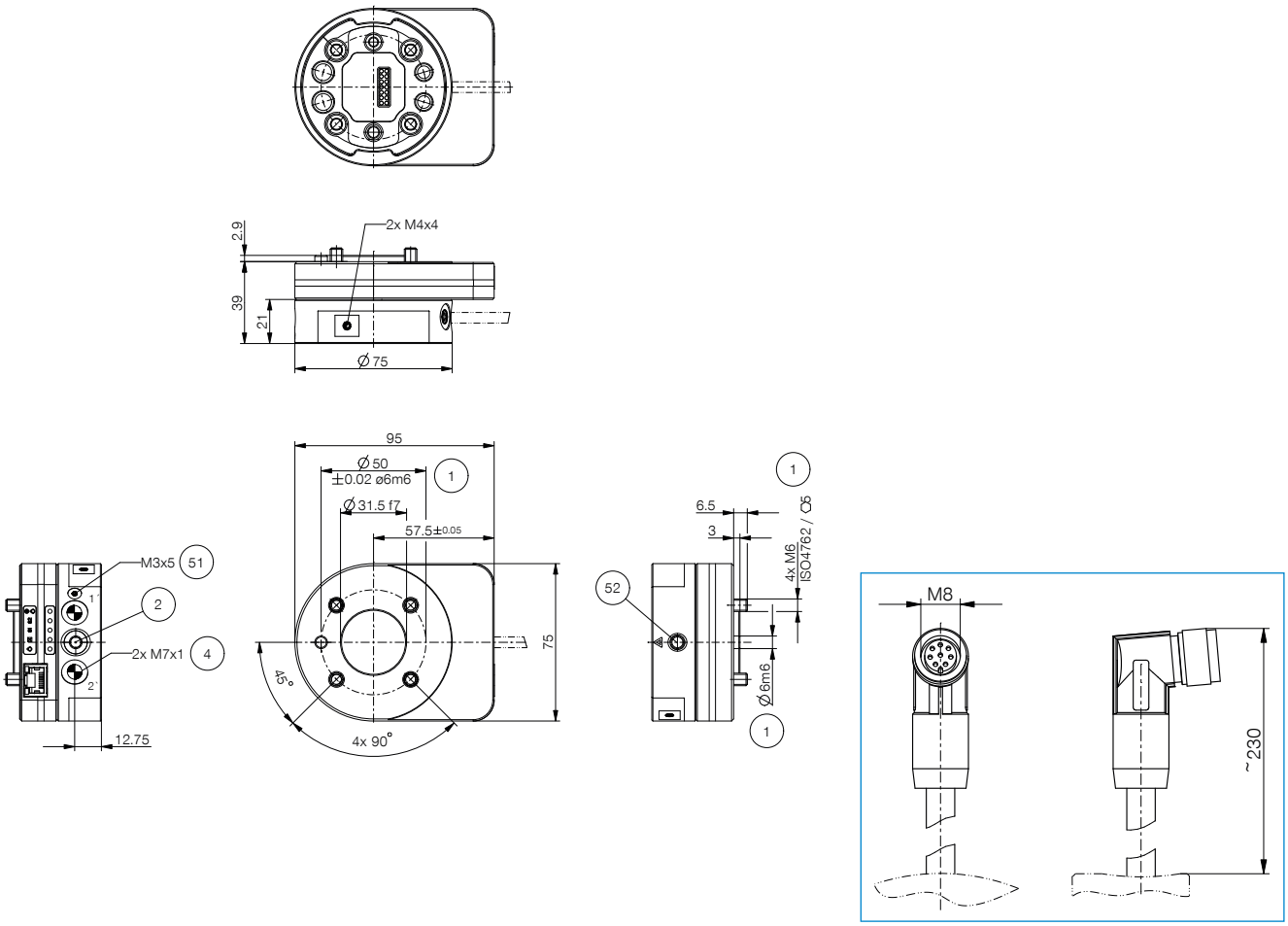


ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-01-03-A
适用于机器人类型	Universal Robots e-Series
接口配置	以太网RJ45
通讯方式	RS485
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
状态显示	是
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.43

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



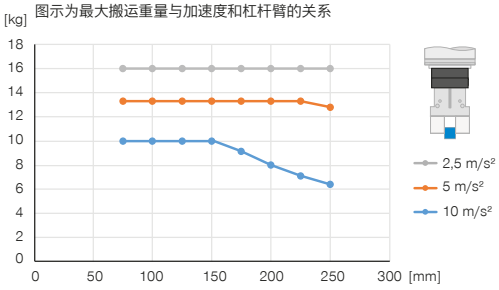
MATCH - 机器人模块
LWR50F-04-01-A

▶ 产品规格



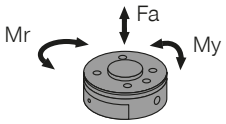
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



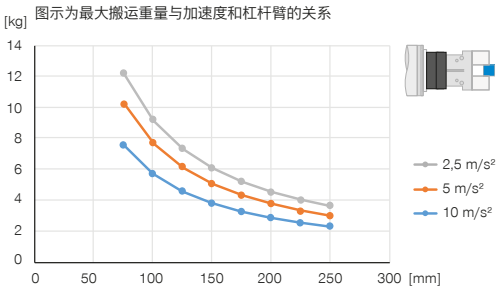
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

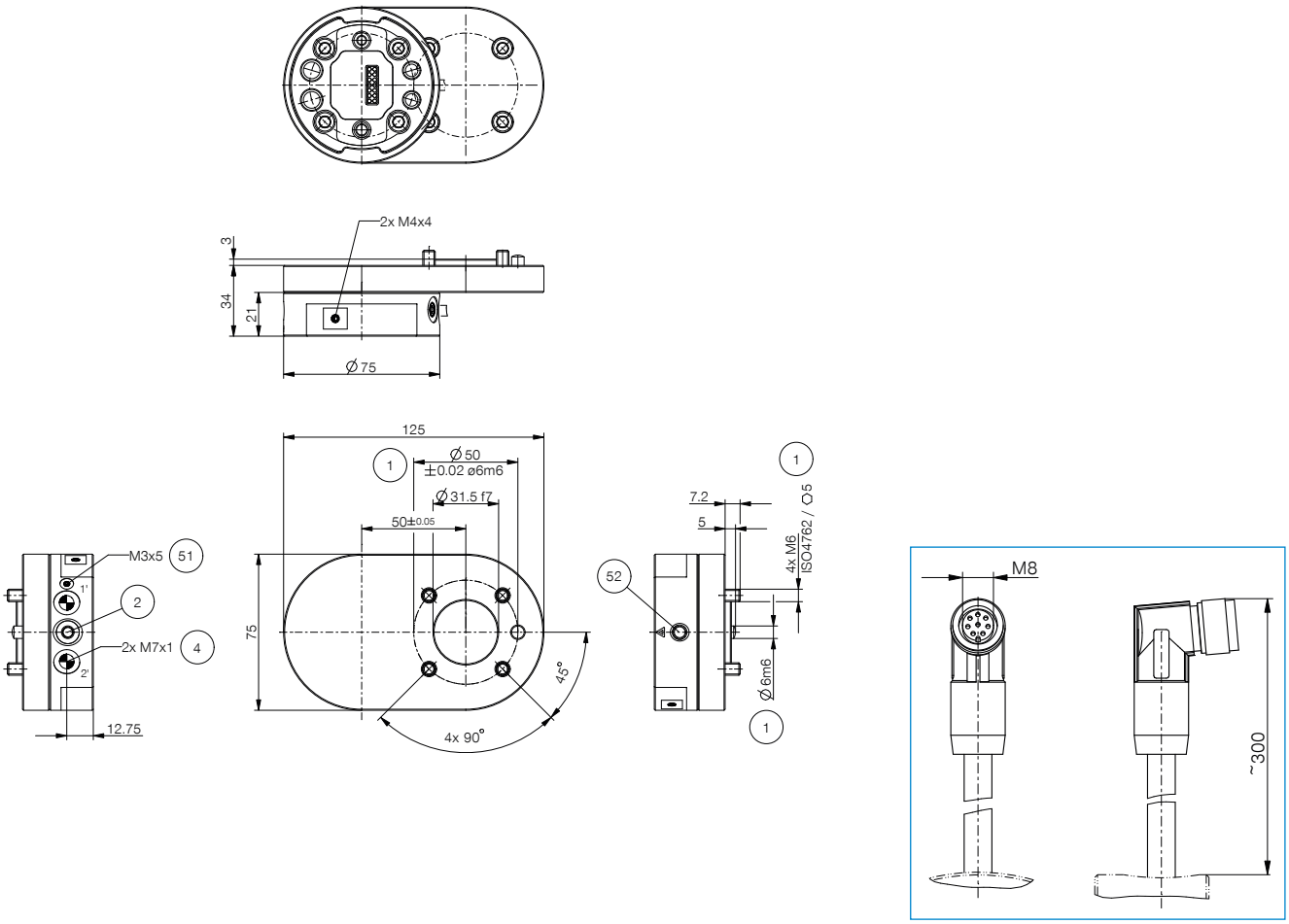


ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-04-01-A**
适用于机器人类型	Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series*
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	NPN
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.62

*适用于所有硬件版本3.0以上的Techman / OMRON TM-Series

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



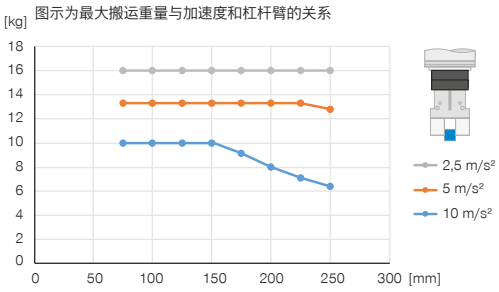
MATCH - 机器人模块
LWR50F-06-01-A

▶ 产品规格



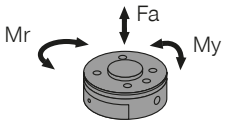
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



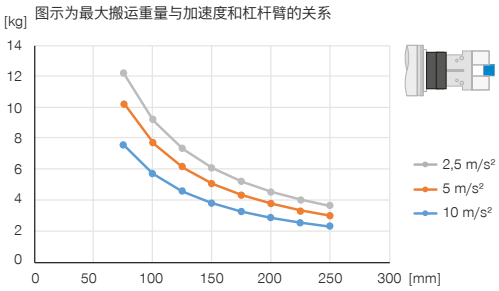
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



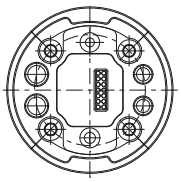
WVM7
角度接头-快接式

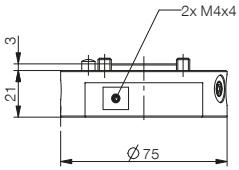


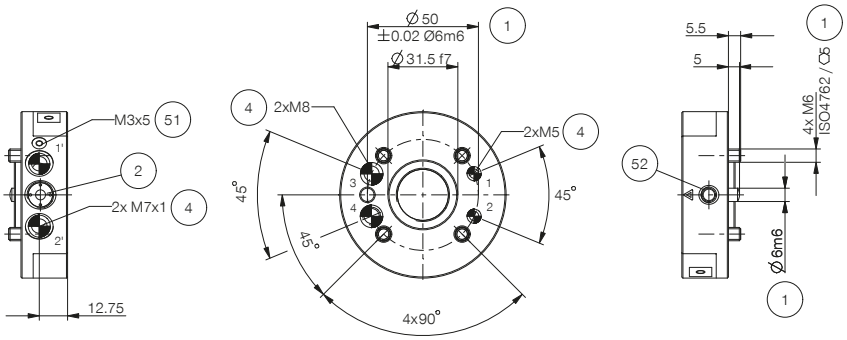
ZUB123084
应力消除

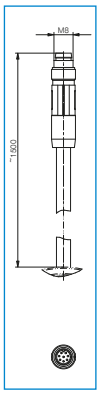
定购编号	► 技术数据 LWR50F-06-01-A
适用于机器人类型	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	NPN
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头,M8,8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)







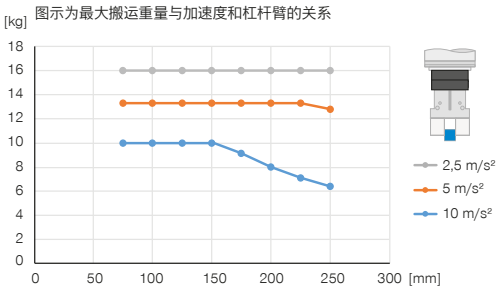


MATCH - 机器人模块
LWR50F-07-01-A

▶ 产品规格

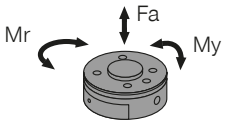


▶ 竖直结构,保持力定心



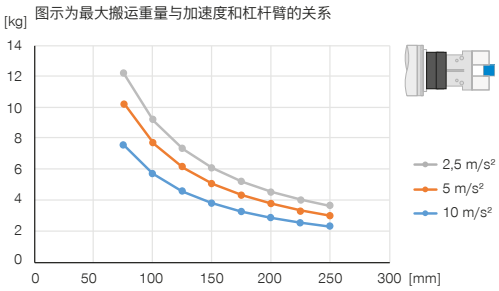
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

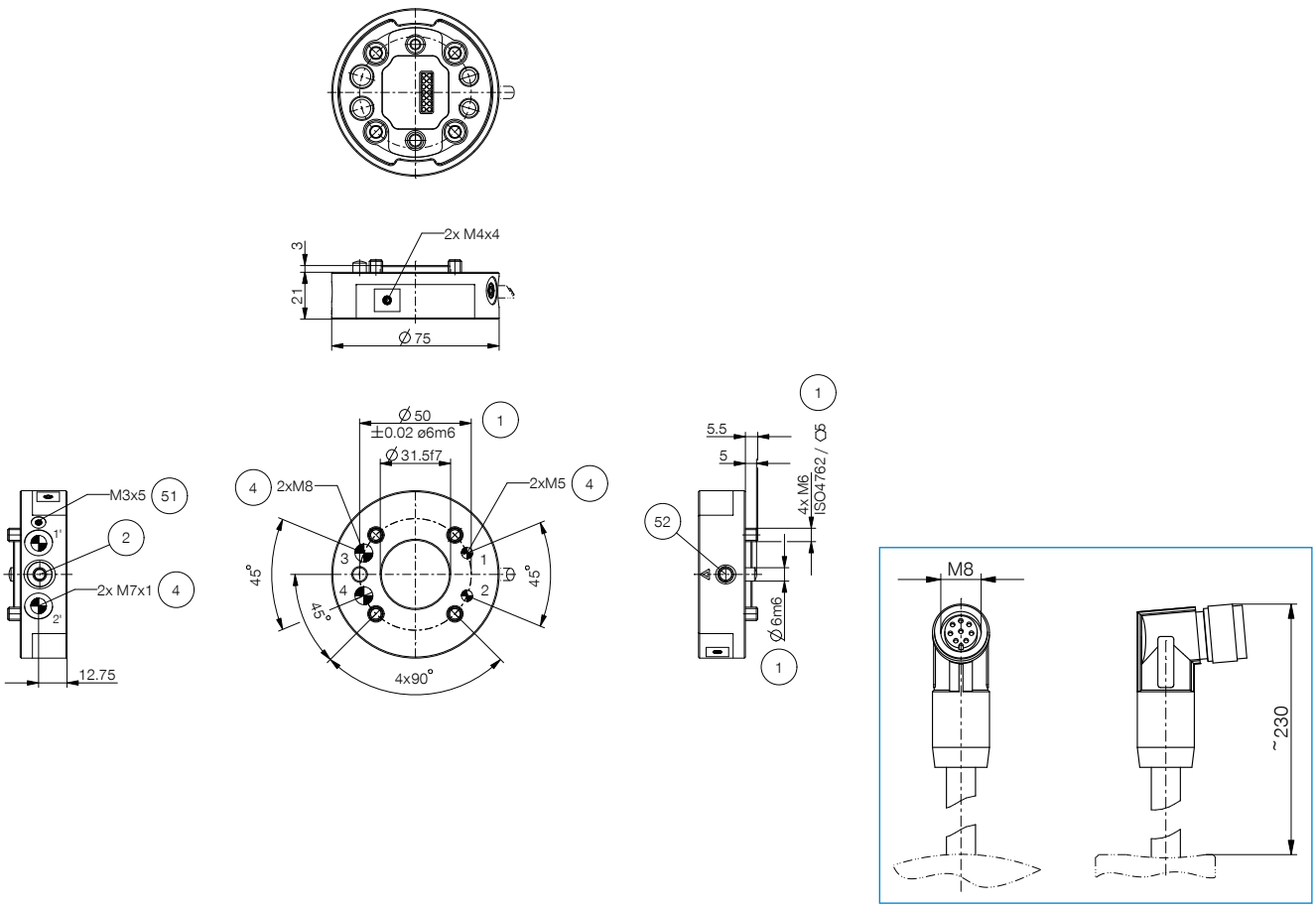


ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-07-01-A**
适用于机器人类型	HANWHA HCR-3/-5/-12*
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	NPN
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.28

*适用于所有HCR-3, HCR-5和HCR-12的硬件修订版Q1/2020

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



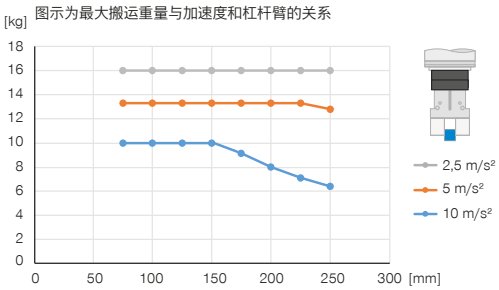
MATCH - 机器人模块
LWR50F-08-01-A

▶ 产品规格



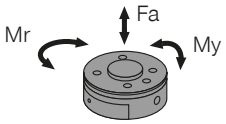
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



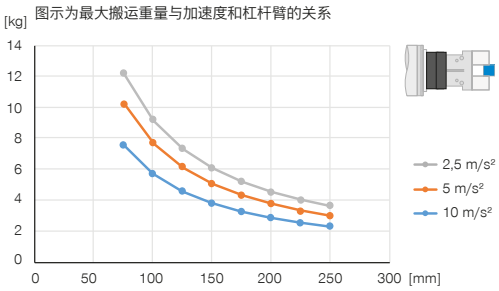
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



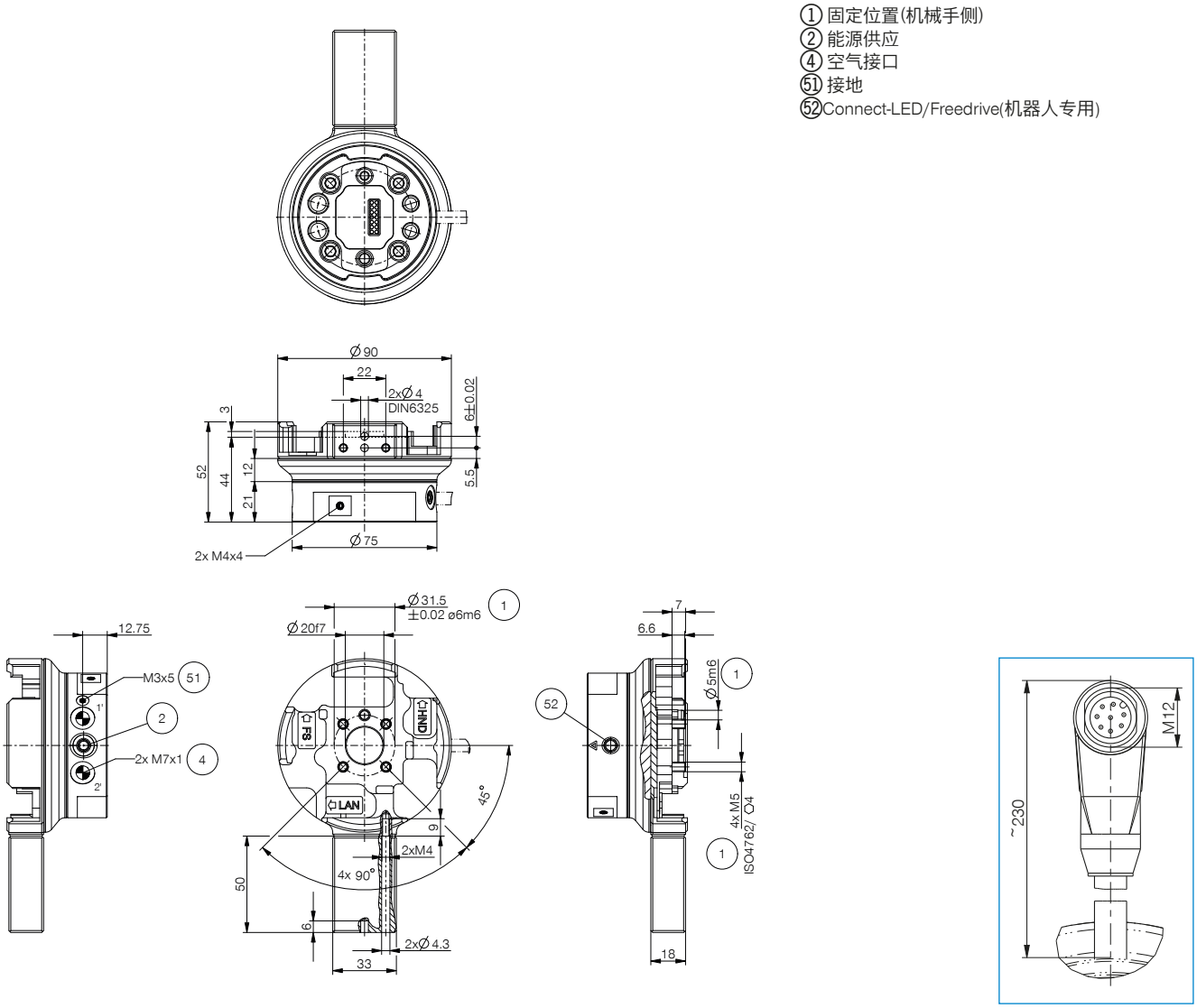
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-08-01-A**
适用于机器人类型	Mitsubishi Assista
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头,M12,8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.72

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



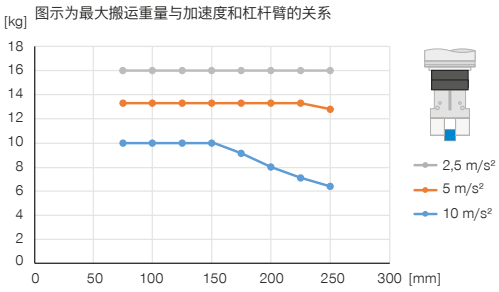
MATCH - 机器人模块
LWR50F-09-01-A

▶ 产品规格



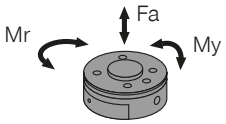
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



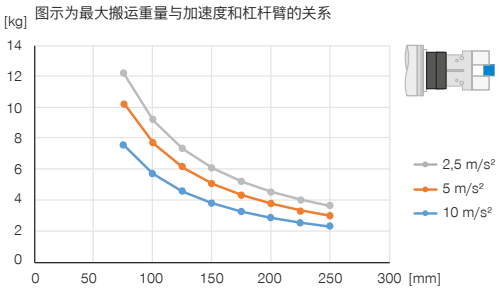
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



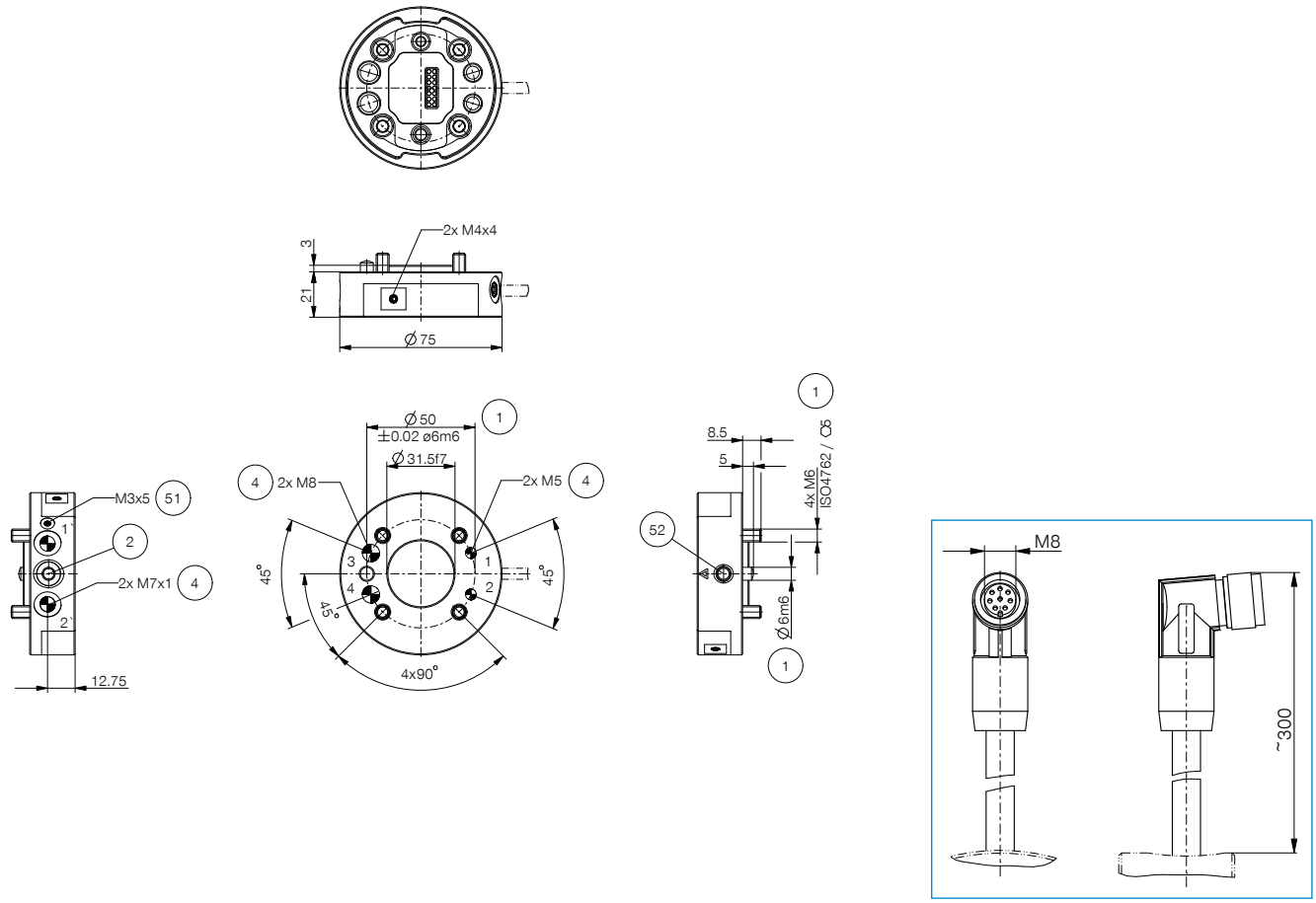
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-09-01-A**
适用于机器人类型	FANUC CRX
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
⑤1 接地
⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



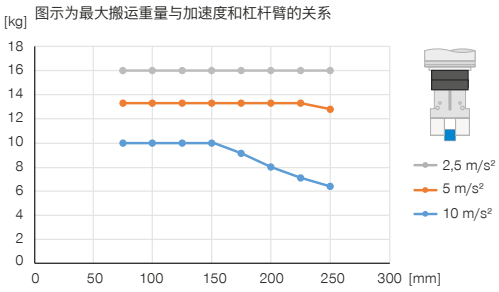
MATCH - 机器人模块
LWR50F-09-03-A

▶ 产品规格



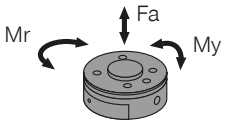
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



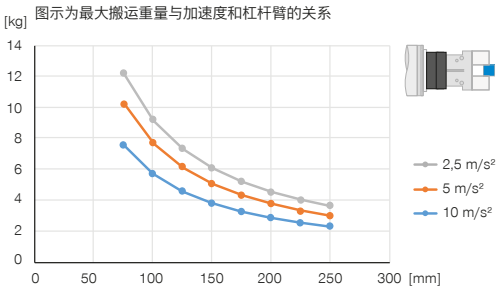
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



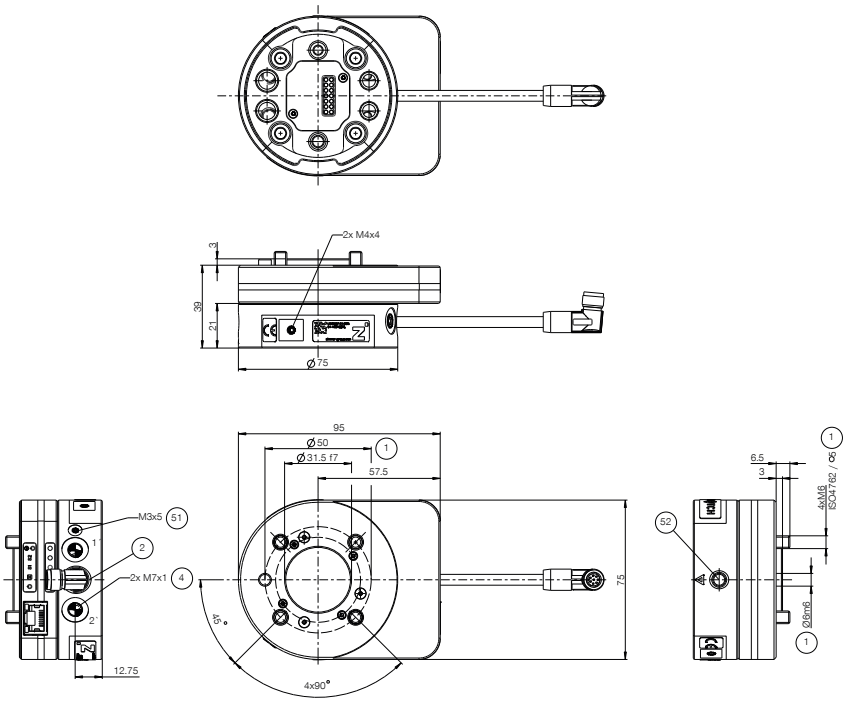
WVM7
角度接头-快接式

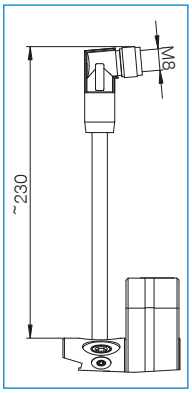


ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-09-03-A**
适用于机器人类型	FANUC CRX
接口配置	以太网RJ45
通讯方式	RS485
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
状态显示	是
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.43

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





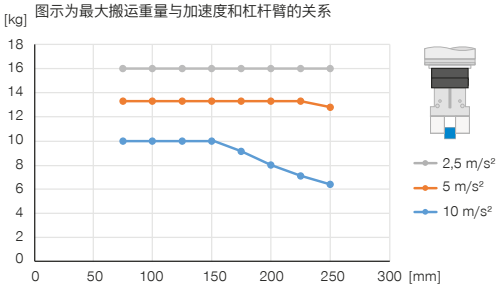
MATCH - 机器人模块
LWR50F-10-01-A

▶ 产品规格



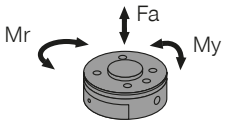
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



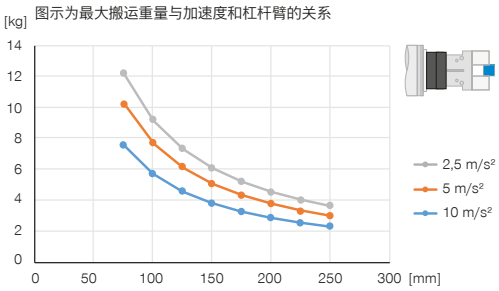
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

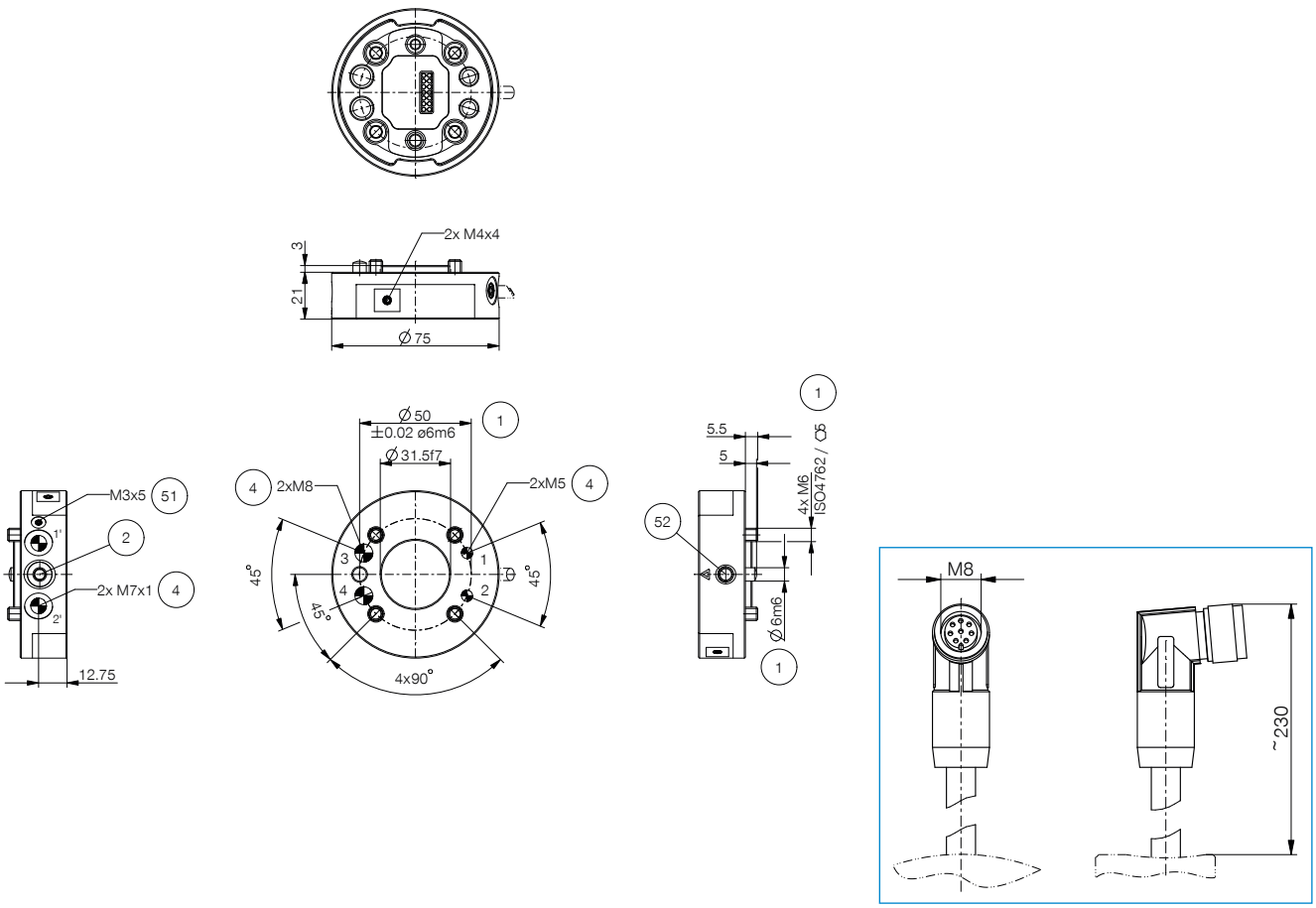


ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-10-01-A
适用于机器人类型	DOOSAN M- / H- / A-Serie
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.32

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



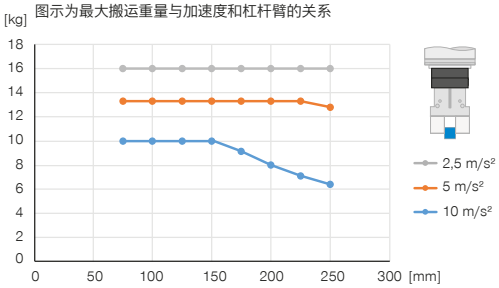
MATCH - 机器人模块
LWR50F-13-01-A

▶ 产品规格



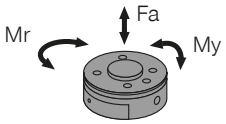
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



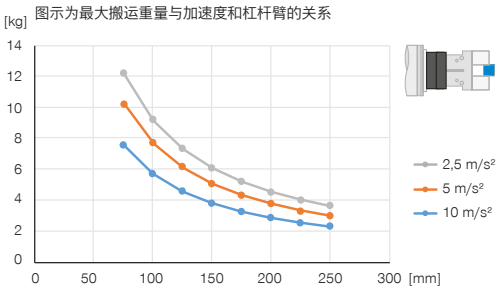
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件

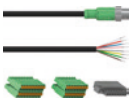


LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式



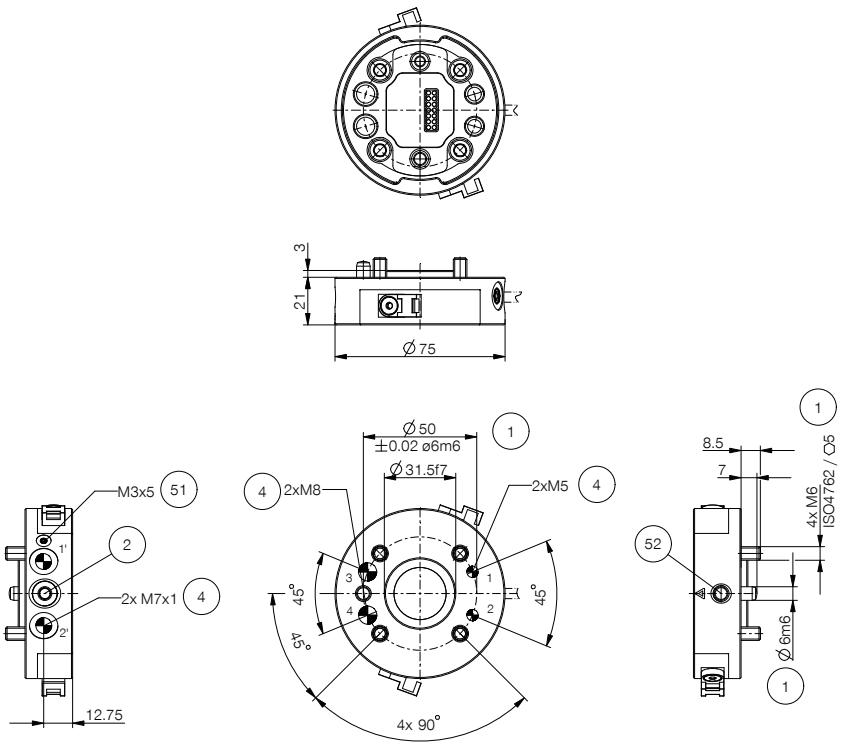
ZUB000034
连接线

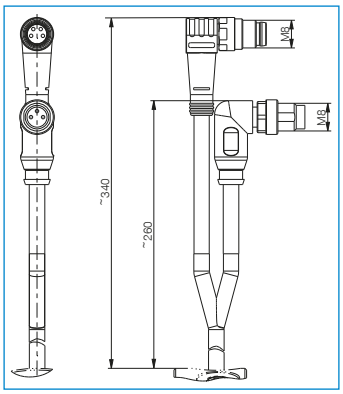


ZUB123084
应力消除

► 技术数据	
定购编号	**LWR50F-13-01-A**
适用于机器人类型	ABB CRB 15000 GoFa
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 3针
连接线2	连接头, M8, 4针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.3

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





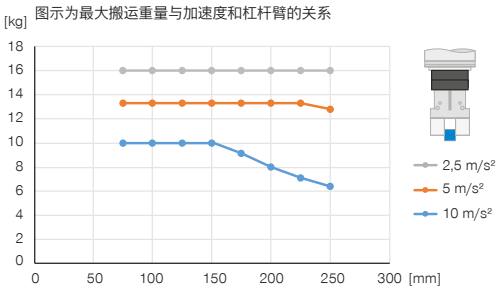
MATCH - 机器人模块
LWR50F-13-04-A

▶ 产品规格



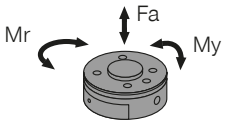
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



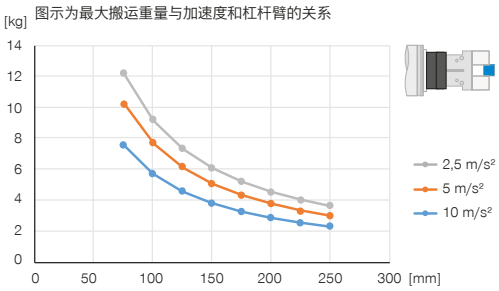
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



CSTE01483
直连接导线 5 m - M12 母插



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-05-00-A
智能通信模块



WVM7
角度接头-快接式

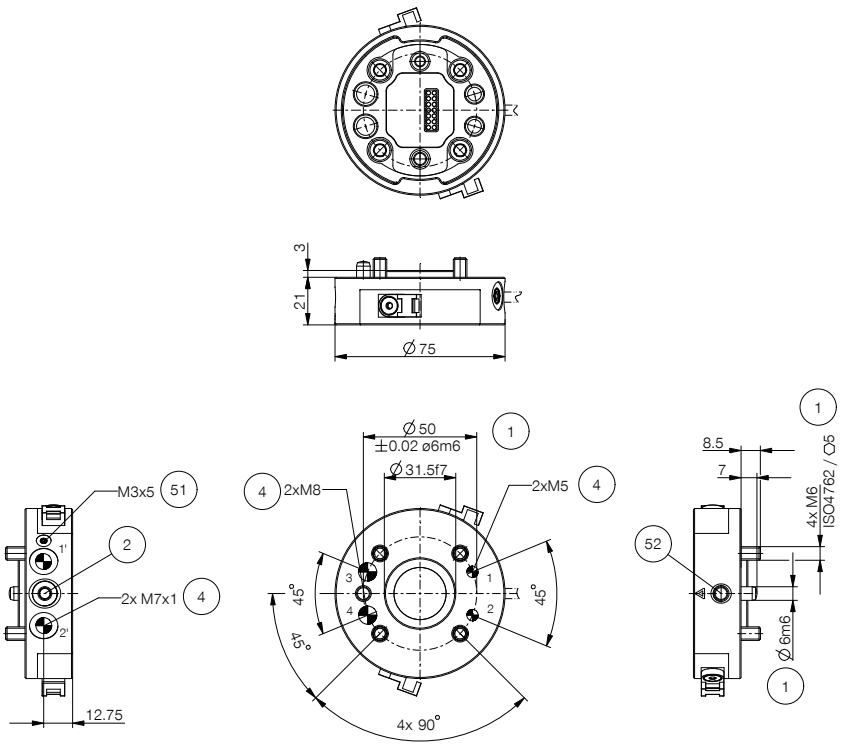


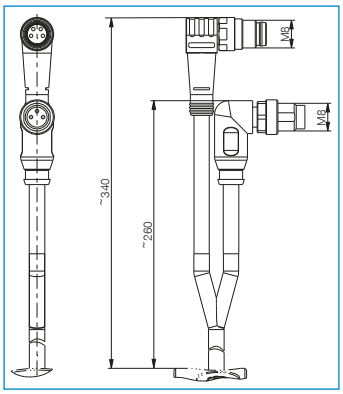
ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-13-04-A
适用于机器人类型	ABB CRB 15000 GoFa
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 3针
连接线2	连接头, M8, 4针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.3

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
⑤1 接地
⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





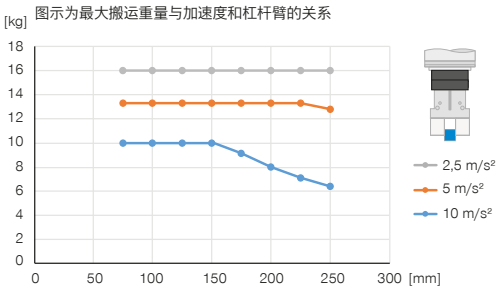
MATCH - 机器人模块
LWR50F-13-05-A

▶ 产品规格



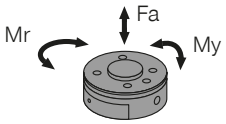
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



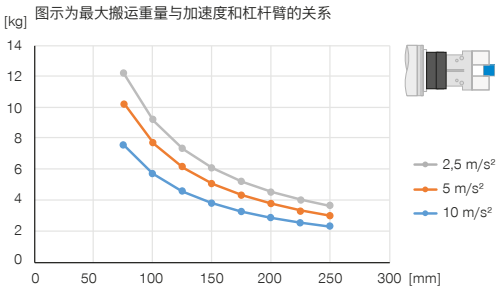
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



SCM-C-05-00-A
智能通信模块



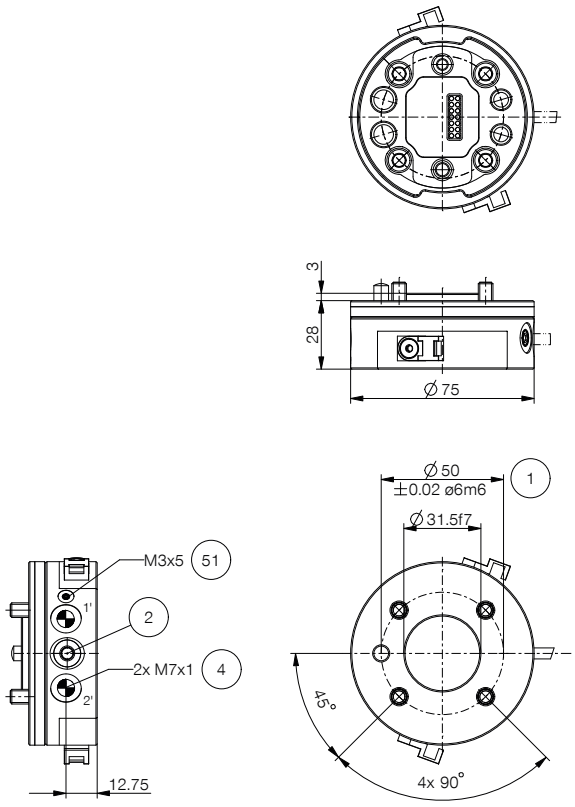
WVM7
角度接头-快接式

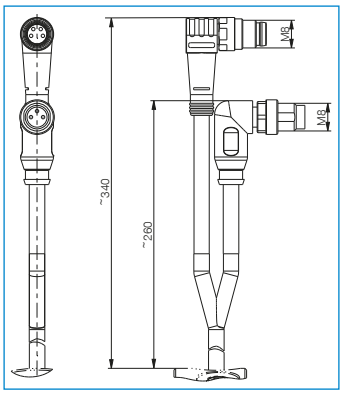


ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-13-05-A**
适用于机器人类型	ABB CRB 15000 GoFa
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 3针
连接线2	连接头, M8, 4针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.35

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





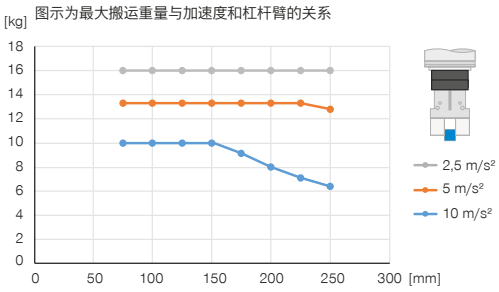
MATCH - 机器人模块
LWR50F-14-04-A

▶ 产品规格



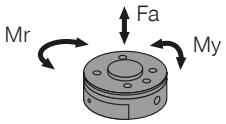
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



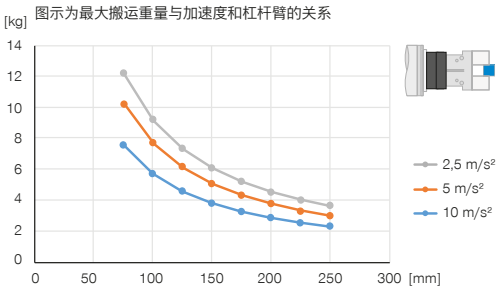
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-05-10-A
智能通信模块



WVM7
角度接头-快接式

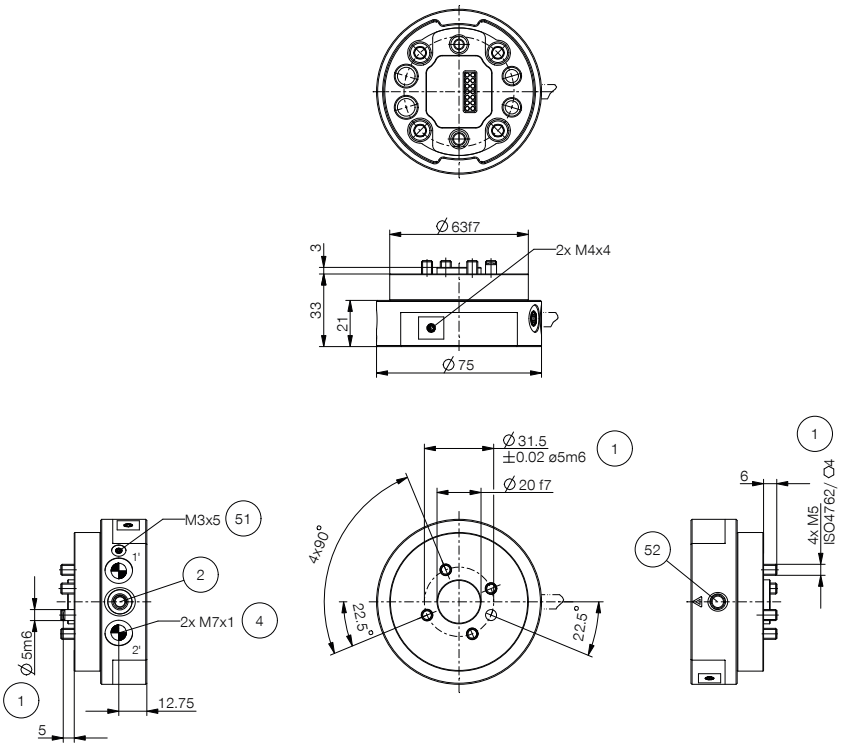


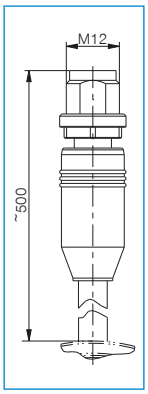
ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-14-04-A
适用于机器人类型	abb crb 1100 swifti
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 31.5
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.4

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





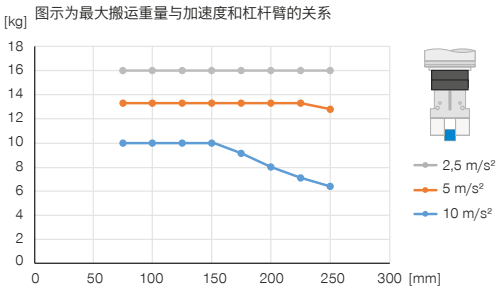
MATCH - 机器人模块
LWR50F-14-05-A

▶ 产品规格



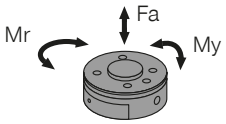
MATCH

▶ **竖直结构,保持力定心**



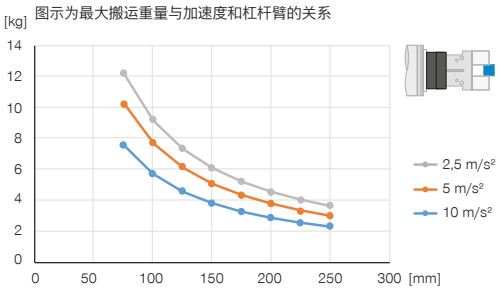
▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **水平结构,保持力定心**



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-05-10-A
智能通信模块



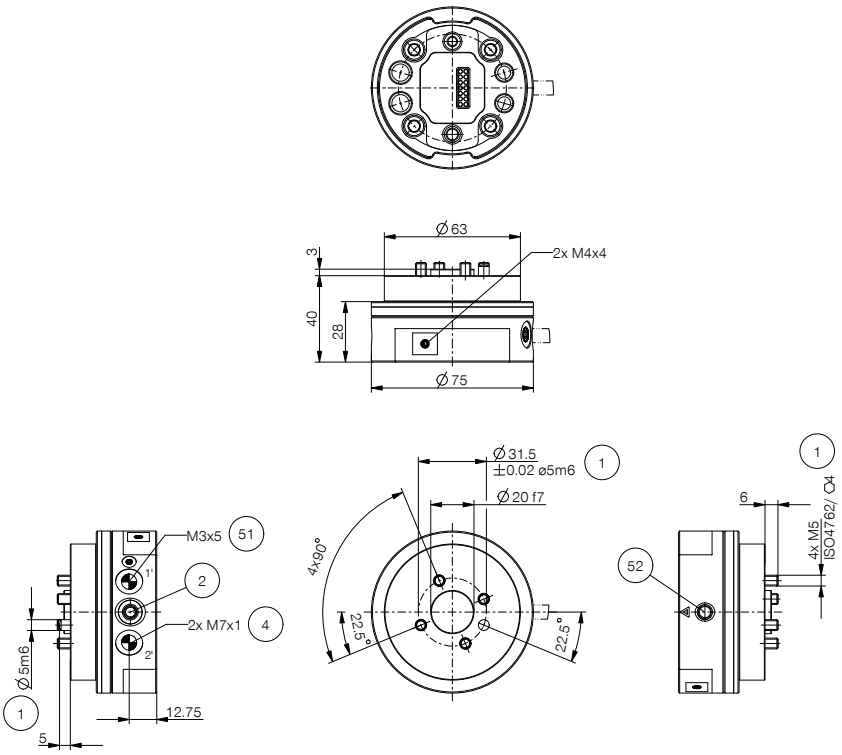
WVM7
角度接头-快接式

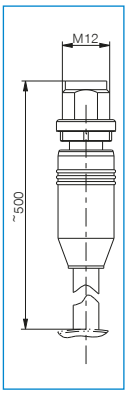


ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-14-05-A**
适用于机器人类型	abb crb 1100 swifti
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 31.5
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.45

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





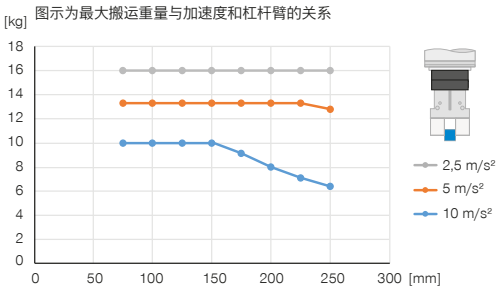
MATCH - 机器人模块
LWR50F-15-01-A

▶ 产品规格



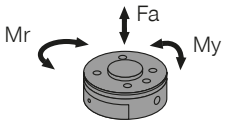
MATCH

▶ **竖直结构,保持力定心**



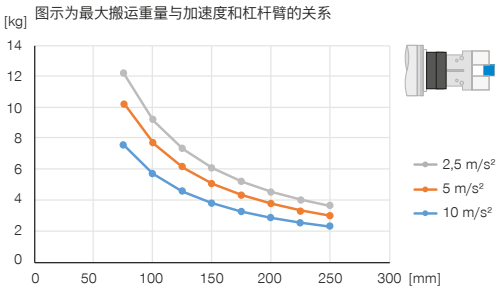
▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **水平结构,保持力定心**



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

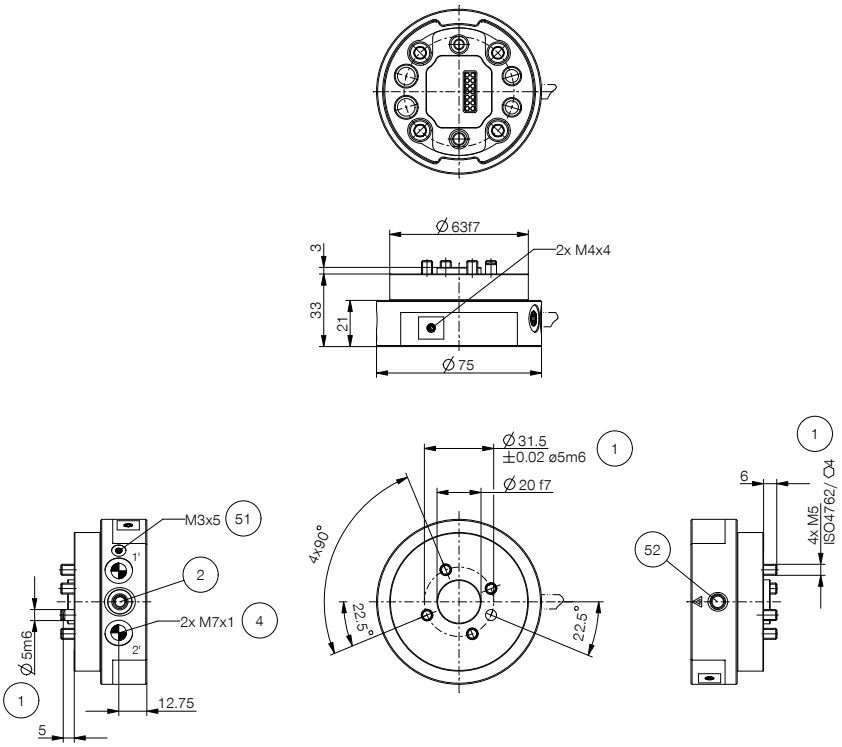


ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-15-01-A
适用于机器人类型	ABB IRB1100
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 31.5
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.4

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



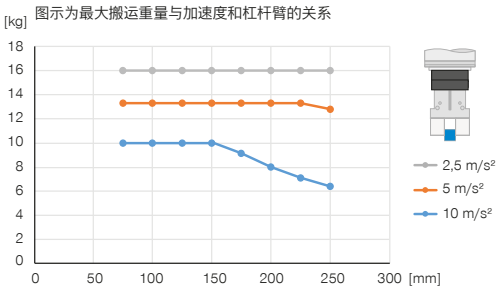
MATCH - 机器人模块
LWR50F-15-04-A

▶ 产品规格



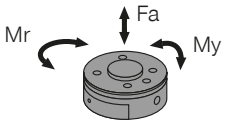
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



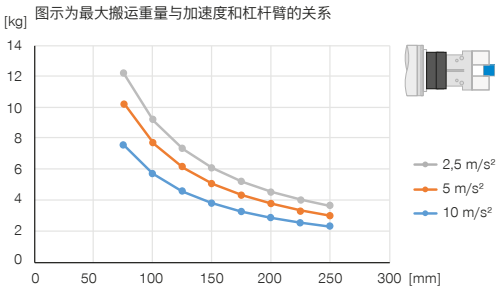
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



CSTE01483
直连接导线 5 m - M12 母插



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-00-00-A
智能通信模块



WVM7
角度接头-快接式

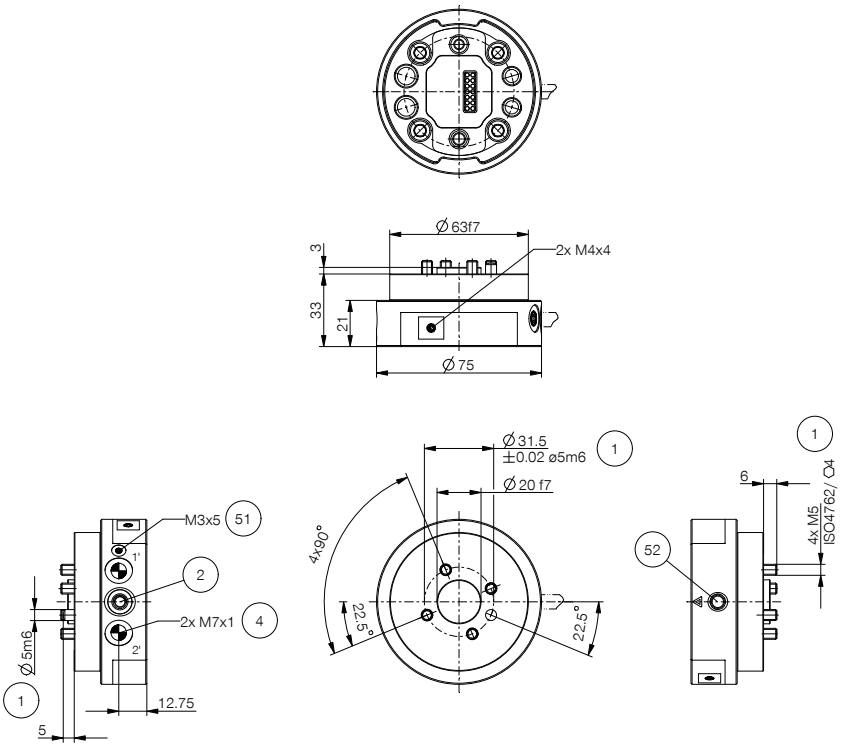


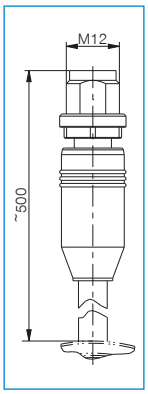
ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-15-04-A
适用于机器人类型	ABB IRB1100
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 31.5
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.4

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





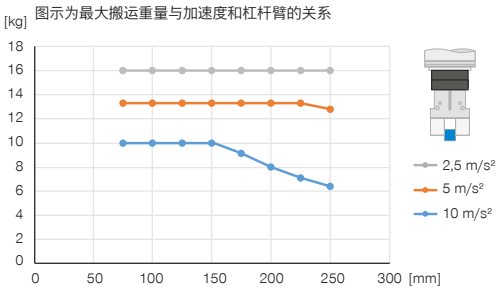
MATCH - 机器人模块
LWR50F-15-05-A

▶ 产品规格



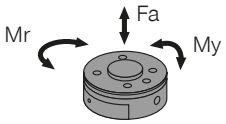
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



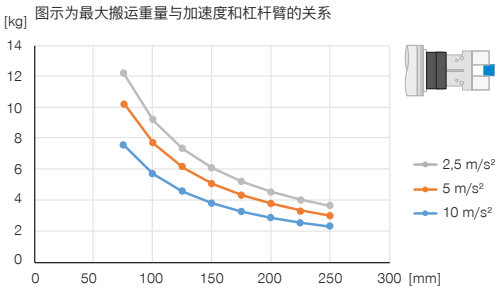
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



CSTE01483
直连接导线 5 m - M12 母插



KAG500IL
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



SCM-C-00-00-A
智能通信模块



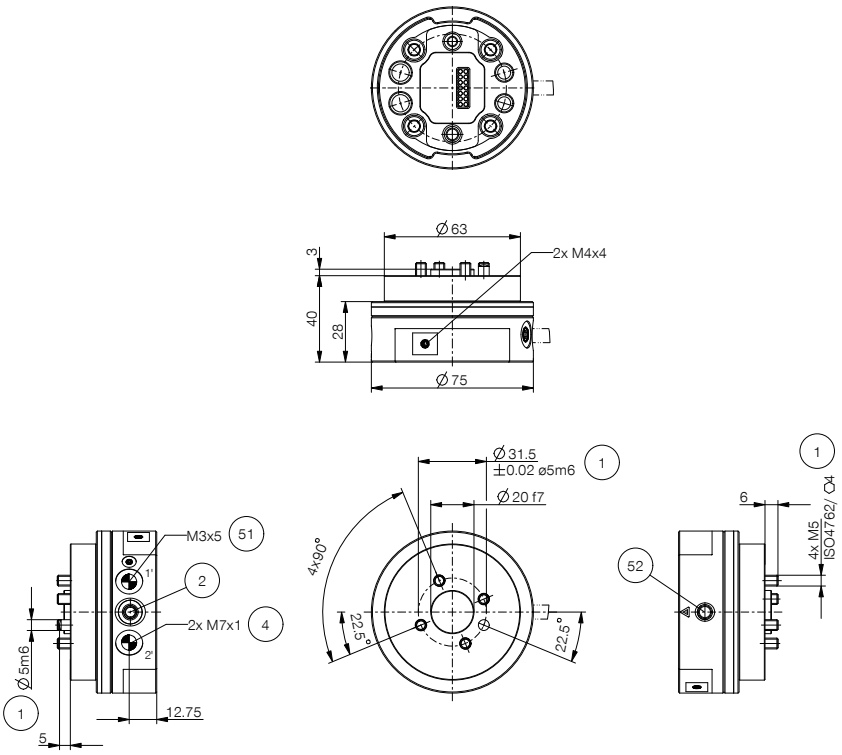
WVM7
角度接头-快接式

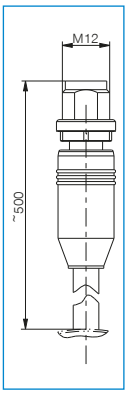


ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-15-05-A**
适用于机器人类型	ABB IRB1100
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 31.5
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.45

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





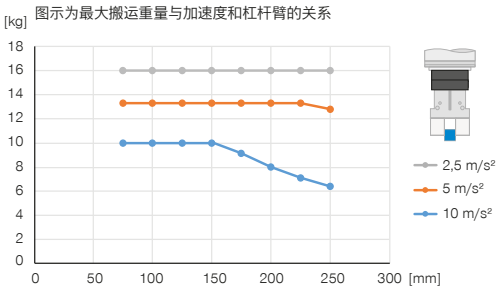
MATCH - 机器人模块
LWR50F-16-01-A

▶ 产品规格



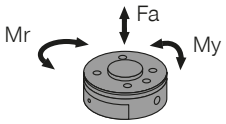
MATCH

▶ **竖直结构,保持力定心**



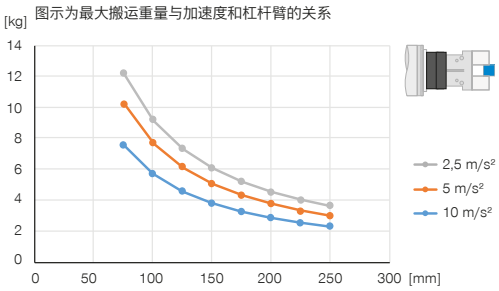
▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **水平结构,保持力定心**



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



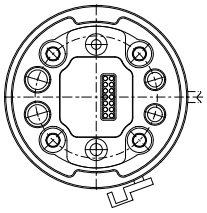
WVM7
角度接头-快接式

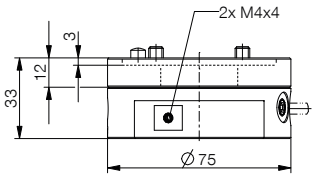


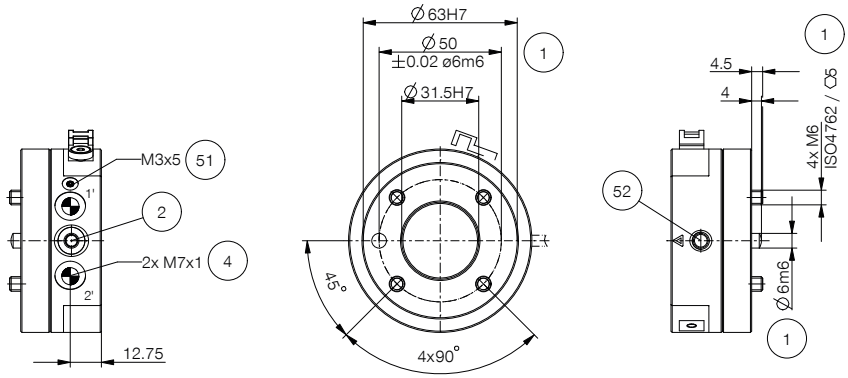
ZUB123084
应力消除

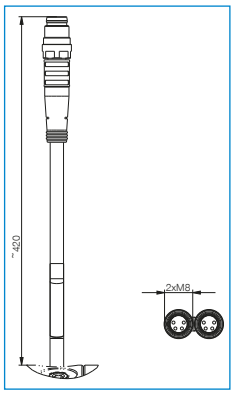
► 技术数据	
定购编号	**LWR50F-16-01-A**
适用于机器人类型	fruitcore HORST
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M8, 4针
连接线2	连接头, M8, 4针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.41

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



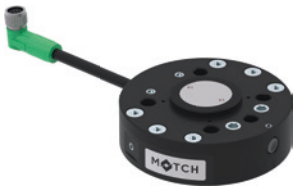






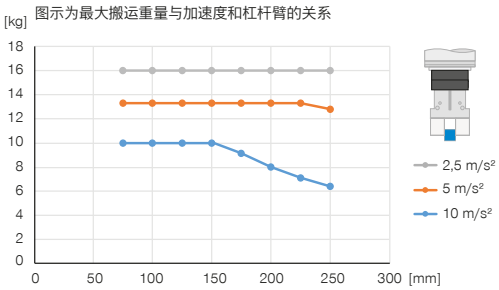
MATCH - 机器人模块
LWR50F-17-01-A

▶ 产品规格



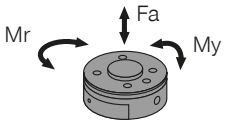
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



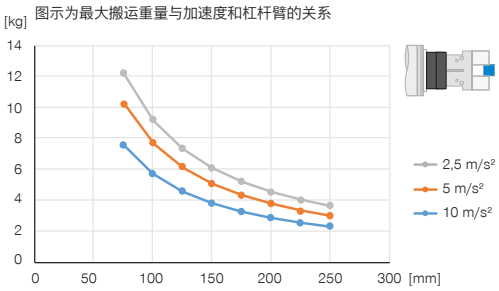
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



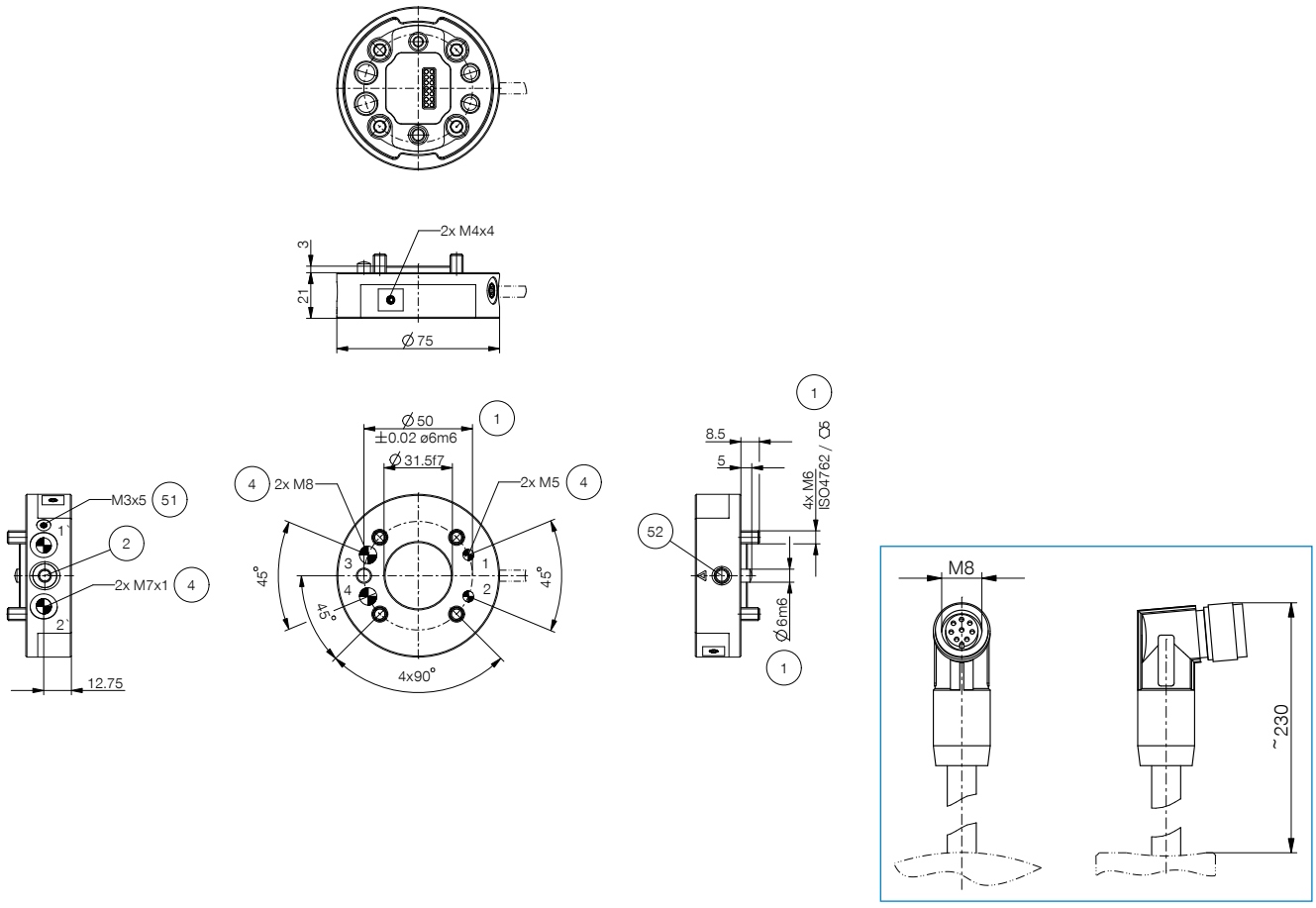
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-17-01-A**
适用于机器人类型	Yaskawa HC P-Version
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



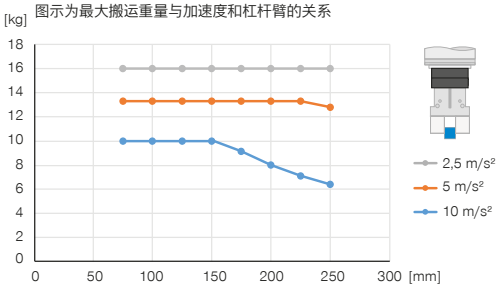
MATCH - 机器人模块
LWR50F-17-04-A

▶ 产品规格



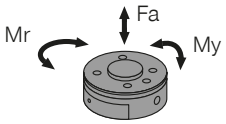
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



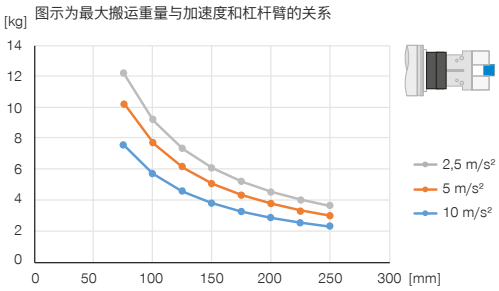
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



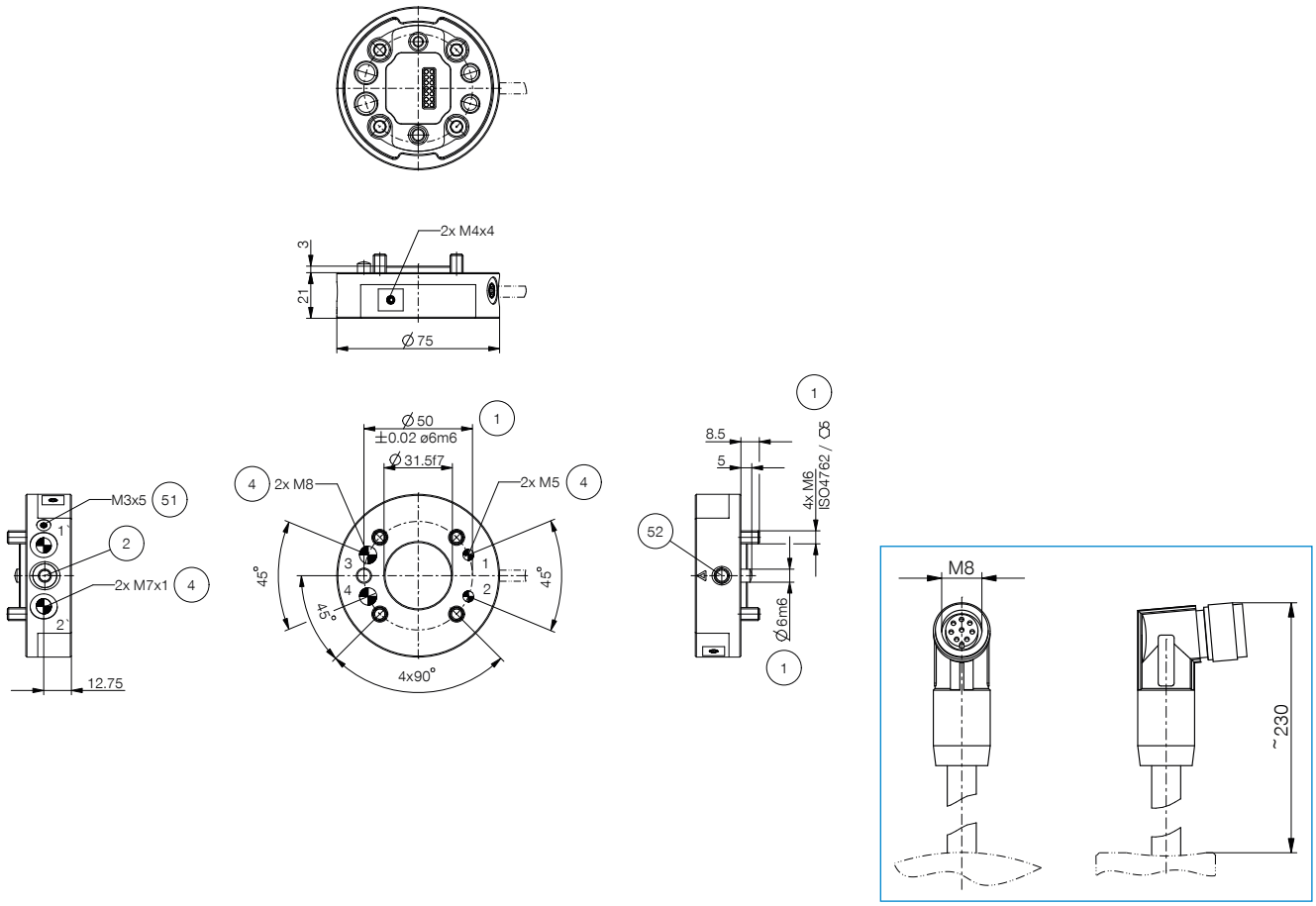
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-17-04-A**
适用于机器人类型	Yaskawa HC P-Version
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.3

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



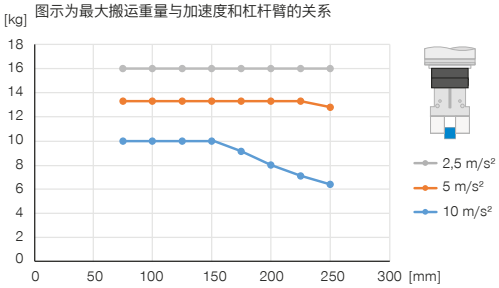
MATCH - 机器人模块
LWR50F-17-05-A

▶ 产品规格



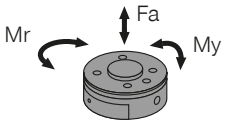
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



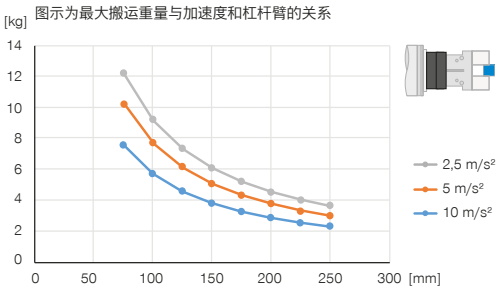
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



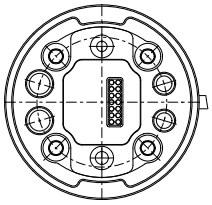
WVM7
角度接头-快接式

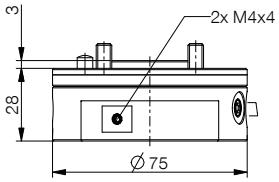


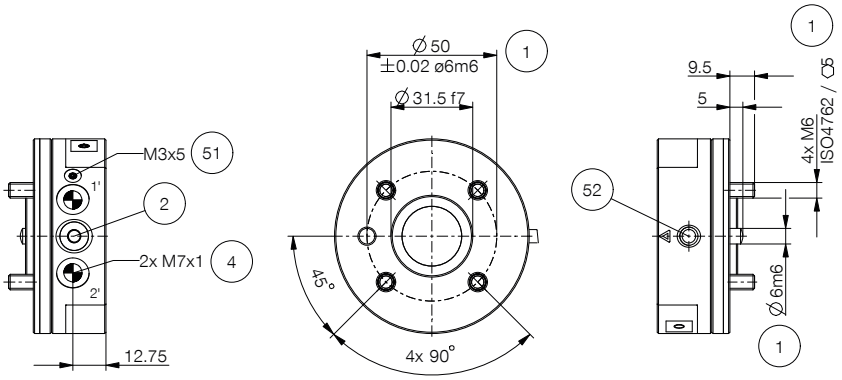
ZUB123084
应力消除

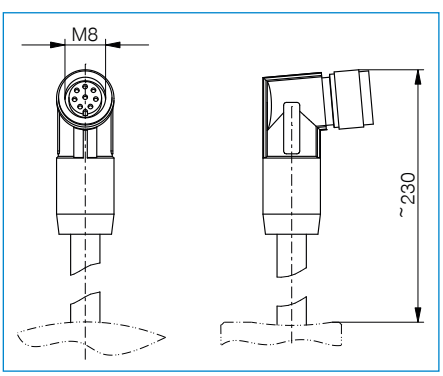
	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-17-05-A**
适用于机器人类型	Yaskawa HC P-Version
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.35

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)









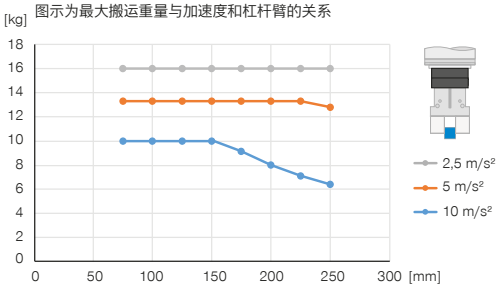
MATCH - 机器人模块
LWR50F-18-01-A

▶ 产品规格



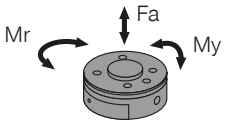
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



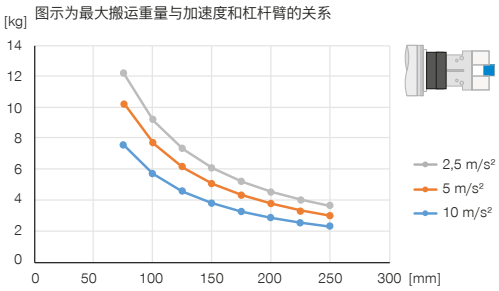
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00005-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00007-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00008-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



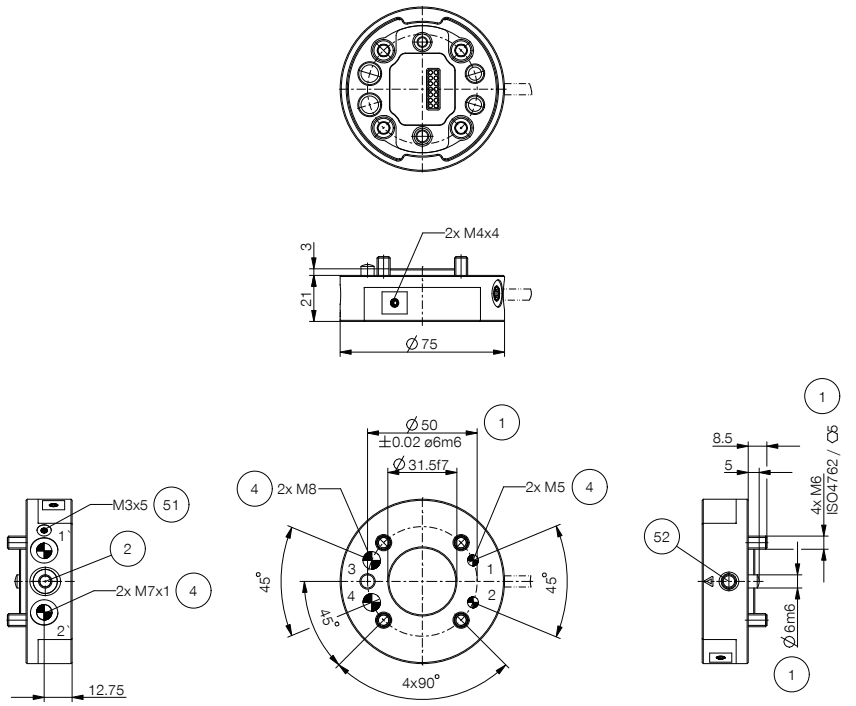
WVM7
角度接头-快接式

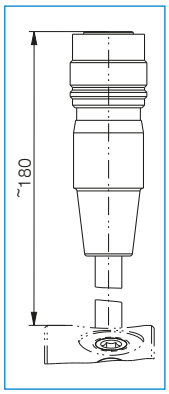


ZUB123084
应力消除

► 技术数据	
定购编号	**LWR50F-18-01-A**
适用于机器人类型	ELITE Robots
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	NPN
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, 推挽式, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.32

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





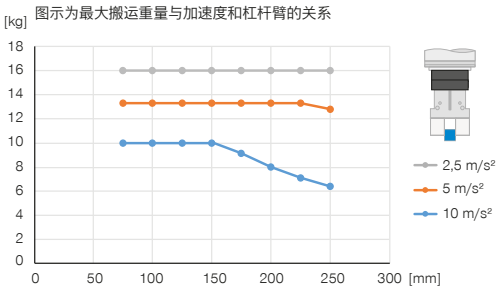
MATCH - 机器人模块
LWR50F-20-01-A

▶ 产品规格



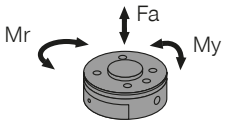
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



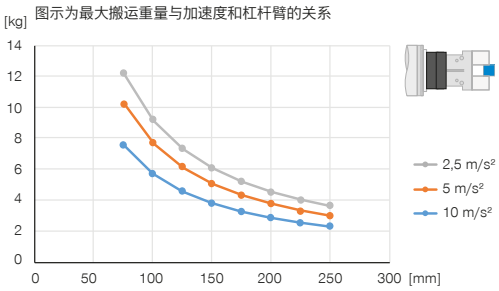
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

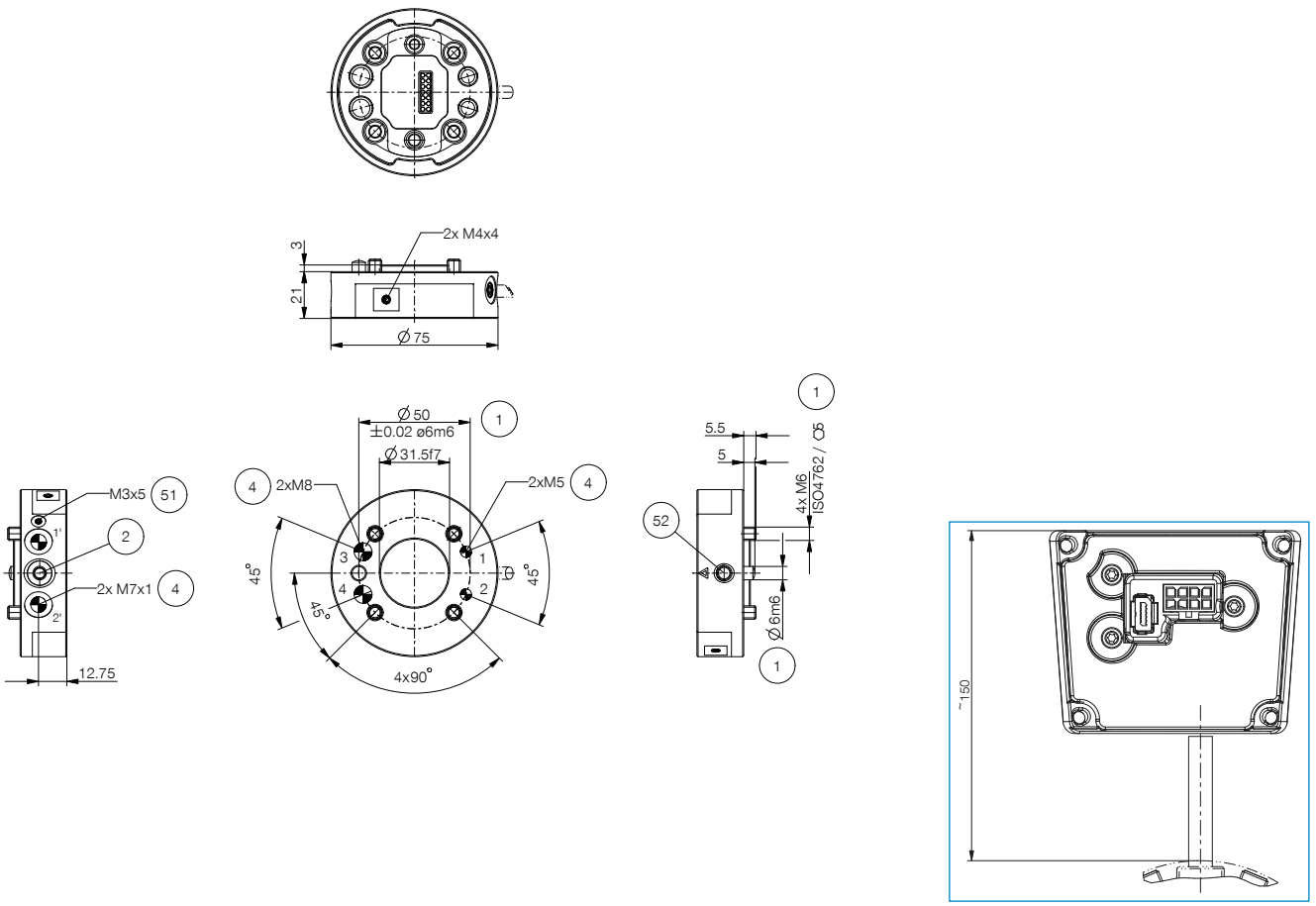


ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-20-01-A
适用于机器人类型	KUKA LBR iisy Series
通讯方式	数字 I/O
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	插头 KukaLBR iisy
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
⑤1 接地
⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



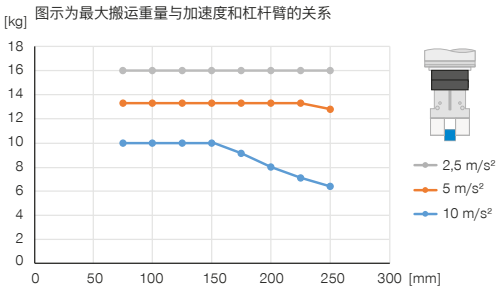
MATCH - 机器人模块
LWR50F-20-04-A

▶ 产品规格



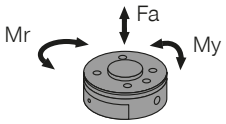
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



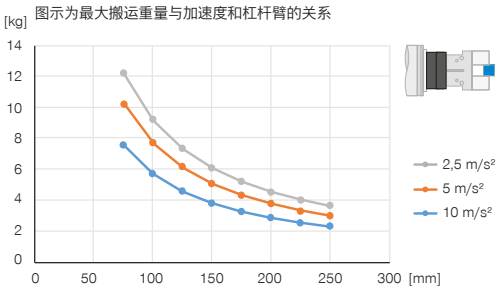
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



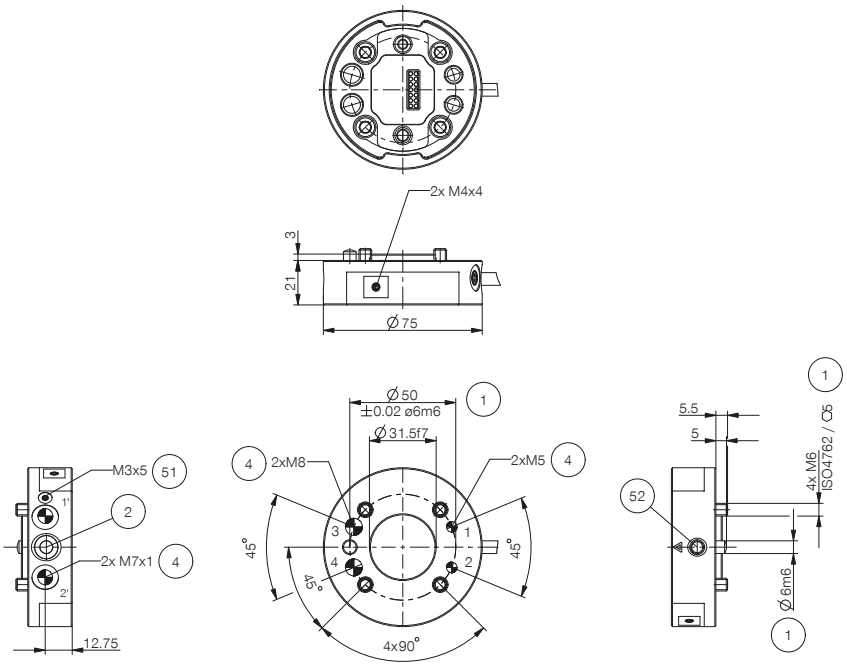
WVM7
角度接头-快接式

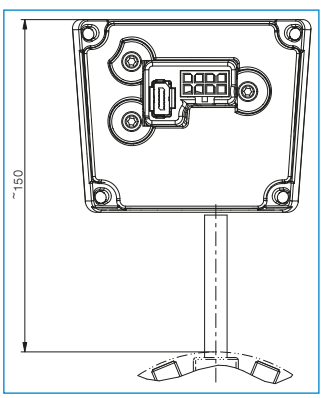


ZUB123084
应力消除

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-20-04-A**
适用于机器人类型	KUKA LBR iisy Series
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	插头 KukaLBR iisy
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





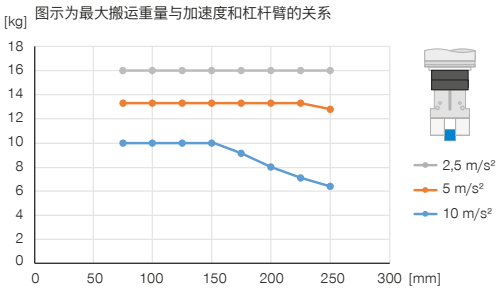
MATCH - 机器人模块
LWR50F-20-05-A

▶ 产品规格



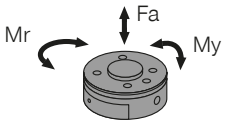
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



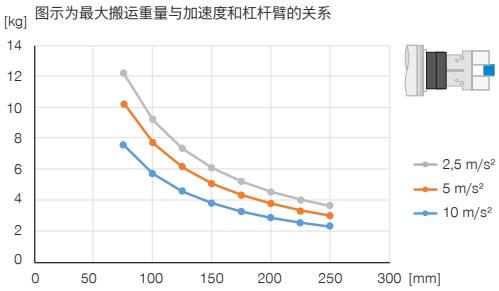
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

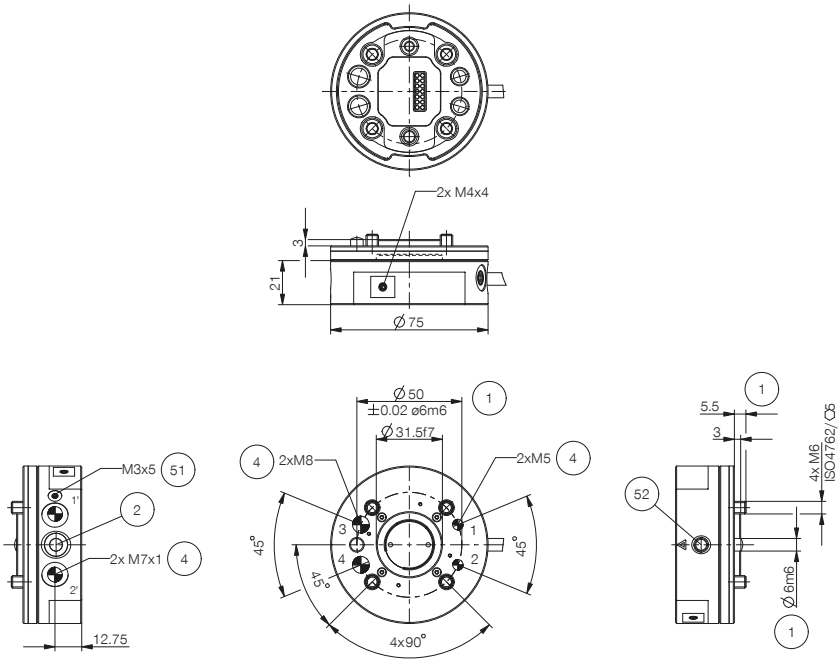


ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-20-05-A
适用于机器人类型	KUKA LBR iisy Series
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	插头 KukaLBR iisy
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.34

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



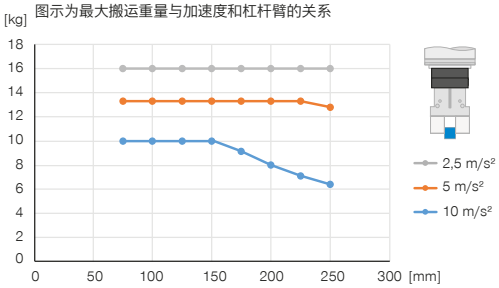
MATCH - 机器人模块
LWR50F-21-01-A

▶ 产品规格



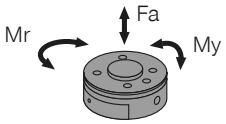
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



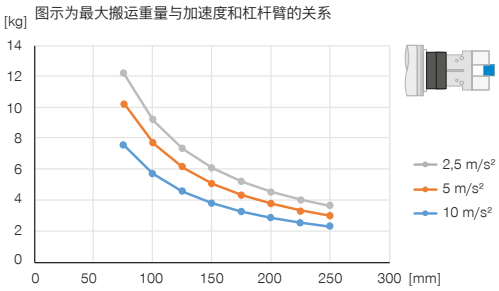
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

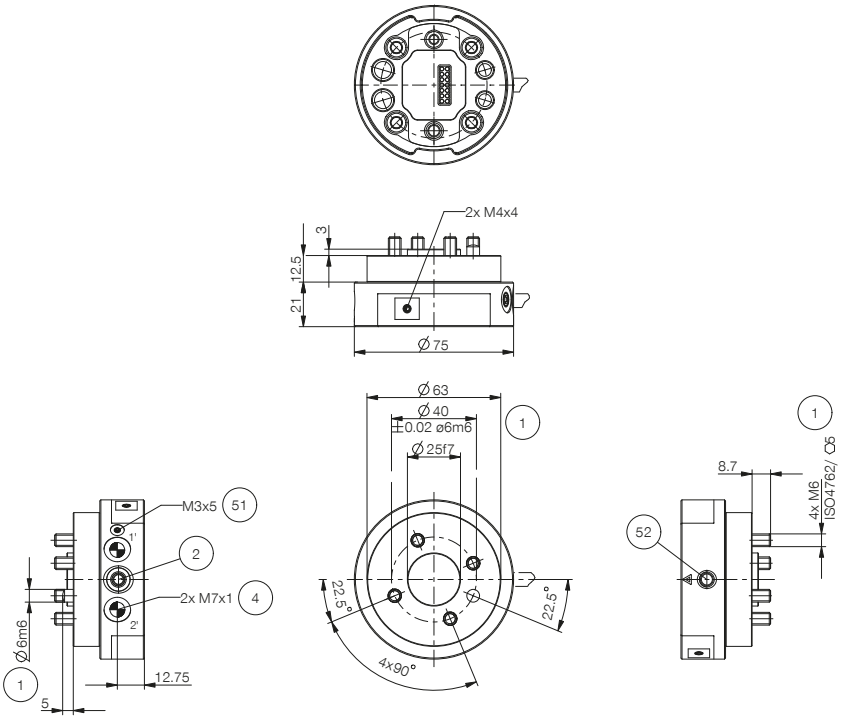
接口 / 其他

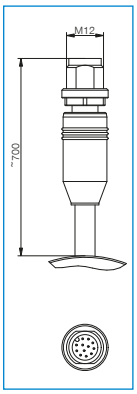


WVM7
角度接头-快接式

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-21-01-A**
适用于机器人类型	ABB IRB 1300
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.41

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





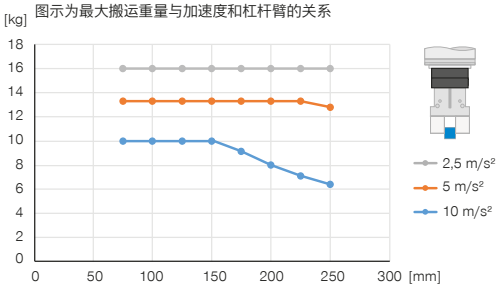
MATCH - 机器人模块
LWR50F-21-04-A

▶ 产品规格



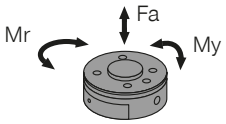
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



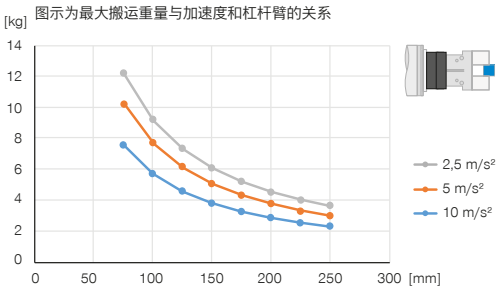
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



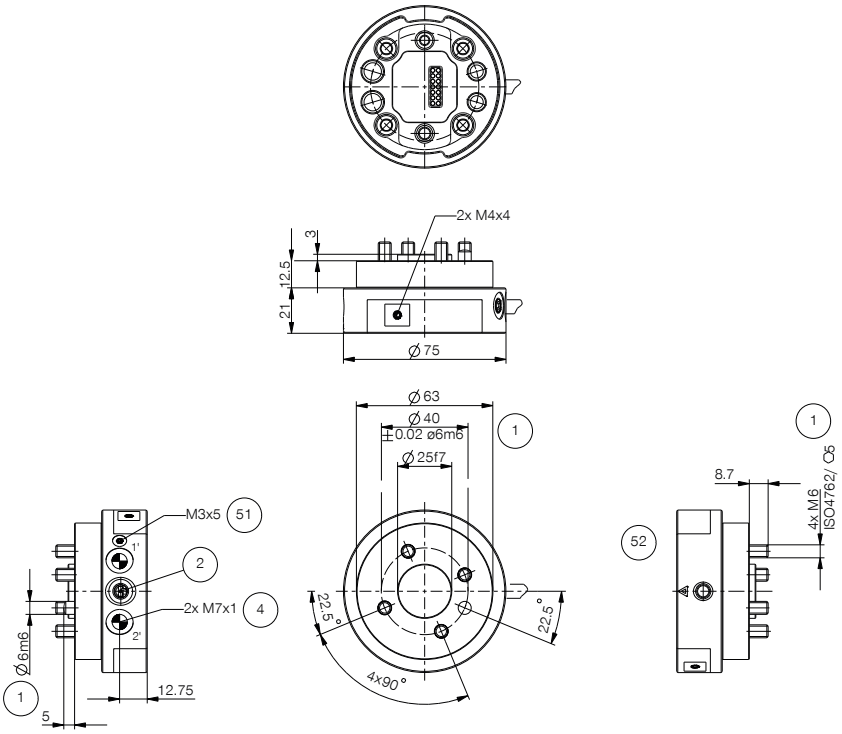
WVM7
角度接头-快接式

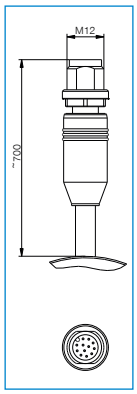


ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-21-04-A**
适用于机器人类型	ABB IRB 1300
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.41

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





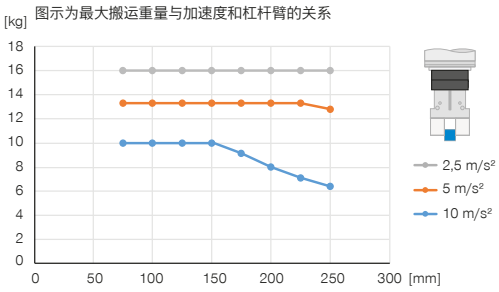
MATCH - 机器人模块
LWR50F-21-05-A

▶ 产品规格



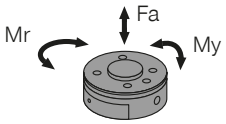
MATCH

▶ **竖直结构,保持力定心**



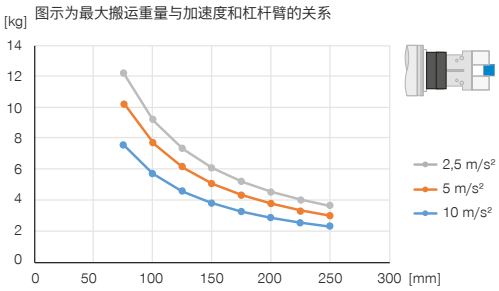
▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **水平结构,保持力定心**



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



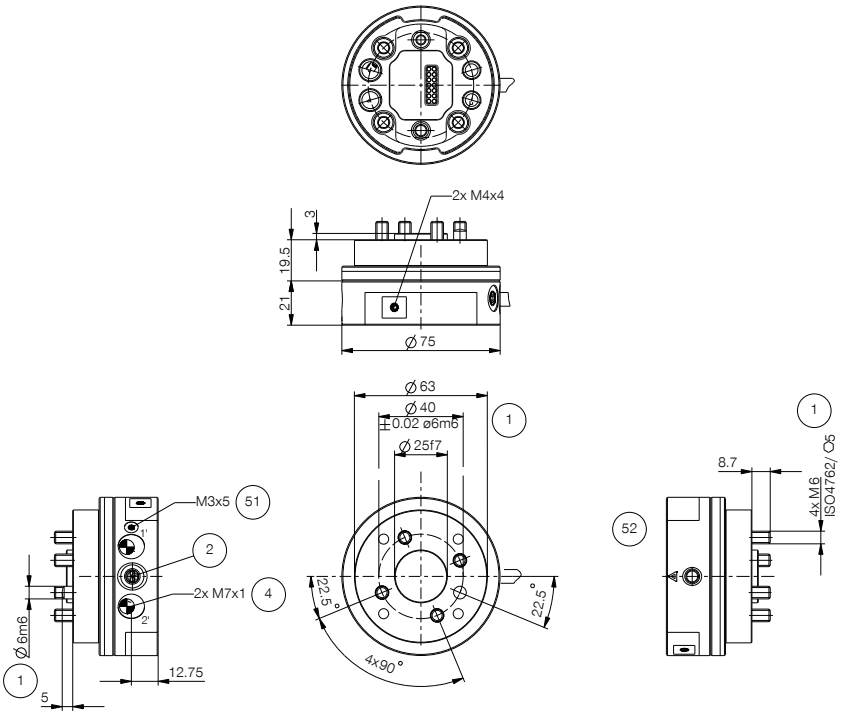
WVM7
角度接头-快接式

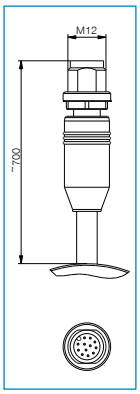


ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-21-05-A**
适用于机器人类型	ABB IRB 1300
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.46

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





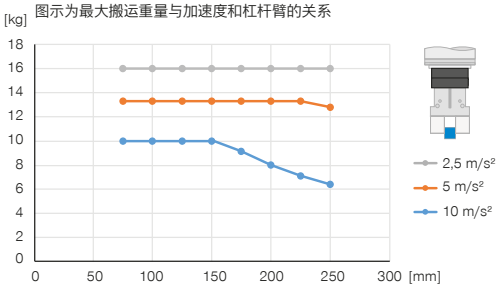
MATCH - 机器人模块
LWR50F-22-01-A

▶ 产品规格



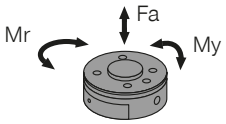
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



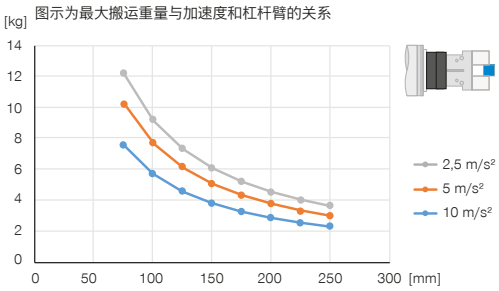
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

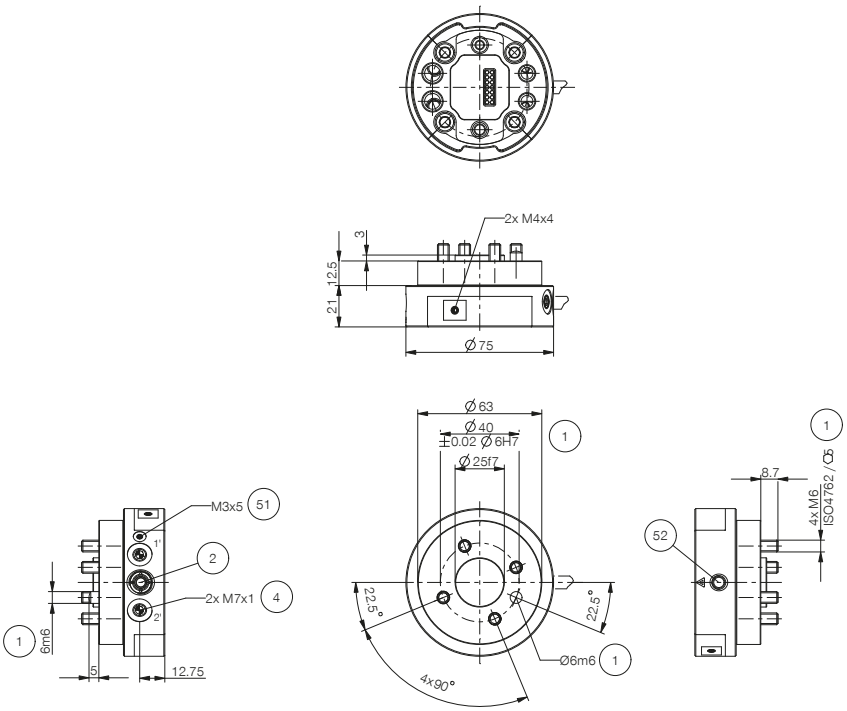
接口 / 其他

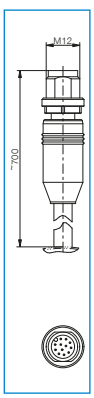


WVM7
角度接头-快接式

	► 技术数据
定购编号	**LWR50F-22-01-A**
适用于机器人类型	abb crb 1100 swifti
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.41

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





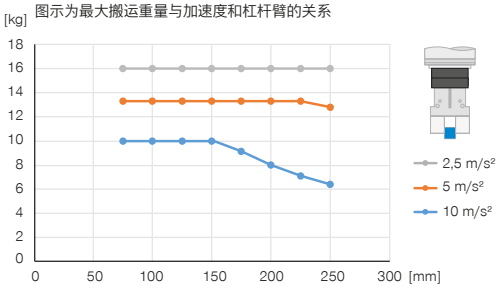
MATCH - 机器人模块
LWR50F-22-04-A

▶ 产品规格



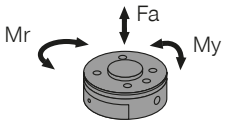
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



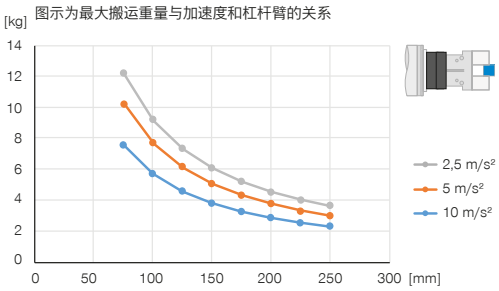
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



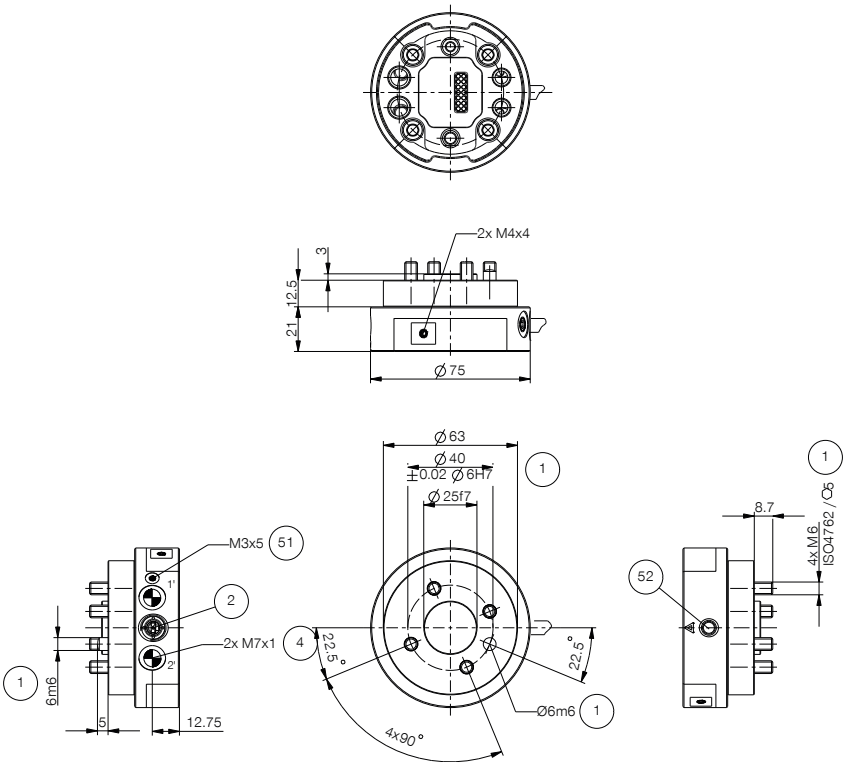
WVM7
角度接头-快接式

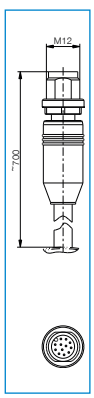


ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-22-04-A**
适用于机器人类型	abb crb 1100 swifti
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.41

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





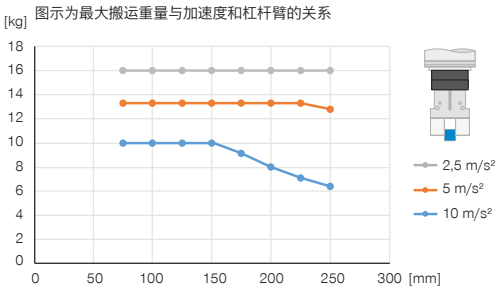
MATCH - 机器人模块
LWR50F-22-05-A

▶ 产品规格



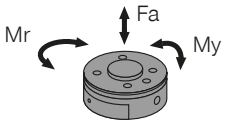
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



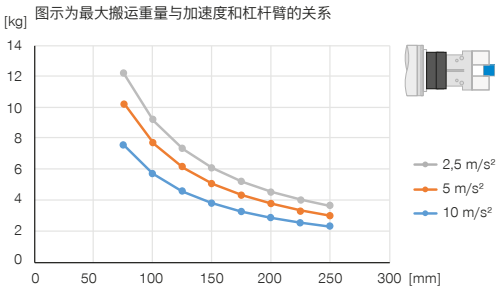
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



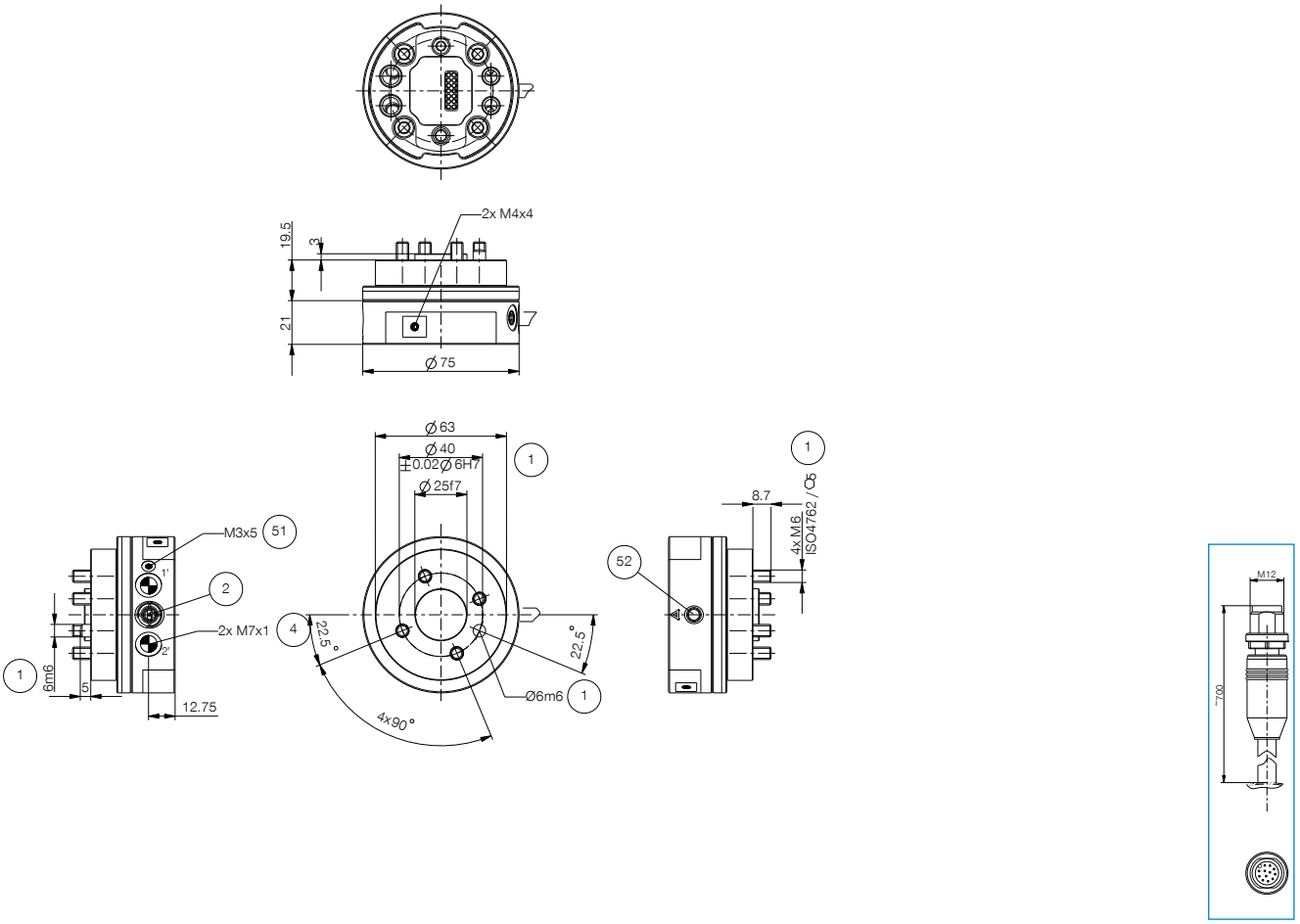
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-22-05-A**
适用于机器人类型	abb crb 1100 swifti
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.46

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



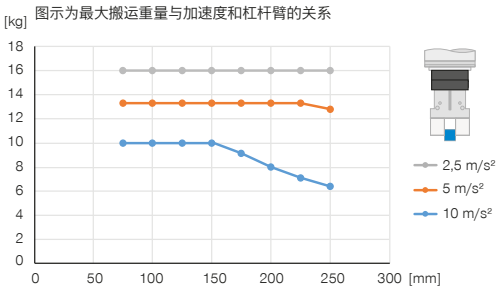
MATCH - 机器人模块
LWR50F-23-01-A

▶ 产品规格



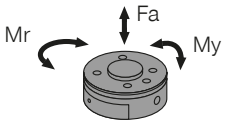
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



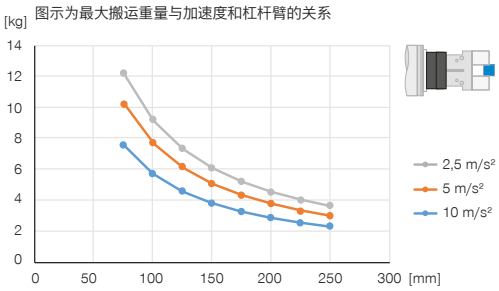
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00005-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

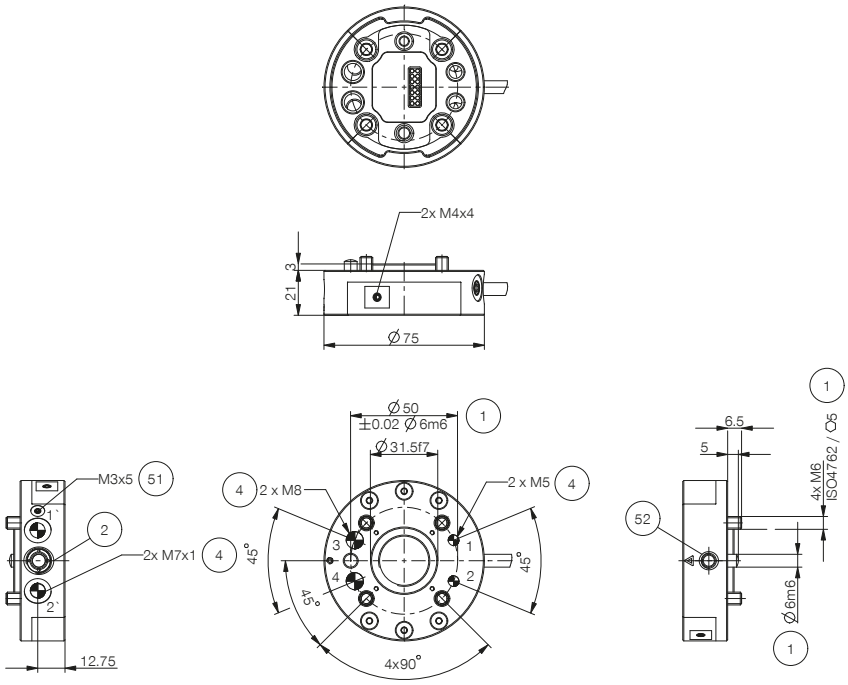


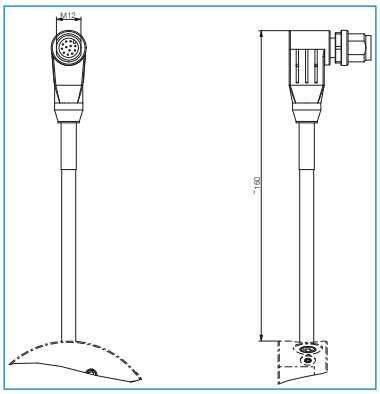
ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-23-01-A
适用于机器人类型	NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.27

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)





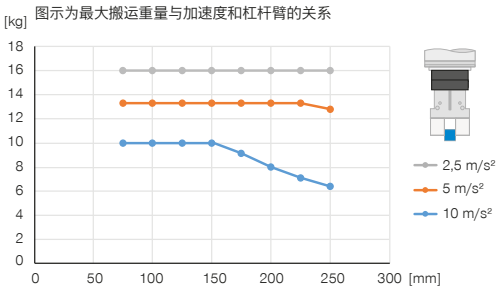
MATCH - 机器人模块
LWR50F-24-01-A

▶ 产品规格



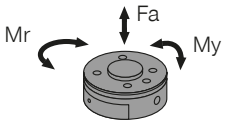
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



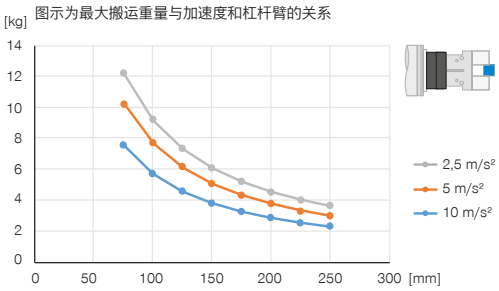
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00005-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式

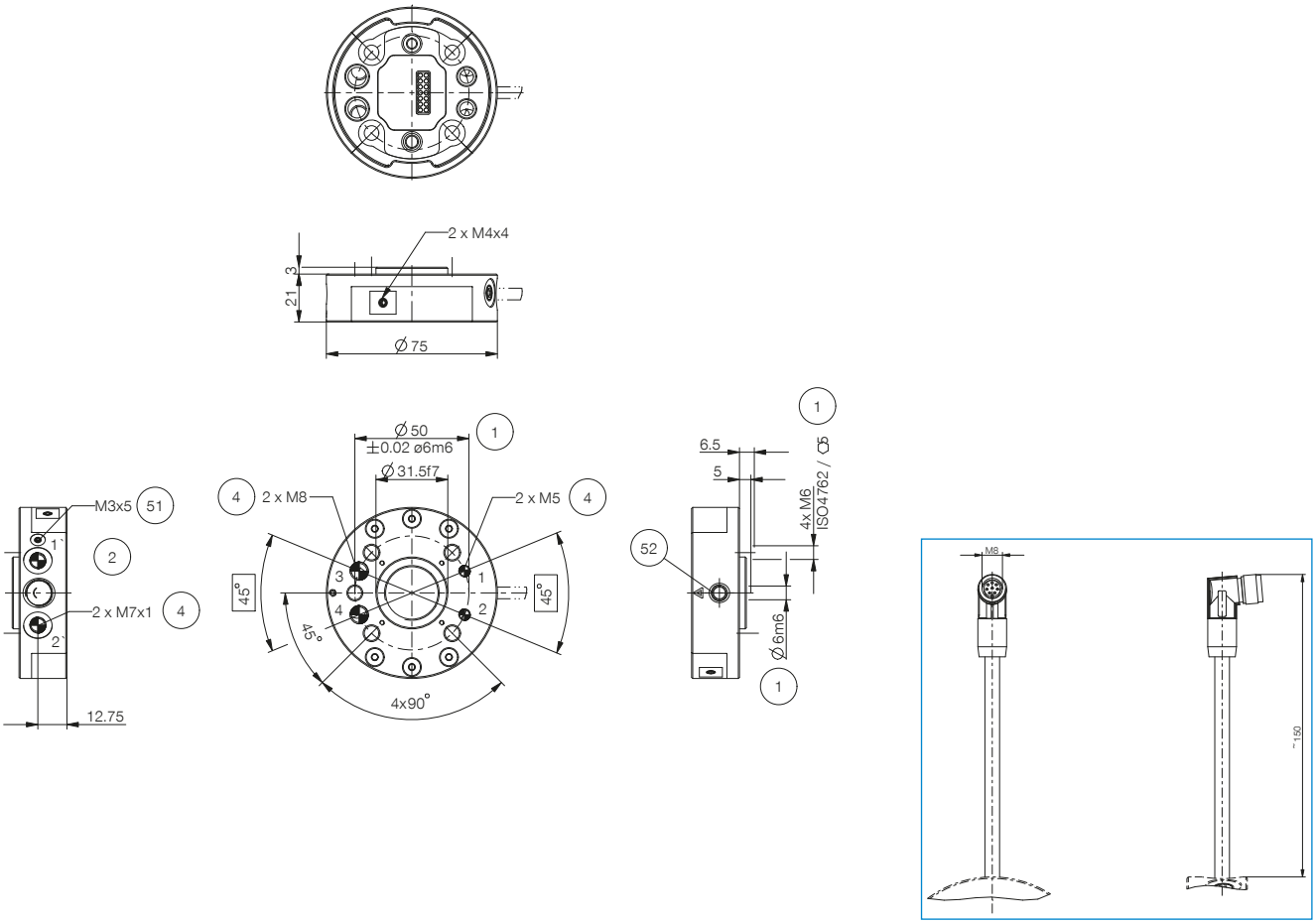


ZUB123084
应力消除

► **技术数据**

定购编号	LWR50F-24-01-A
适用于机器人类型	NEURA MAiRA / Omron iCR
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



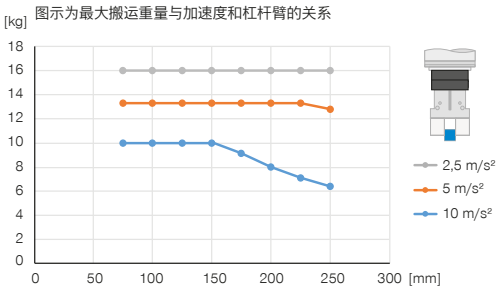
MATCH - 机器人模块
LWR50F-25-01-A

▶ 产品规格



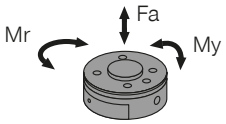
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



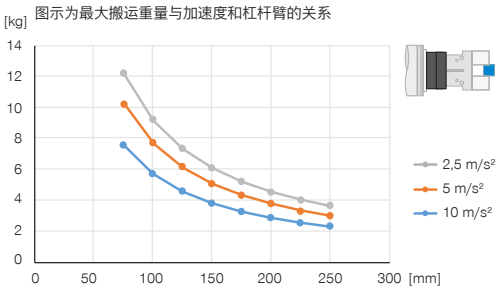
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



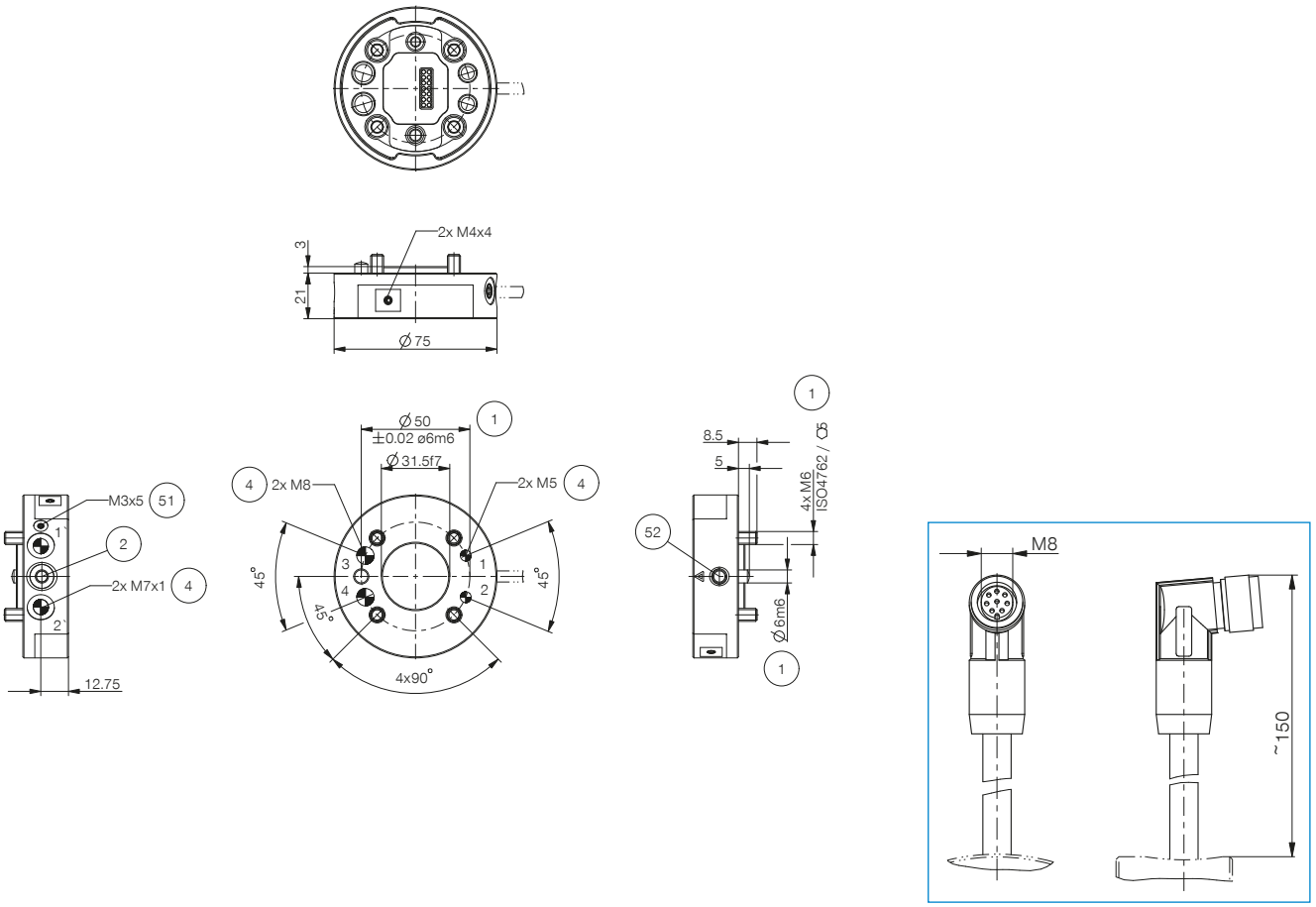
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50F-25-01-A**
适用于机器人类型	DENSO COBOTTA PRO
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



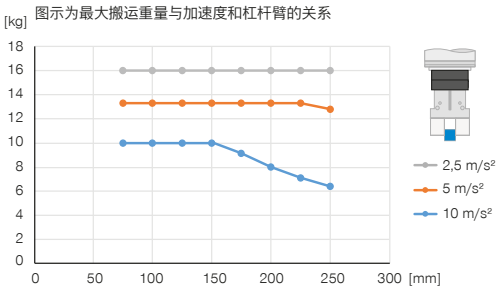
MATCH - 机器人模块
LWR50F-26-01-A

▶ 产品规格



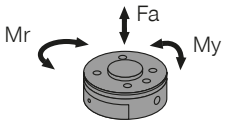
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



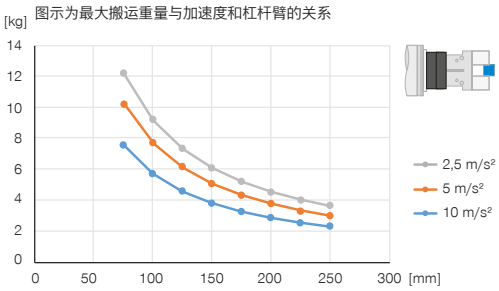
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00005-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



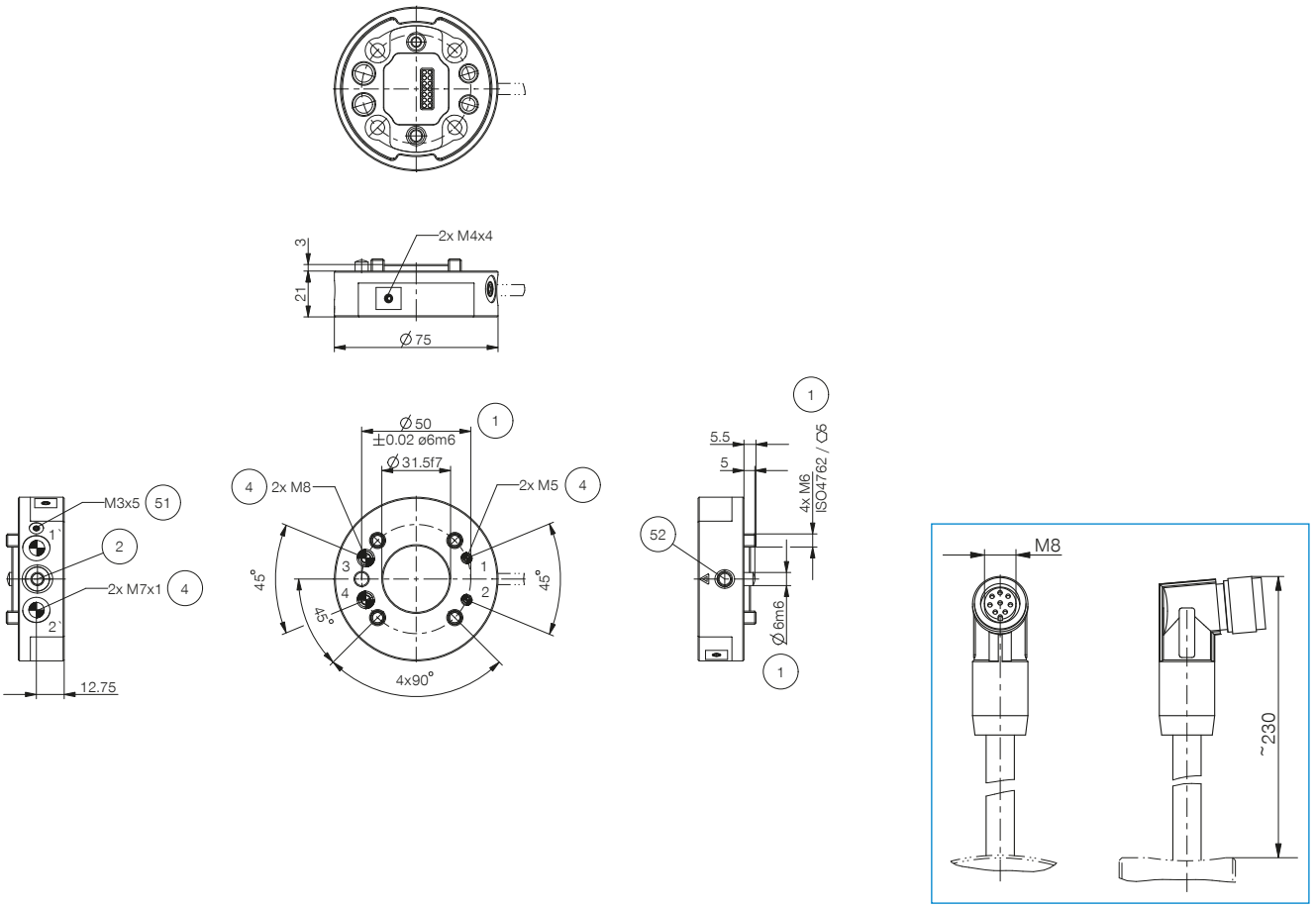
WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

► 技术数据	
定购编号	**LWR50F-26-01-A**
适用于机器人类型	卡索 KR 系列
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
电缆管理	内部
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.28

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)



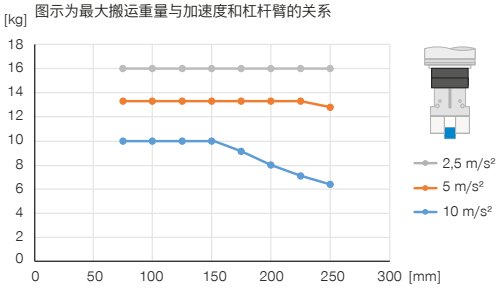
MATCH - 机器人模块
LWR50F-26-01-A

▶ 产品规格



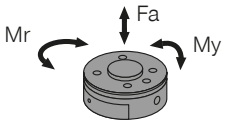
MATCH

▶ 竖直结构,保持力定心



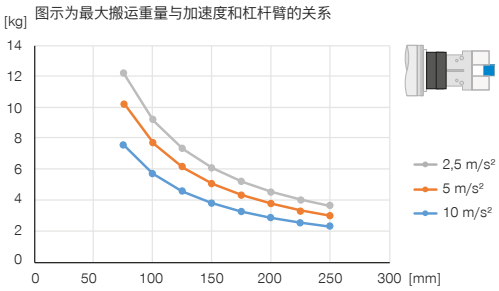
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00005-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



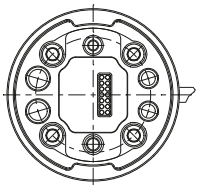
WVM7
角度接头-快接式

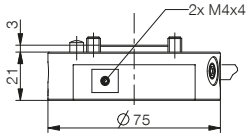


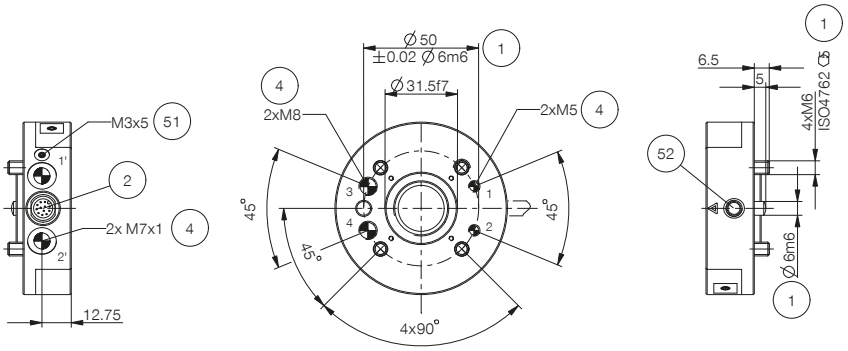
ZUB123084
应力消除

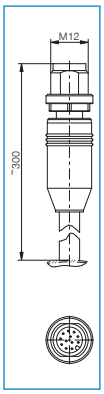
定购编号	▶ 技术数据 LWR50F-29-01-A
适用于机器人类型	Neurometka Indy
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
电缆管理	内部
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.29

① 固定位置(机械手侧)
② 能源供应
④ 空气接口
51 接地
52 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)









2指长行程平行抓手
LWR50L-02-00001-A

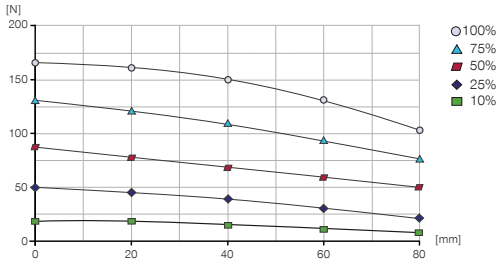
▶ 产品规格



MATCH

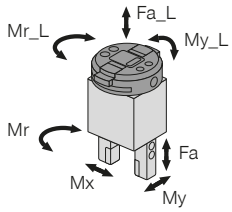
▶ 夹持力图表

根据抓手手指长度和设定抓取力而作用在抓手单个手指上的力的总和



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-02-00001-A
常规数据	
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.6
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
HRC形式	协作
电缆管理	内部
驱动类型	电动
集成式位置识别	是
单边行程 [mm]	40
单边行程, 可调节 [mm]	40
夹持力 最小 [N]	15
标定夹持力 [N]	165
符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]	<140
操作时间 [s]	0.125
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.3
最大抓手手指长度 [mm]	80
每个钳口的最大抓取速度 [mm/s]	24
每个钳口的最大定位速度 [mm/s]	55
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	0.6
每个指口的最低起动行程 [mm]	2

▶ 配件建议

接口 / 其他

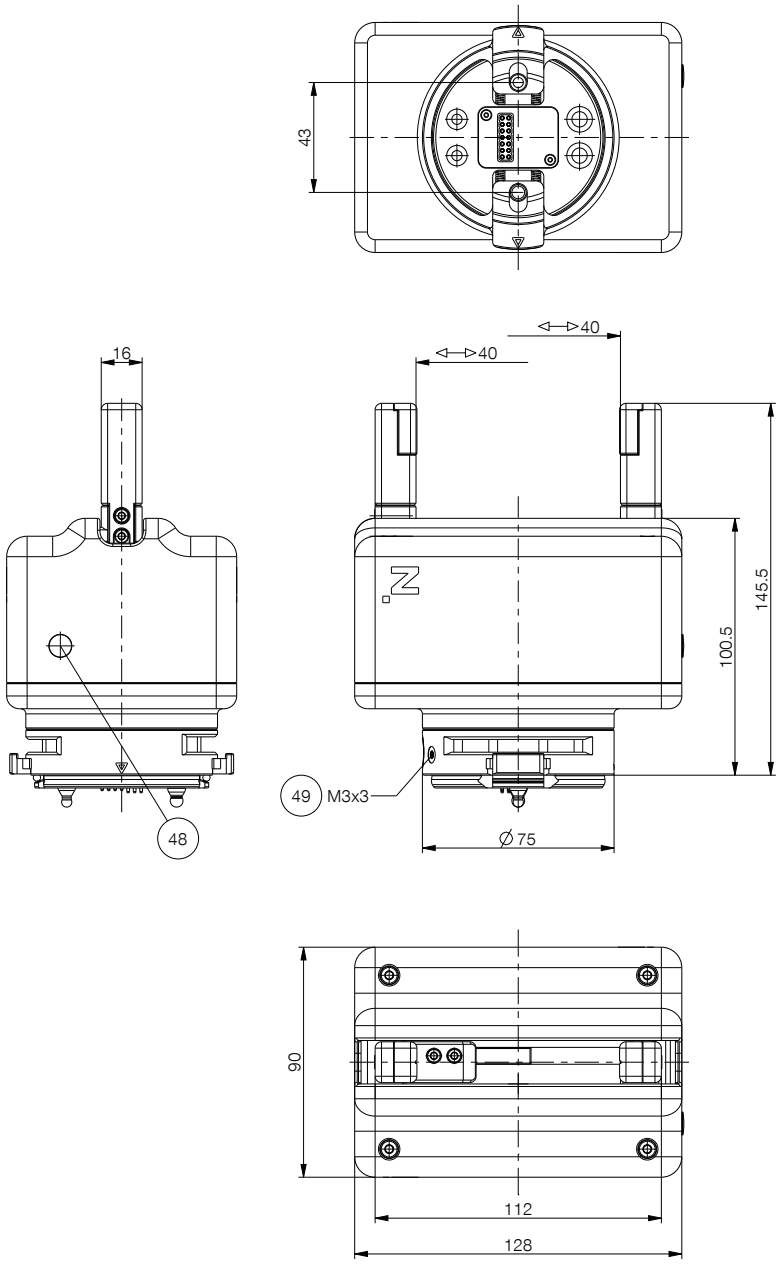


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



㊽ 紧急解锁装置
㊾ 接地

2指长行程平行抓手
LWR50L-02-00002-A

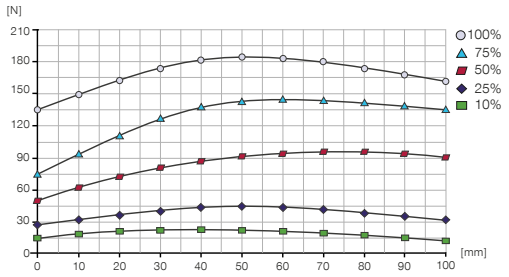
▶ 产品规格



MATCH

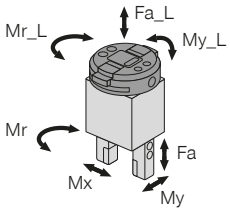
▶ 夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-02-00002-A
常规数据	
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.6
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
HRC形式	协作
电缆管理	内部
驱动类型	电动
集成式位置识别	是
单边行程 [mm]	60
单边行程, 可调节 [mm]	60
夹持力 最小 [N]	20
标定夹持力 [N]	180
符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]	<140
操作时间 [s]	0.125
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.3
最大抓手手指长度 [mm]	80
每个钳口的最大抓取速度 [mm/s]	30
每个钳口的最大定位速度 [mm/s]	60
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	0.8
每个指口的最低起动行程 [mm]	2

▶ 配件建议

接口 / 其他

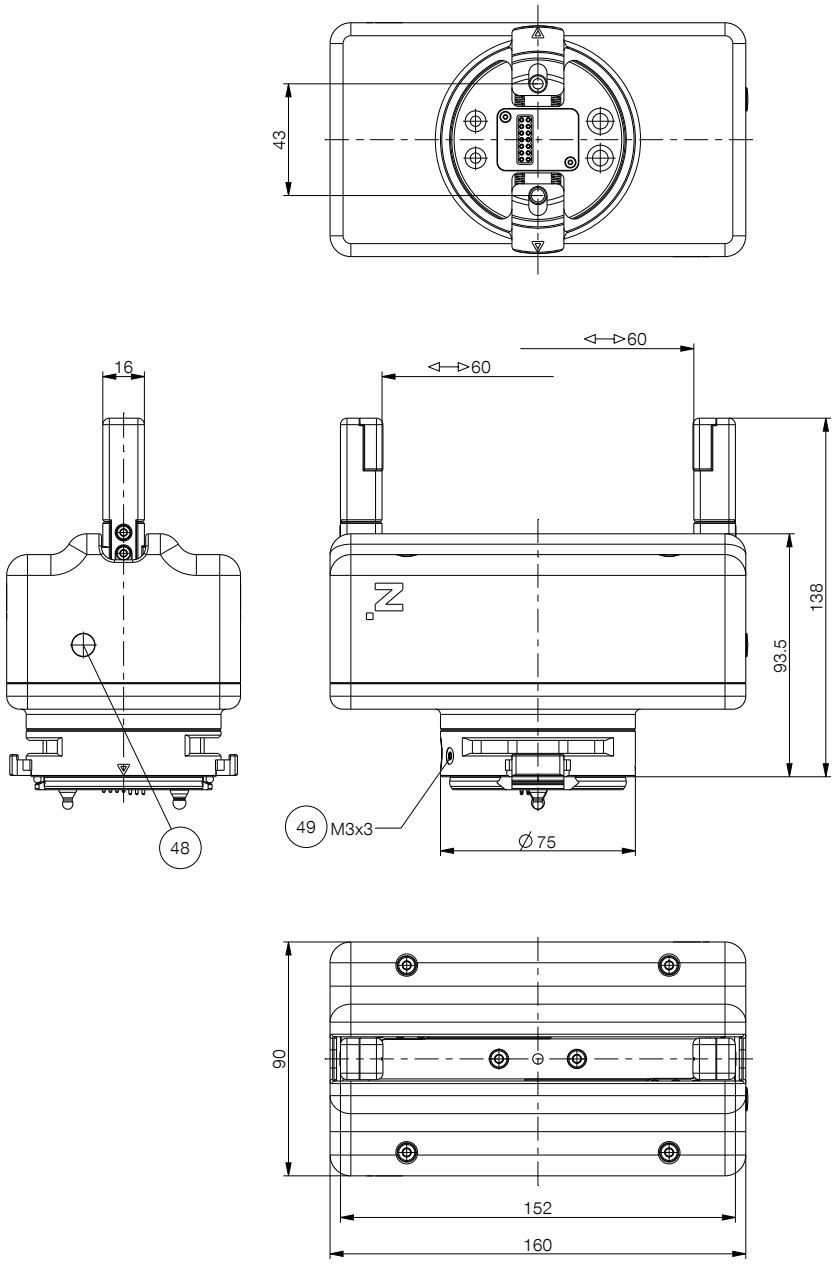


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



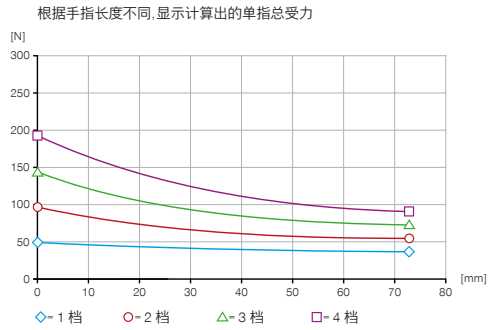
2指平行抓手
LWR50L-03-00001-A

▶ 产品规格



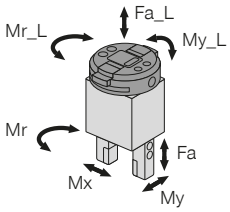
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-03-00001-A
常规数据	
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.76
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
HRC形式	协作
电缆管理	内部
驱动类型	电动
集成式位置识别	通过过程数据
单边行程 [mm]	10
最大闭合抓取力(可调节) [N]	190
最大张开抓取力(可调节) [N]	190
符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]	<140
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.1
最大抓手手指长度 [mm]	80
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5

▶ 配件建议

接口 / 其他

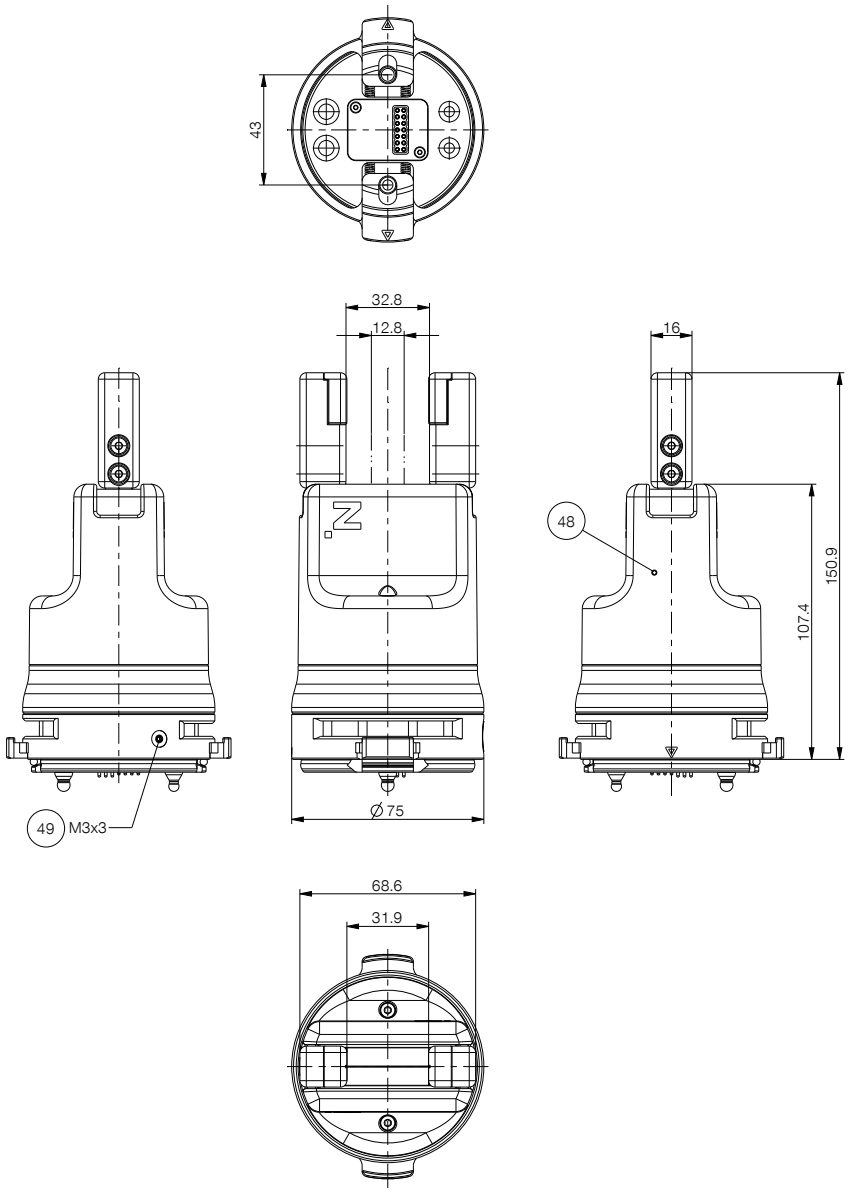


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



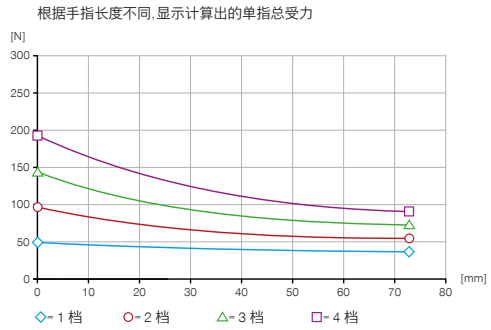
2指平行抓手
LWR50L-03-00002-A

▶ 产品规格



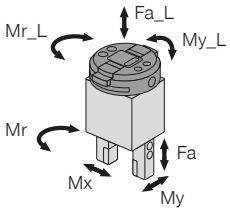
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-03-00002-A
常规数据	
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
通讯方式	I/O
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.76
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-01/02
HRC形式	协作
电缆管理	内部
驱动类型	电动
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
单边行程 [mm]	10
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	190
最大张开抓取力(可调节) [N]	190
符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]	<140
闭合时间 [s]	0.19
张开时间 [s]	0.19
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.1
最大抓手手指长度 [mm]	80
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5

▶ 配件建议

接口 / 其他

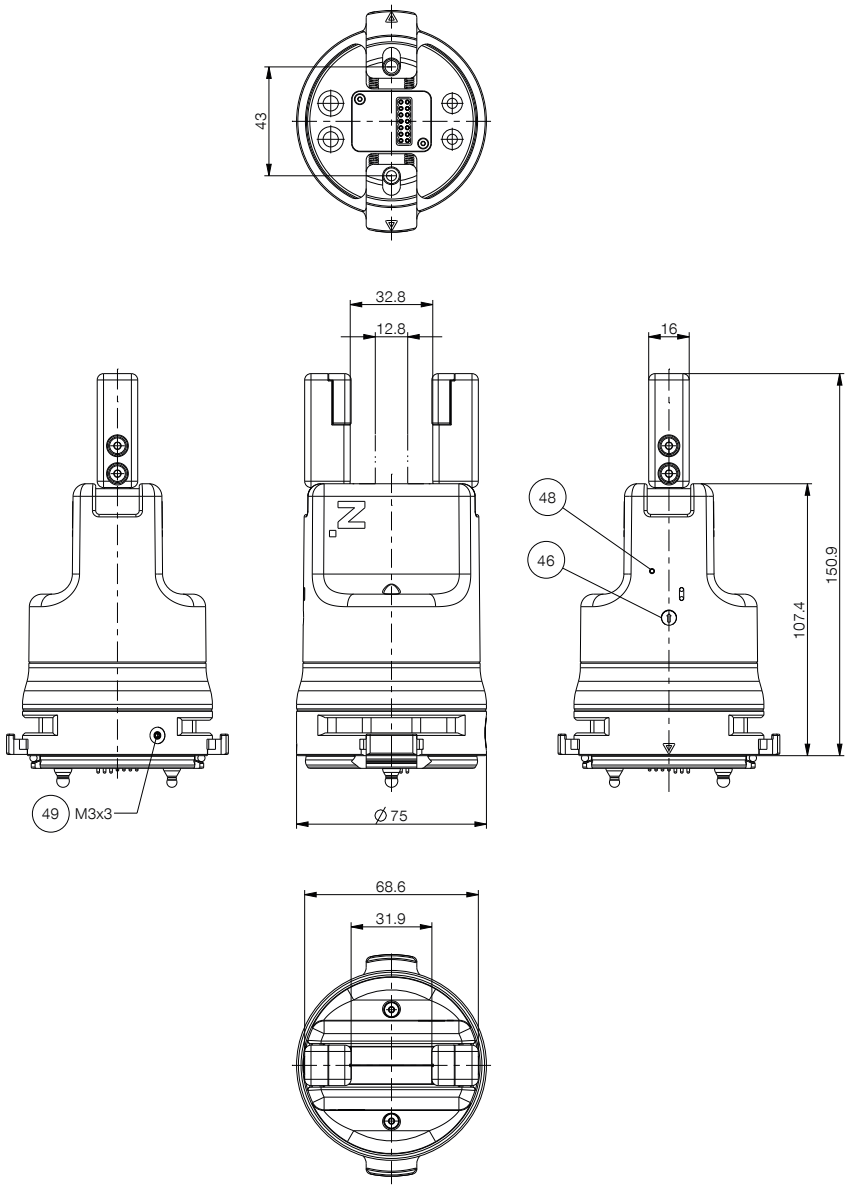


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



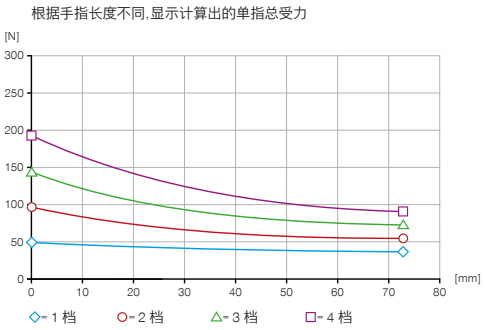
2指平行抓手
LWR50L-03-00003-A

▶ 产品规格



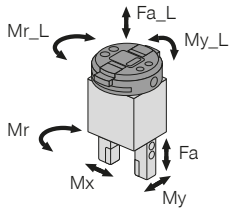
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-03-00003-A
常规数据	
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
通讯方式	I/O
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.76
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-01/02
HRC形式	协作
电缆管理	内部
驱动类型	电动
集成式位置识别	数字
单边行程 [mm]	10
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	190
最大张开抓取力(可调节) [N]	190
符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]	<140
闭合时间 [s]	0.19
张开时间 [s]	0.19
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.1
最大抓手手指长度 [mm]	80
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5

▶ 配件建议

接口 / 其他

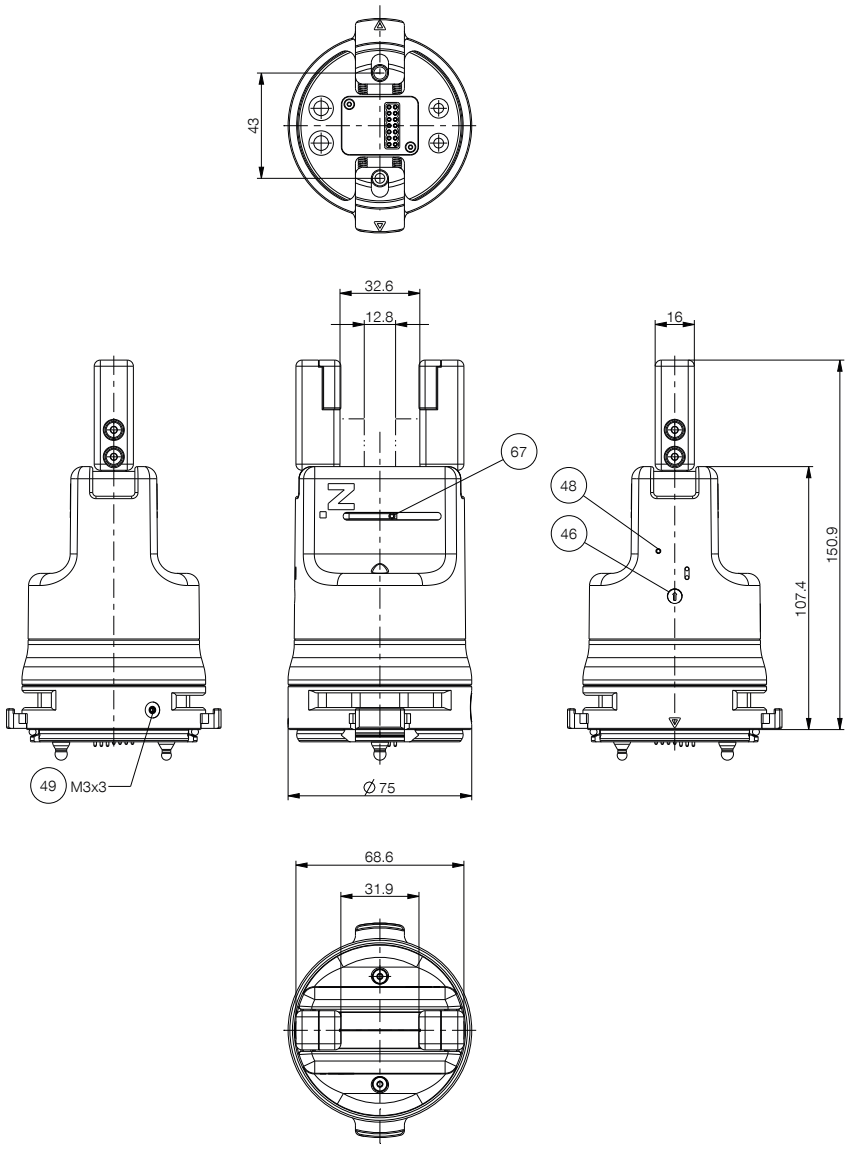


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



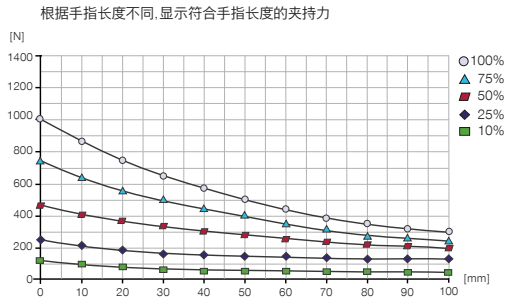
2指长行程平行抓手
LWR50L-21-00001-A

▶ 产品规格



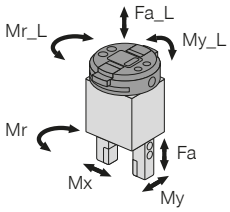
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-21-00001-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.2
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
电缆管理	外部
驱动类型	电动
驱动	BLDC电机
位置感应	集成
通过过程数据进行位置检测	是
单边行程, 可调节 [mm]	40
夹持力 最小 [N]	100
标定夹持力 [N]	1000
操作时间 [s]	0.1
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.3
最大抓手手指长度 [mm]	100
每个钳口的最大定位速度 [mm/s]	60
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	5
每个指口的最低起动行程 [mm]	3

▶ 配件建议

接口 / 其他

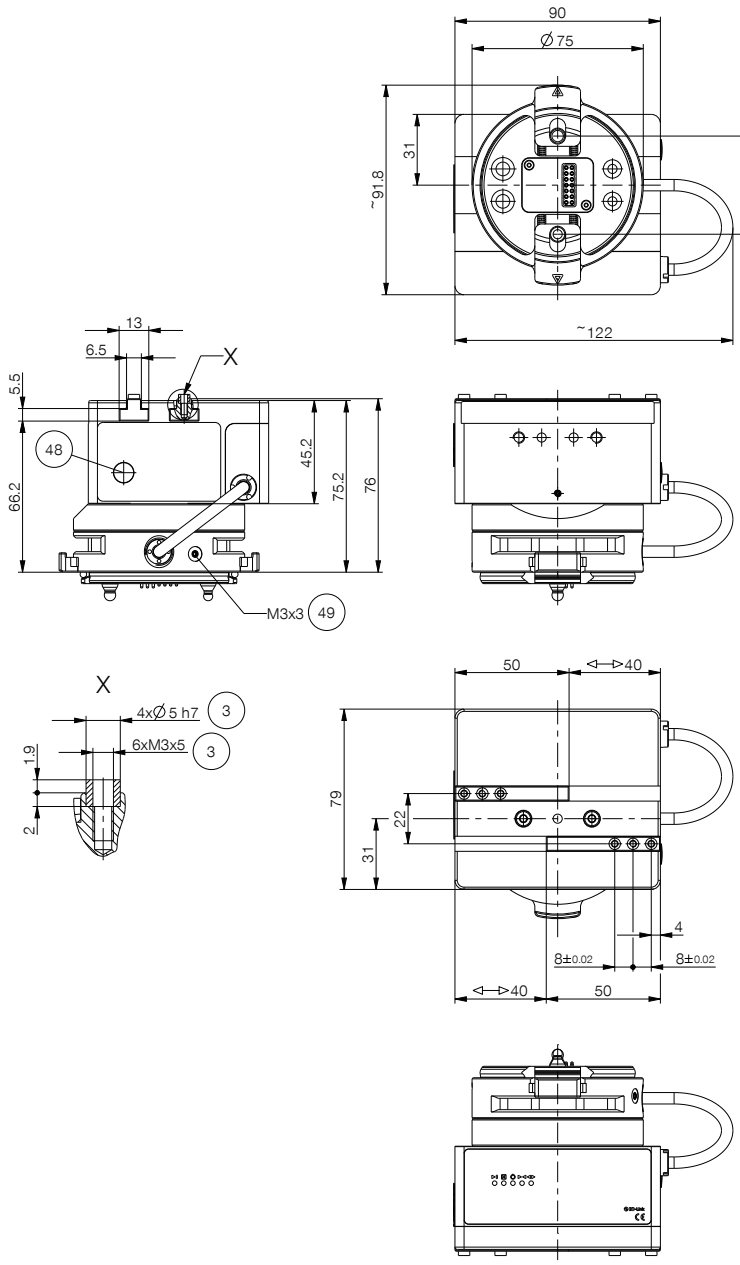


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
㊽ 紧急解锁装置
㊾ 接地

2指长行程平行抓手
LWR50L-21-00002-A

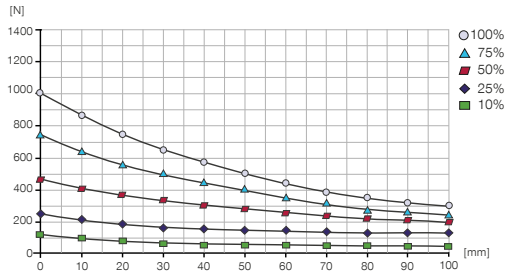
▶ 产品规格



MATCH

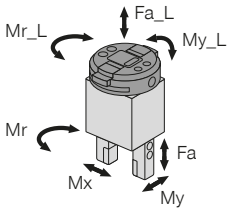
▶ 夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-21-00002-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.3
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
电缆管理	外部
驱动类型	电动
驱动	BLDC电机
位置感应	集成
通过过程数据进行位置检测	是
单边行程, 可调节 [mm]	60
夹持力 最小 [N]	100
标定夹持力 [N]	1000
操作时间 [s]	0.1
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.3
最大抓手手指长度 [mm]	100
每个钳口的最大定位速度 [mm/s]	60
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	5
每个指口的最低起动行程 [mm]	3

▶ 配件建议

接口 / 其他



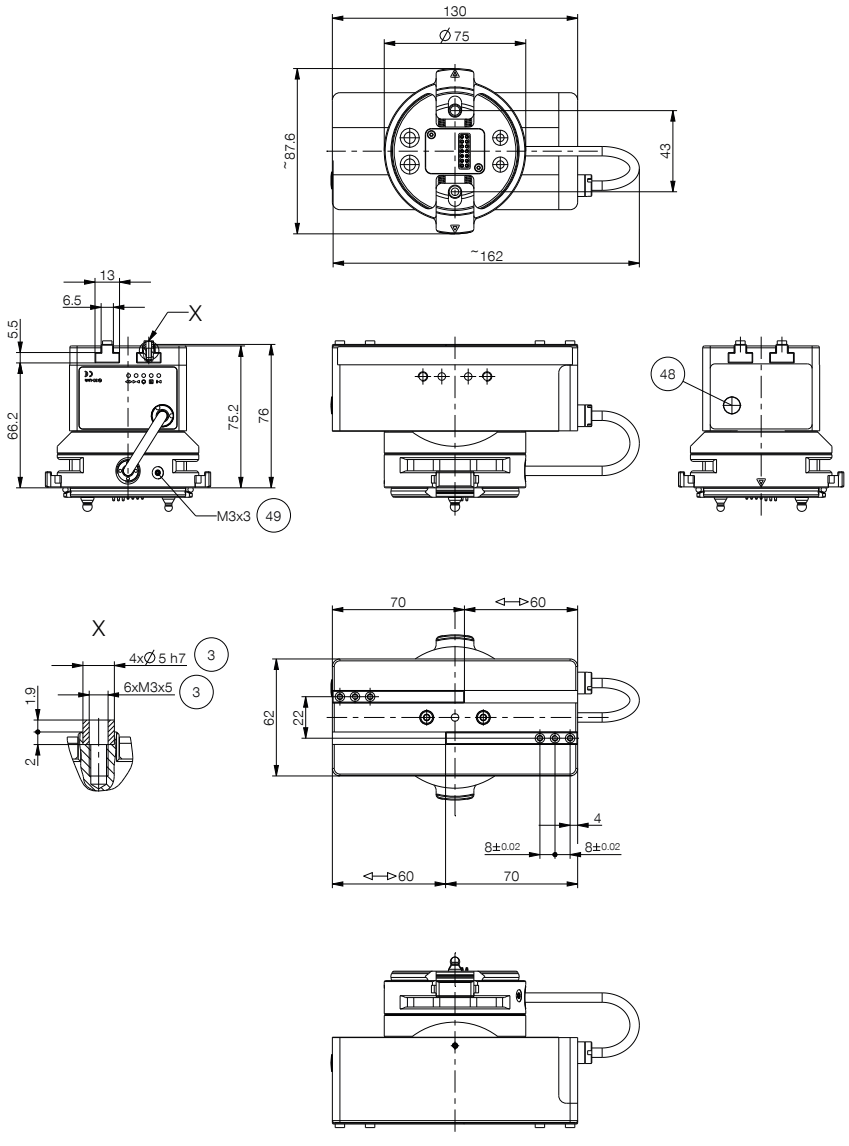
ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

③ 手指固定位置
㊽ 紧急解锁装置
㊾ 接地



2指长行程平行抓手
LWR50L-22-00001-A

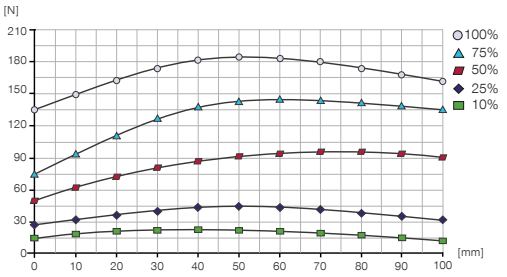
▶ 产品规格



MATCH

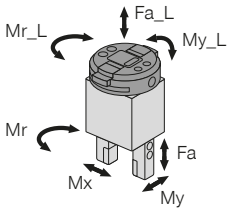
▶ 夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-22-00001-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.2
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
电缆管理	外部
驱动类型	电动
驱动	BLDC电机
集成式位置识别	是
单边行程, 可调节 [mm]	40
夹持力 最小 [N]	10
标定夹持力 [N]	180
操作时间 [s]	0.1
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.3
最大抓手手指长度 [mm]	100
每个钳口的最大定位速度 [mm/s]	120
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	2
每个指口的最低起动行程 [mm]	0

▶ 配件建议

接口 / 其他

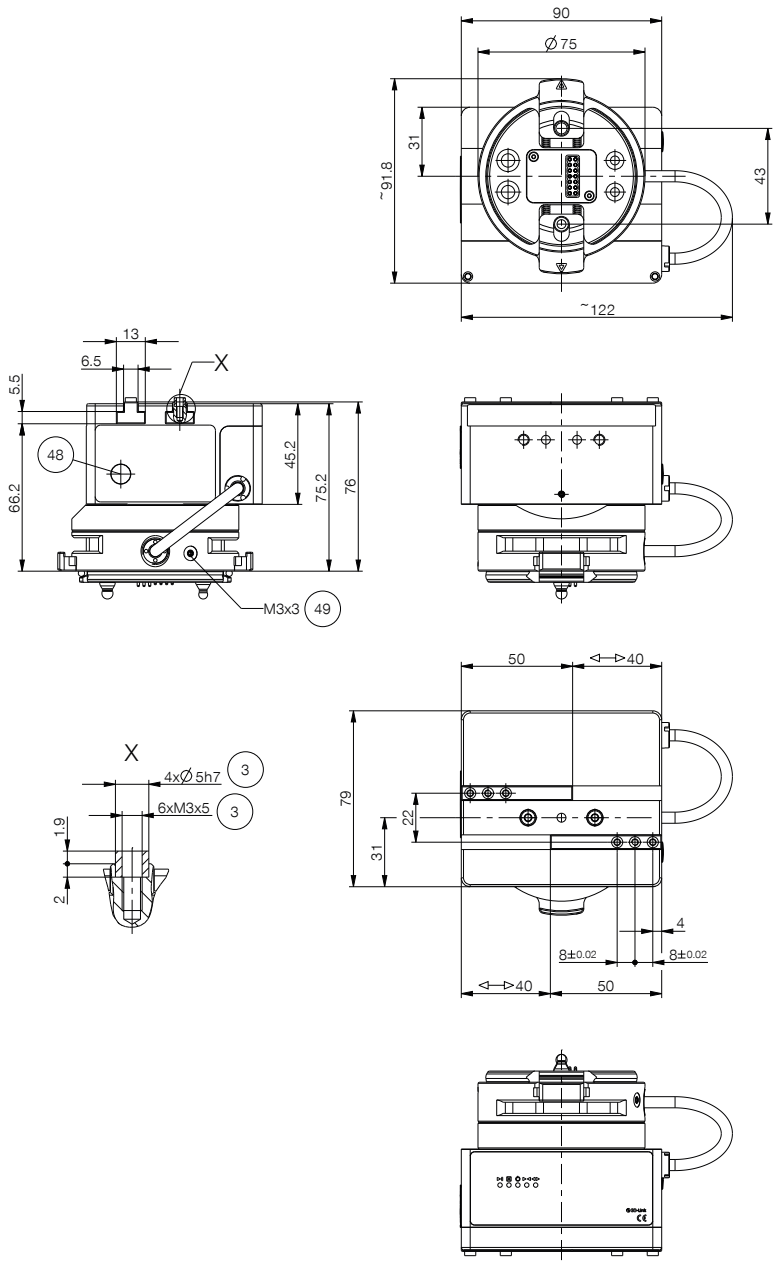


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
㊽ 紧急解锁装置
㊾ 接地

2指长行程平行抓手
LWR50L-22-00002-A

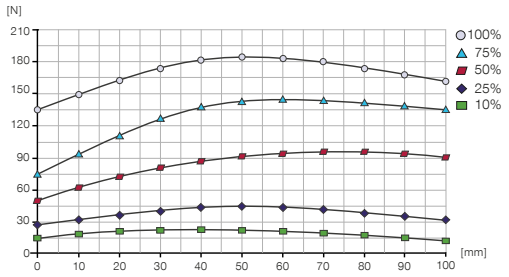
▶ 产品规格



MATCH

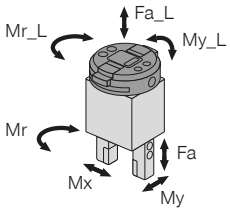
▶ 夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-22-00002-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.3
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
电缆管理	外部
驱动类型	电动
驱动	BLDC电机
集成式位置识别	是
单边行程, 可调节 [mm]	60
夹持力 最小 [N]	10
标定夹持力 [N]	180
操作时间 [s]	0.1
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.3
最大抓手手指长度 [mm]	100
每个钳口的最大定位速度 [mm/s]	120
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	2
每个指口的最低起动行程 [mm]	0

▶ 配件建议

接口 / 其他

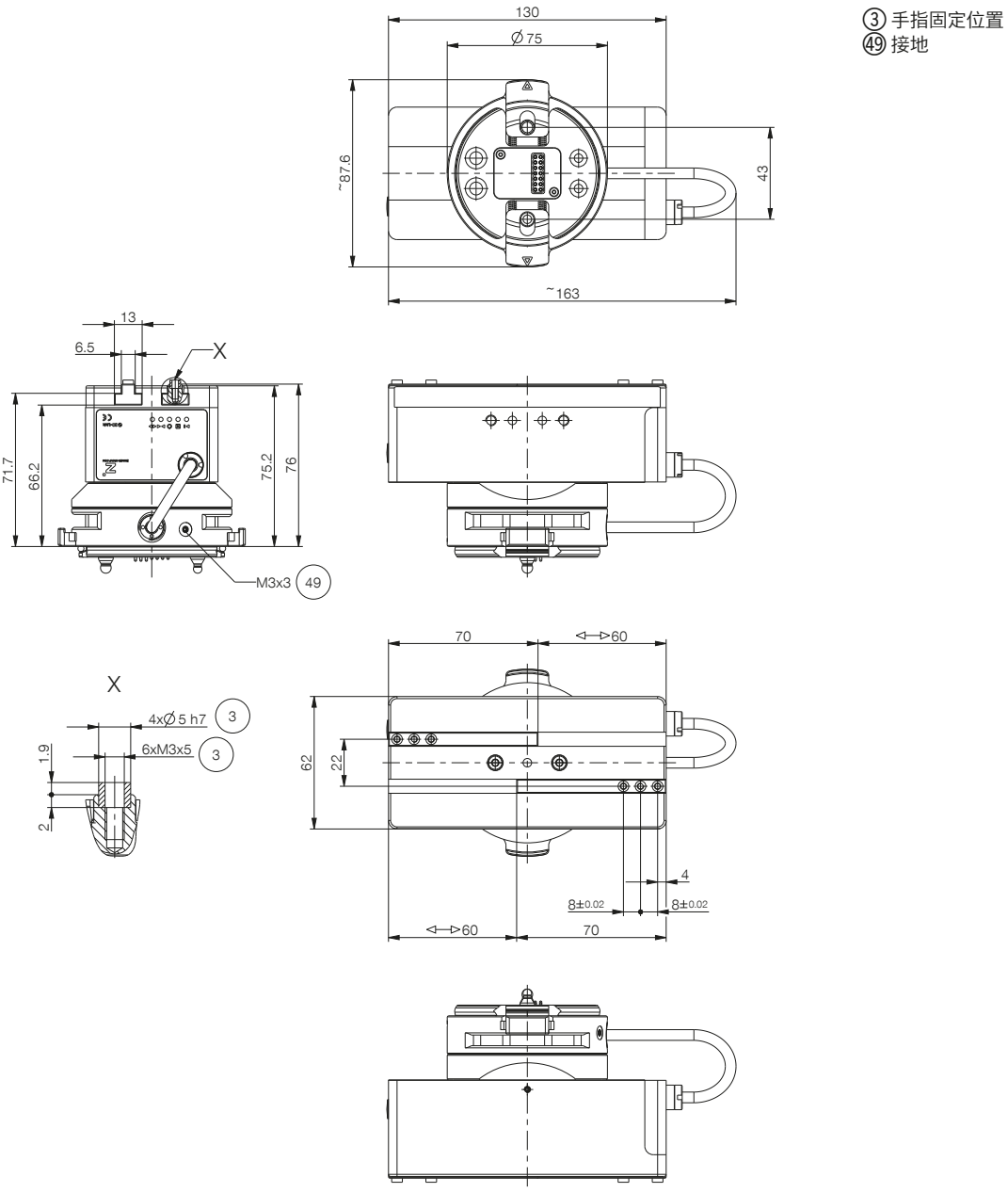


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
㊾ 接地

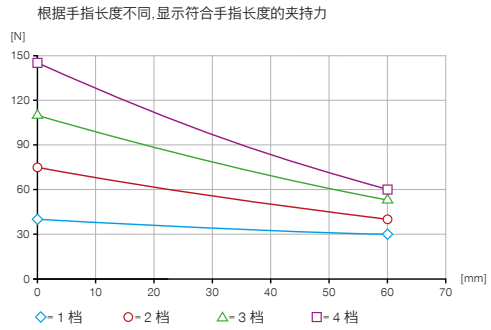
2指平行抓手
LWR50L-23-00001-A

▶ 产品规格



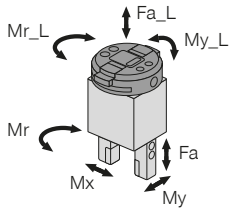
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00001-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.6
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
可定位	是
集成式位置识别	通过过程数据
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	6
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	145
最大张开抓取力(可调节) [N]	145
闭合时间 [s]	0.1
张开时间 [s]	0.1
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.05
最大抓手手指长度 [mm]	60
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5
符合 LABS 标准	是
RoHS 标准	是

▶ 配件建议

接口 / 其他

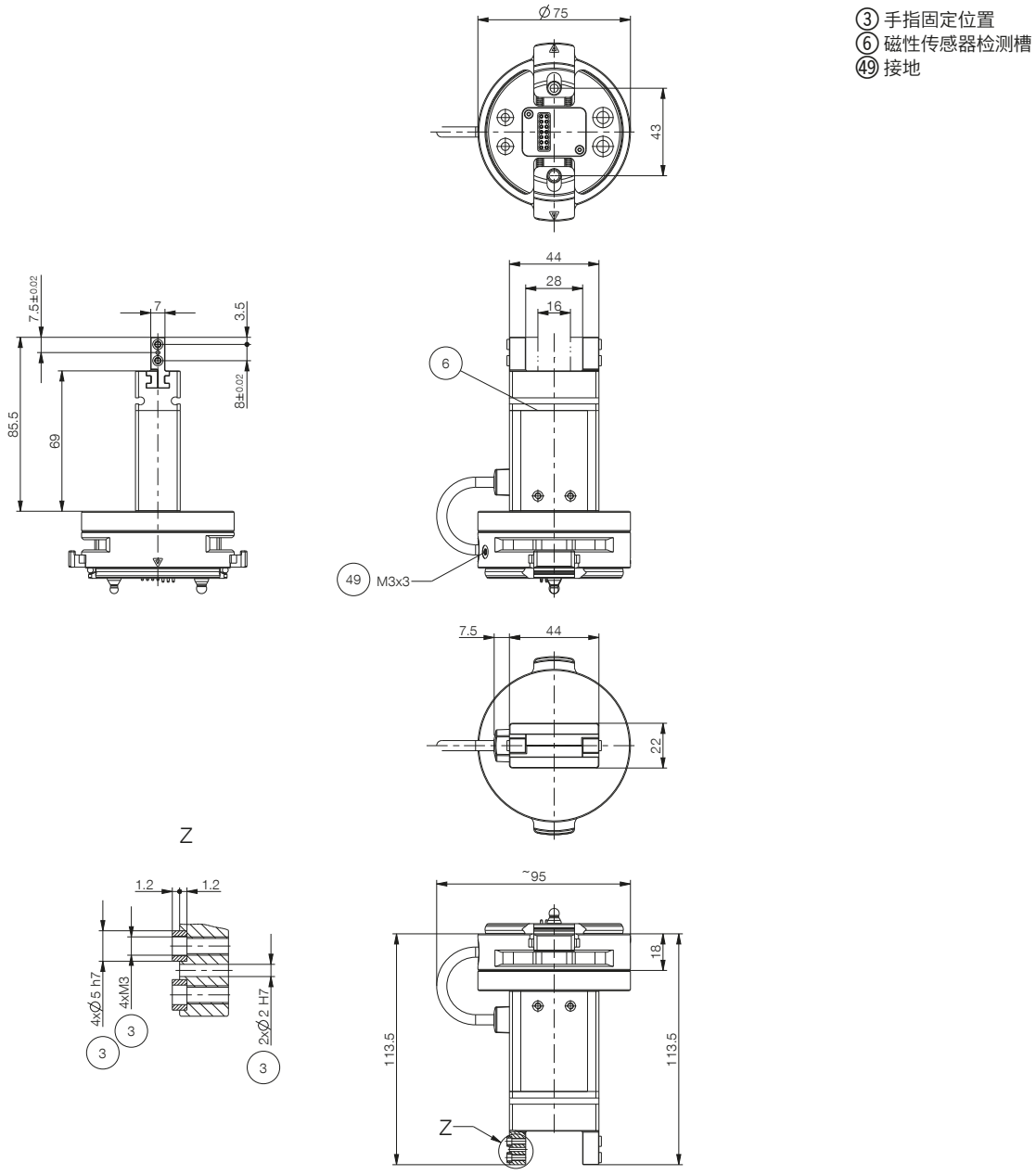


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
㊾ 接地

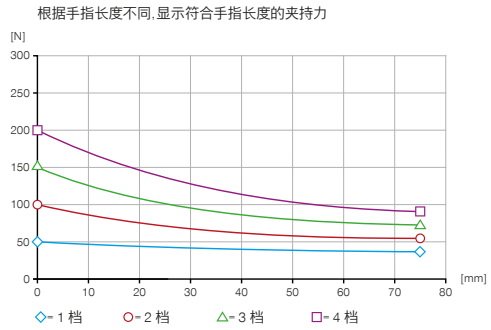
2指平行抓手
LWR50L-23-00002-A

▶ 产品规格



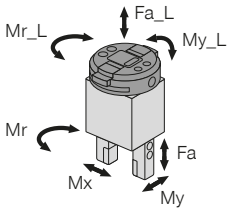
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00002-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.73
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
可定位	是
集成式位置识别	通过过程数据
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	10
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	200
最大张开抓取力(可调节) [N]	200
闭合时间 [s]	0.19
张开时间 [s]	0.19
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.1
最大抓手手指长度 [mm]	80
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5
符合 LABS 标准	是
RoHS 标准	是

▶ 配件建议

接口 / 其他

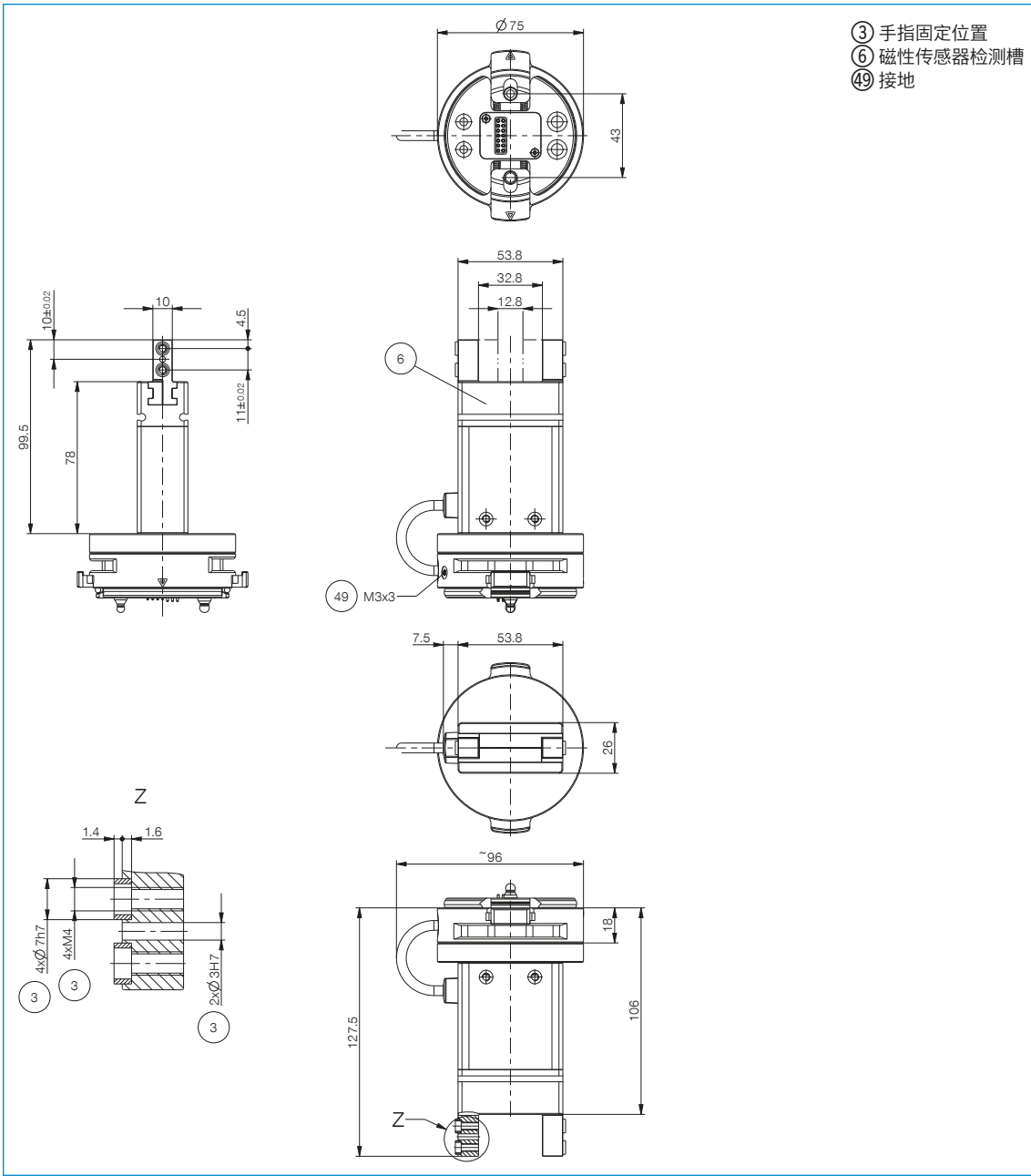


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
㊾ 接地

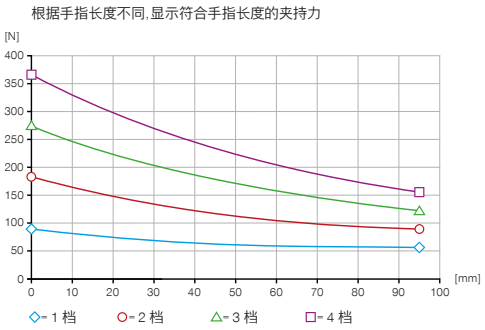
2指平行抓手
LWR50L-23-00003-A

▶ 产品规格



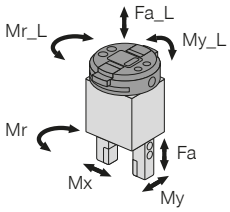
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00003-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.98
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
可定位	是
集成式位置识别	通过过程数据
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	13
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	360
最大张开抓取力(可调节) [N]	360
闭合时间 [s]	0.23
张开时间 [s]	0.23
操作时间 [s]	0.055
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.15
最大抓手手指长度 [mm]	100
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	2
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5
符合 LABS 标准	是
RoHS 标准	是

▶ 配件建议

接口 / 其他

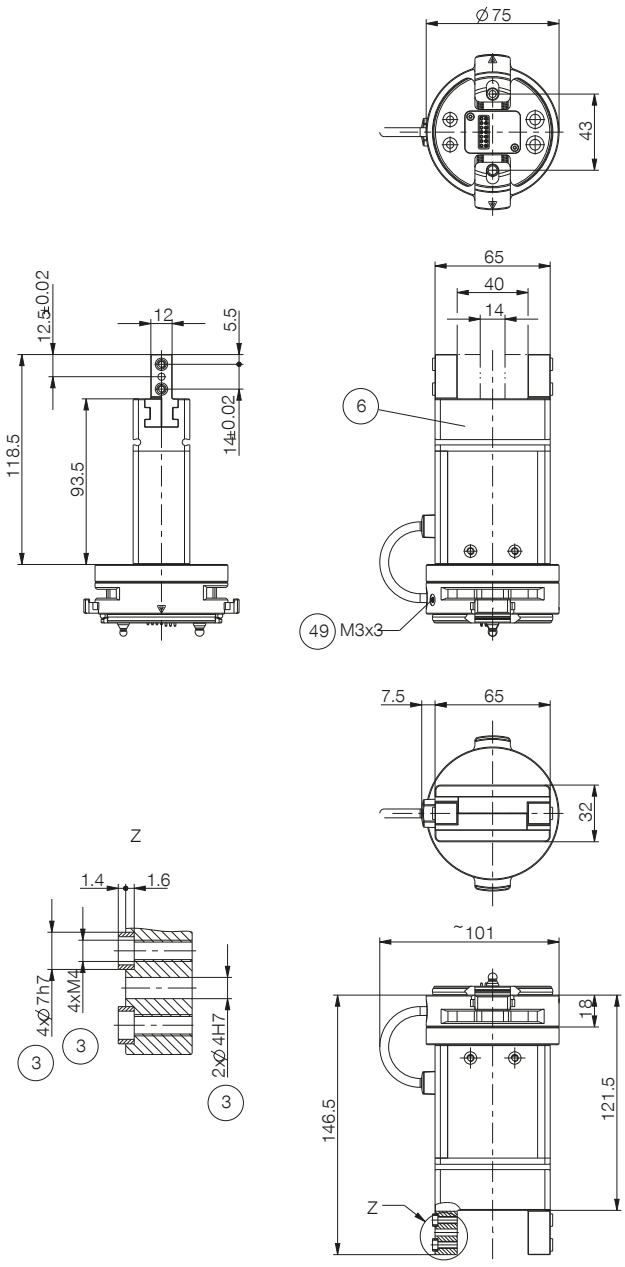


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
㊾ 接地

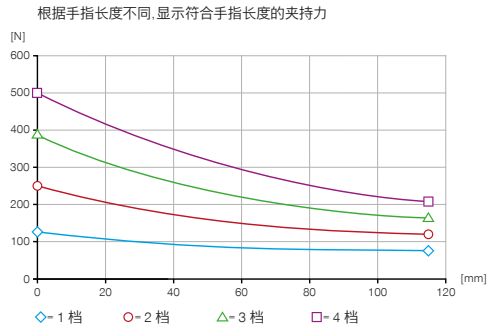
2指平行抓手
LWR50L-23-00004-A

▶ 产品规格



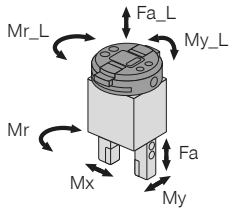
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00004-A
常规数据	
通讯方式	IO-Link
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.4
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-03/04/05
可定位	是
集成式位置识别	通过过程数据
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	16
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	500
最大张开抓取力(可调节) [N]	500
闭合时间 [s]	0.30
张开时间 [s]	0.30
操作时间 [s]	0.055
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	2.1
最大抓手手指长度 [mm]	120
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	2
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5
符合 LABS 标准	是
RoHS 标准	是

▶ 配件建议

接口 / 其他

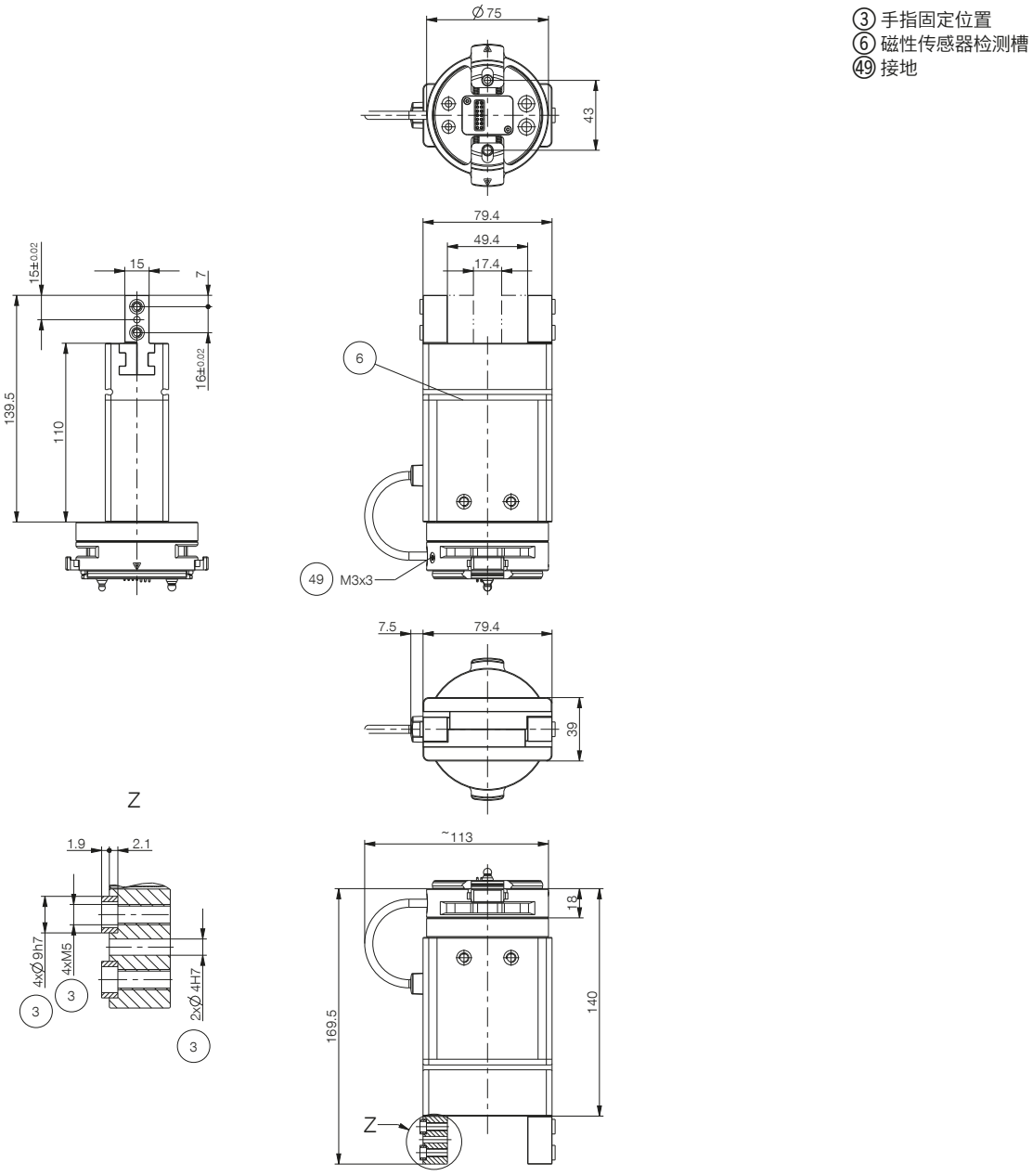


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
㊾ 接地

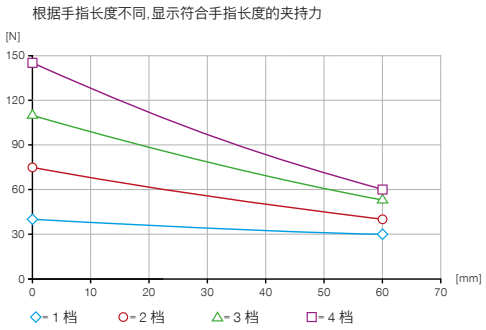
2指平行抓手
LWR50L-23-00005-A

▶ 产品规格



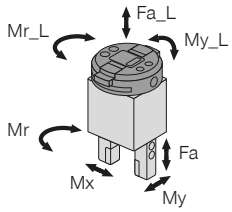
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00005-A
常规数据	
通讯方式	I/O
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.6
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-01/02
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	6
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	145
最大张开抓取力(可调节) [N]	145
闭合时间 [s]	0.1
张开时间 [s]	0.1
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.05
最大抓手手指长度 [mm]	60
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5

▶ 配件建议

接口 / 其他

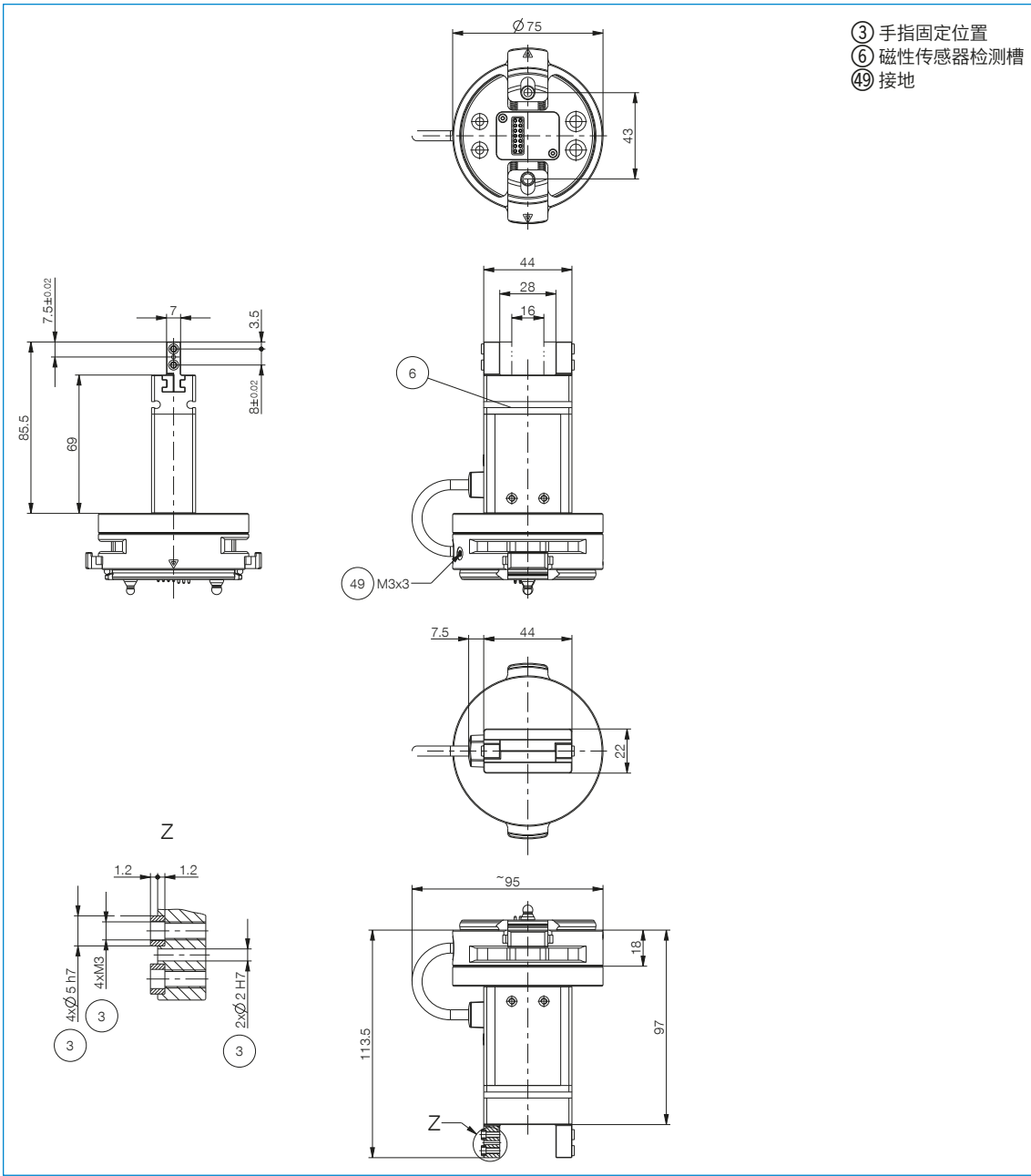


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
㊾ 接地

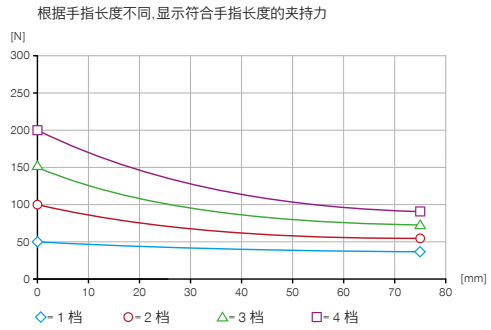
2指平行抓手
LWR50L-23-00006-A

▶ 产品规格



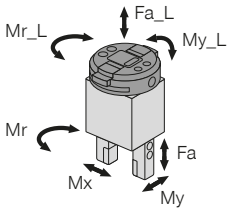
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00006-A
常规数据	
通讯方式	I/O
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.72
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-01/02
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	10
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	200
最大张开抓取力(可调节) [N]	200
闭合时间 [s]	0.19
张开时间 [s]	0.19
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.1
最大抓手手指长度 [mm]	80
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5

▶ 配件建议

接口 / 其他

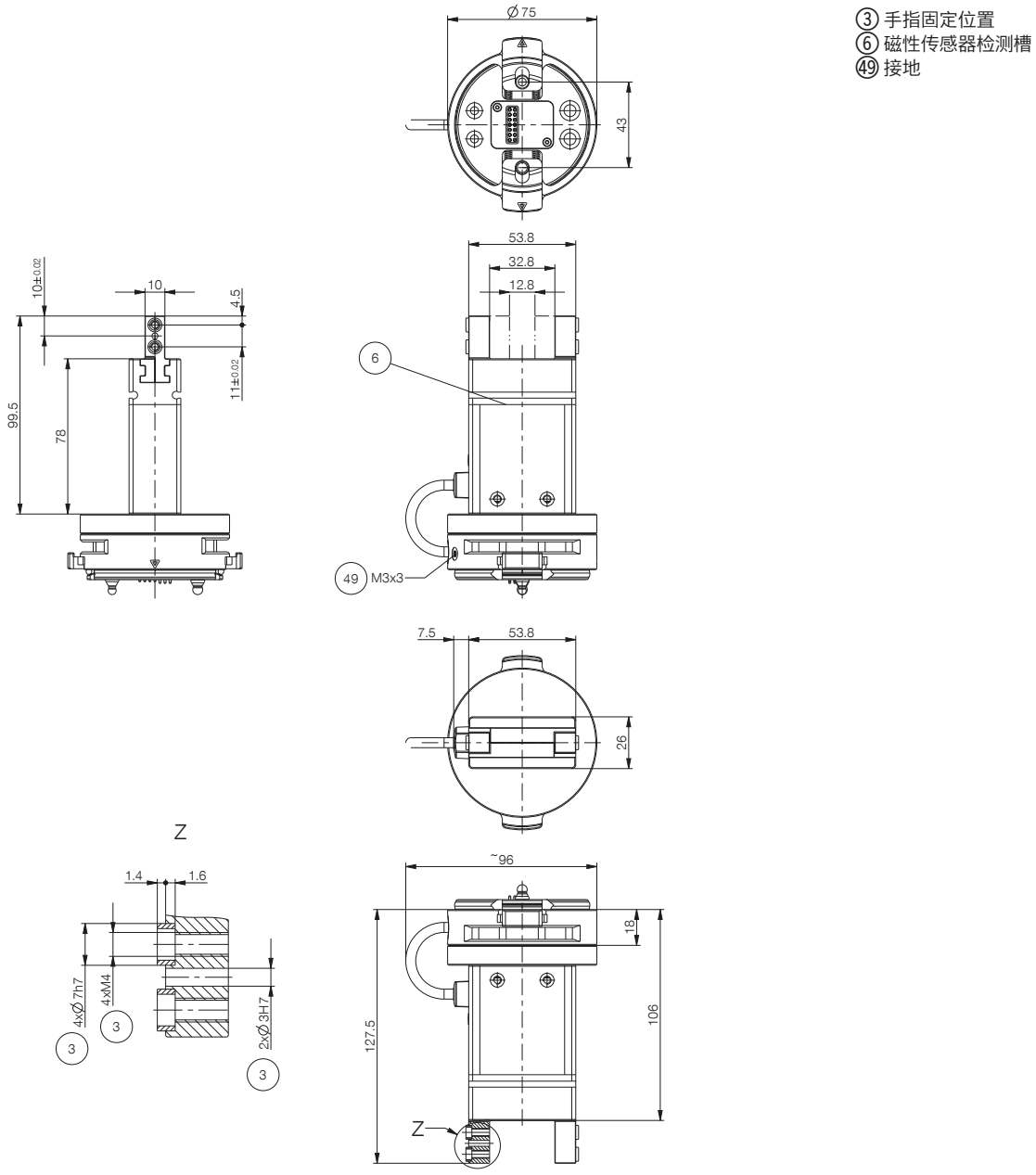


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
㊾ 接地

2指平行抓手
LWR50L-23-00007-A

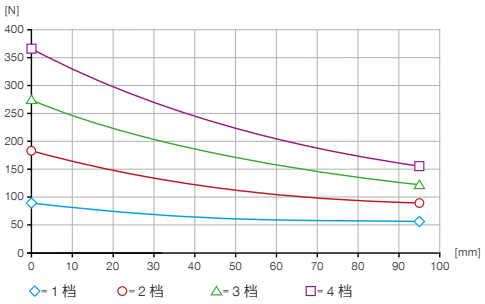
▶ 产品规格



MATCH

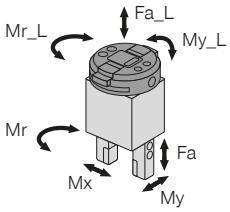
▶ 夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00007-A
常规数据	
通讯方式	I/O
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.97
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-01/02
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	13
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	360
最大张开抓取力(可调节) [N]	360
闭合时间 [s]	0.23
张开时间 [s]	0.23
操作时间 [s]	0.055
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.15
最大抓手手指长度 [mm]	100
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	2
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5

▶ 配件建议

接口 / 其他

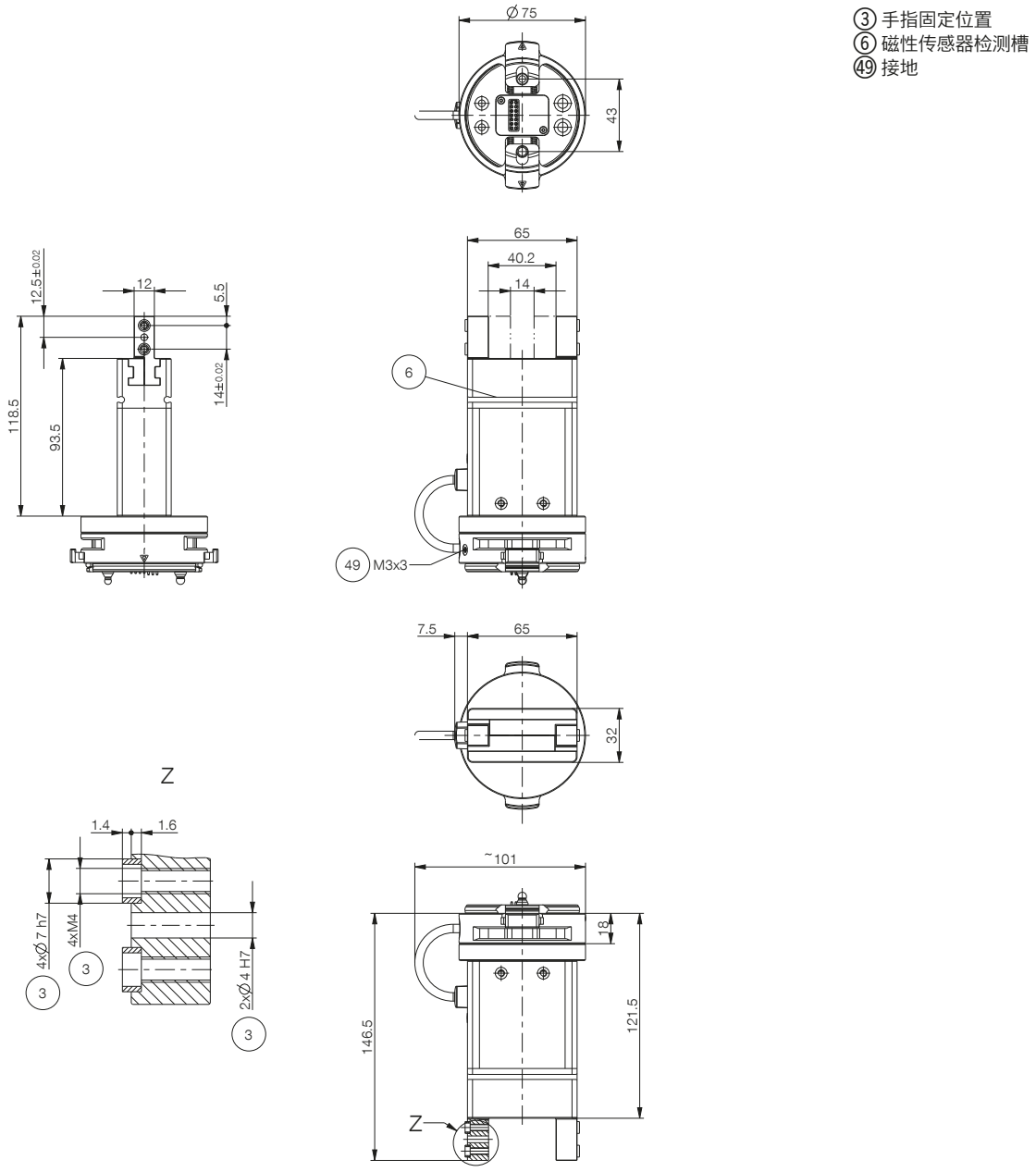


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
㊾ 接地

2指平行抓手
LWR50L-23-00008-A

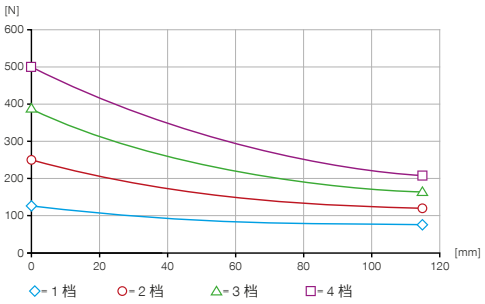
▶ 产品规格



MATCH

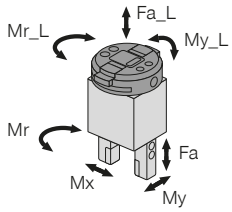
▶ 夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-23-00008-A
常规数据	
通讯方式	I/O
操作温度 [°C]	5 ... +60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.4
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F-xx-01/02
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
电缆管理	外部
驱动类型	电动
单边行程 [mm]	16
自限位	机械
最大闭合抓取力(可调节) [N]	500
最大张开抓取力(可调节) [N]	500
闭合时间 [s]	0.30
张开时间 [s]	0.30
操作时间 [s]	0.055
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.21
最大抓手手指长度 [mm]	120
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	2
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5

▶ 配件建议

接口 / 其他

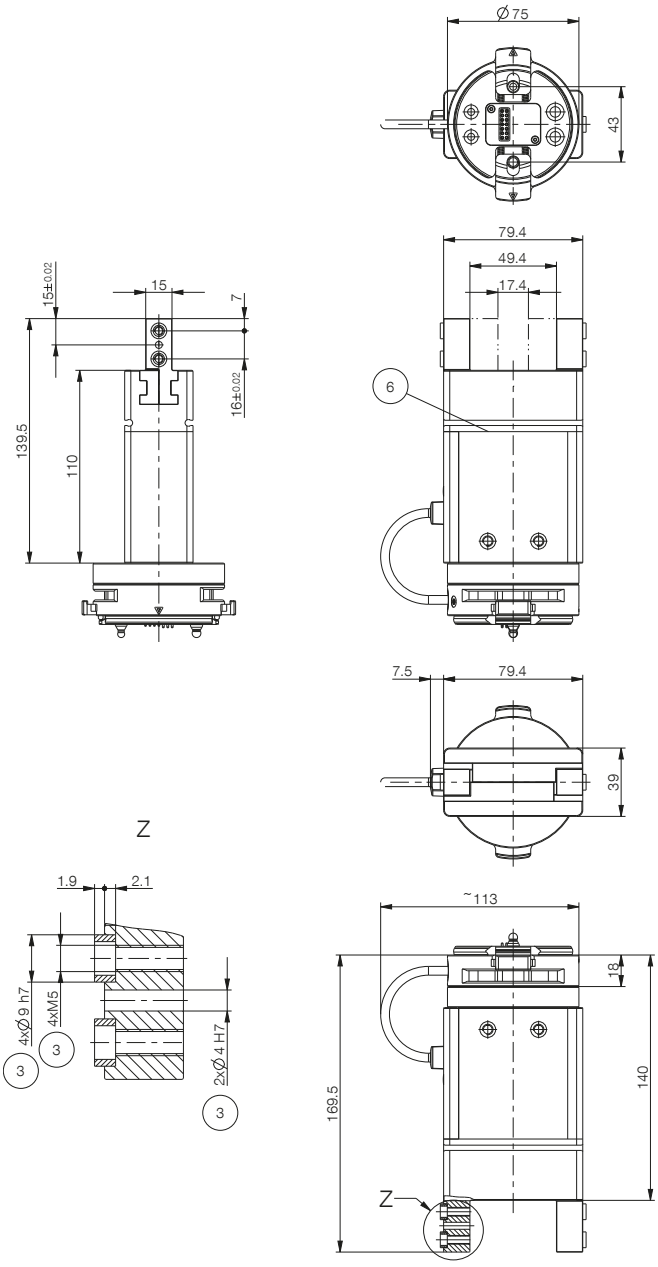


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽

MATCH - 机械抓手

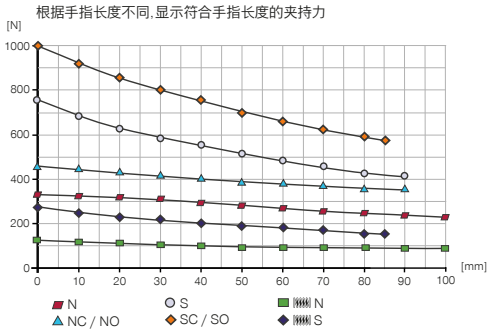
LWR50L-24-00001/2/3/4/5/6-A

► 产品规格



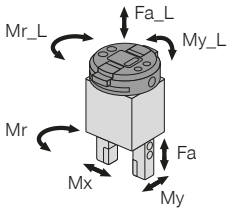
MATCH

► 夹持力图表



► 力和力矩

显示静态力和力矩



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

► 技术数据

定购编号	LWR50L-24-00001-A	LWR50L-24-00002-A	LWR50L-24-00003-A	LWR50L-24-00004-A	LWR50L-24-00005-A	LWR50L-24-00006-A
常规数据						
通讯方式	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
操作温度 [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
重量 [kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
刀具更换器的具体数据						
电传输	集成	集成	集成	集成	集成	集成
锁定行程 [mm]	1	1	1	1	1	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
拧紧力 [N]	50	50	50	50	50	50
释放力 [N]	0	0	0	0	0	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
叨口具体数据						
适用于系列	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
驱动类型	气动	智能型气动	智能型气动	智能型气动	智能型气动	智能型气动
单边行程 [mm]	6	6	6	3	3	3
闭合抓取力 [N]	330	455		740	1020	
张开抓取力 [N]	360		485	800		1080
弹簧确保的最小保持力 [N]		125	125		280	280
最大循环次数 [循环/分钟]	360	250	250	360	250	250
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
最大抓手手指长度 [mm]	100	90	90	90	85	85
重复定位精度 +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
操作气压 [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
额定操作气压 [bar]	6	6	6	6	6	6
每循环耗气体积 [cm³]	11	24	24	11	24	24
集成电磁阀	是	是	是	是	是	是
位置感应	集成	集成	集成	集成	集成	集成
通过过程数据进行位置检测	是	是	是	是	是	是
电压 [V]	24	24	24	24	24	24
最大电流消耗 [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

▶ 配件建议

接口 / 其他



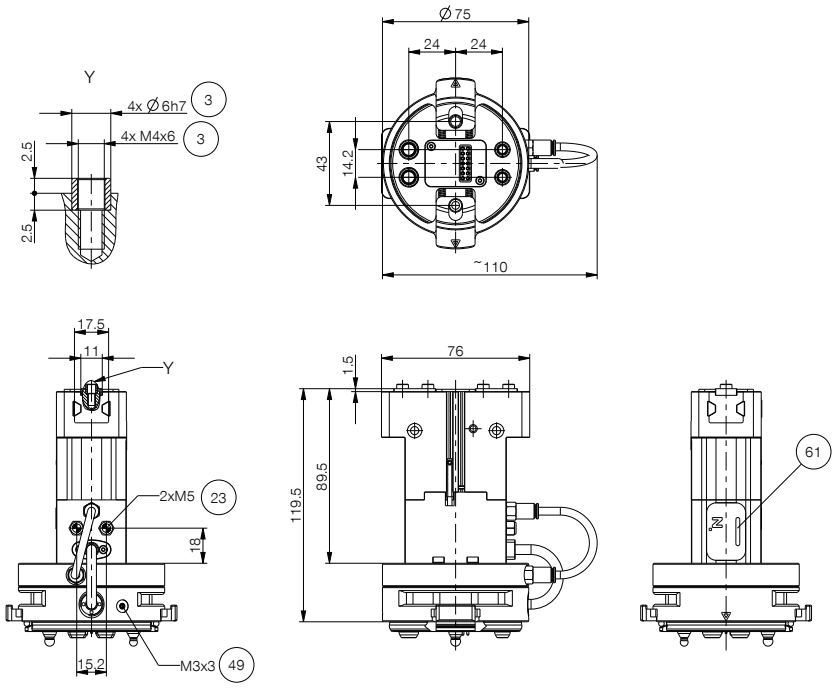
ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架

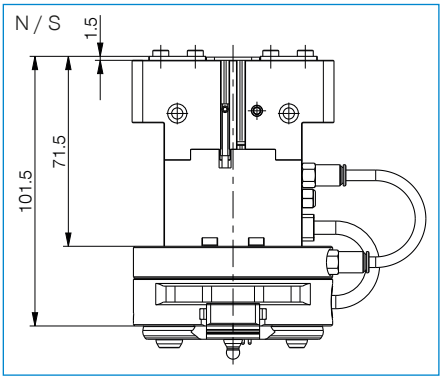


NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

NC / NO / SC / SO



③ 手指固定位置
㉓ 排气(R+S:环境脏污时,用排气软管更换过滤器,将废气溢出到干净的环境中)
㉟ 客户定制加装件的固定方式
㊾ 接地
㊶ 状态显示



MATCH - 机械抓手

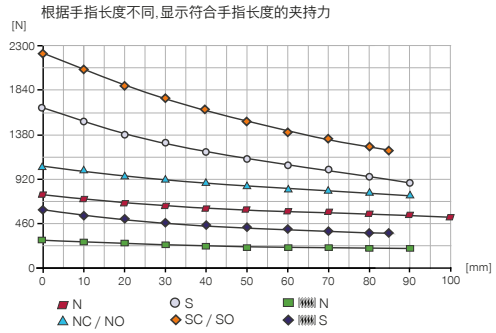
LWR50L-25-00001/2/3/4/5/6-A

▶ 产品规格



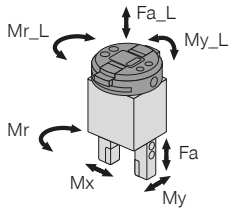
MATCH

▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 技术数据

定购编号	LWR50L-25-00001-A	LWR50L-25-00002-A	LWR50L-25-00003-A	LWR50L-25-00004-A	LWR50L-25-00005-A	LWR50L-25-00006-A
常规数据						
通讯方式	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link	IO-Link
操作温度 [°C]	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50	+5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40
重量 [kg]	1.7	1.8	1.8	1.7	1.8	1.8
刀具更换器的具体数据						
电传输	集成	集成	集成	集成	集成	集成
锁定行程 [mm]	1	1	1	1	1	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
拧紧力 [N]	50	50	50	50	50	50
释放力 [N]	0	0	0	0	0	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
叼口具体数据						
适用于系列	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
驱动类型	智能型气动	智能型气动	智能型气动	智能型气动	智能型气动	智能型气动
单边行程 [mm]	6	6	6	3	3	3
闭合抓取力 [N]	740	1020		1620	2240	
张开抓取力 [N]	800		1080	1750		2370
弹簧确保的最小保持力 [N]		280	280		620	620
最大循环次数 [循环/分钟]	330	230	230	330	230	230
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
最大抓手手指长度 [mm]	100	90	90	90	85	85
重复定位精度 +/- [mm]	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01
操作气压 [bar]	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7	3 ... 8	4 ... 7	4 ... 7
额定操作气压 [bar]	6	6	6	6	6	6
每循环耗气体积 [cm³]	22	43	43	22	43	43
集成电磁阀	是	是	是	是	是	是
位置感应	集成	集成	集成	集成	集成	集成
通过过程数据进行位置检测	是	是	是	是	是	是
电压 [V]	24	24	24	24	24	24
最大电流消耗 [A]	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10	0.10

▶ 配件建议

接口 / 其他



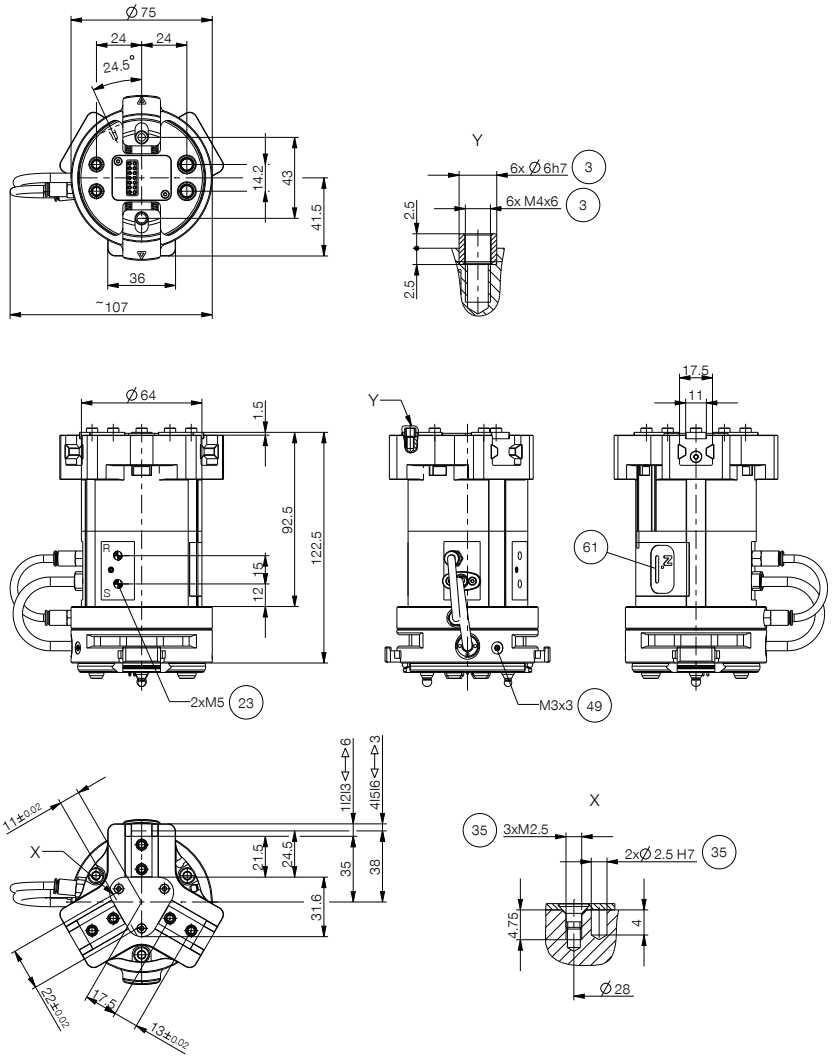
ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



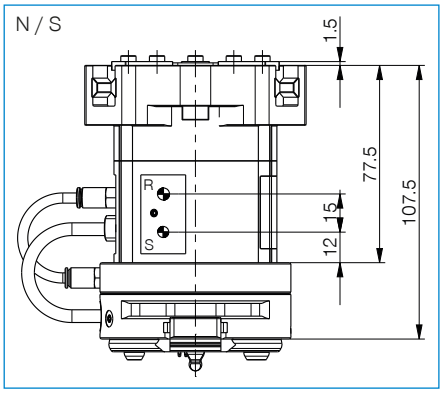
NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

NC / NO / SC / SO



③ 手指固定位置
㉓ 排气(R+S:环境脏污时,用排气软管更换过滤器,将废气溢出到干净的环境中)
㉟ 客户定制加装件的固定方式
㊾ 接地
㊶ 状态显示

N / S



磁性抓手
LWR50L-26-00001-A

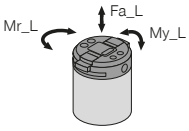
▶ 产品规格



MATCH

▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **技术数据**

定购编号	LWR50L-26-00001-A
常规数据	
操作温度 [°C]	5 ... +80
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.44
刀具更换器的具体数据	
气体传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F
最大附着力 [N]	27
最小操作气压 [bar]	3
最大操作气压 [bar]	8
每循环耗气体积 [cm^3]	3.5

▶ 配件建议

接口 / 其他



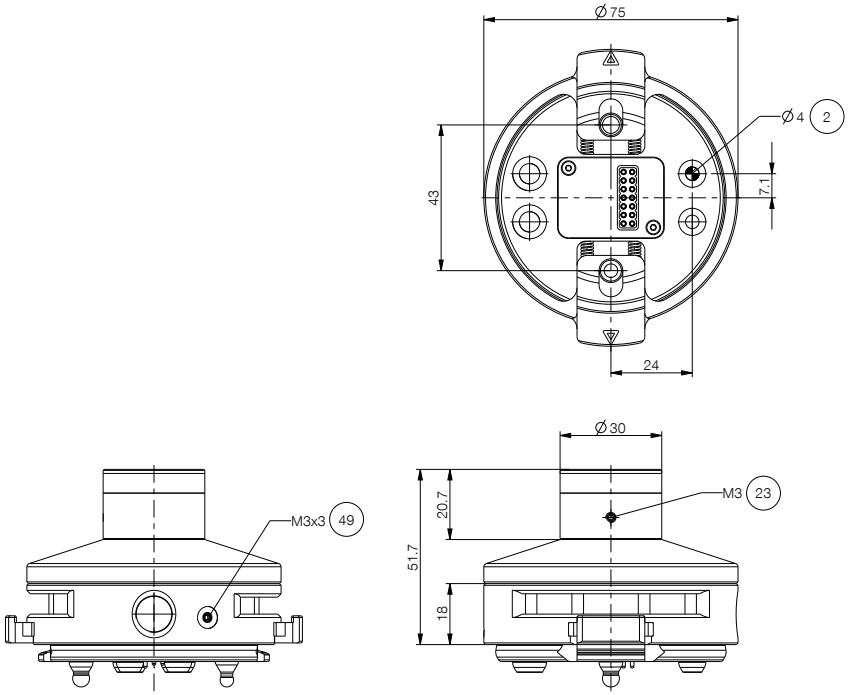
ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

② 能源供应
㉓ 排气孔
㊾ 接地



磁性抓手
LWR50L-26-00002-A

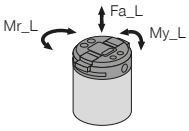
▶ 产品规格



MATCH

▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **技术数据**

定购编号	LWR50L-26-00002-A
常规数据	
操作温度 [°C]	5 ... +80
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.6
刀具更换器的具体数据	
气体传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F
最大附着力 [N]	65
最小操作气压 [bar]	3
最大操作气压 [bar]	8
每循环耗气体积 [cm³]	9

▶ 配件建议

接口 / 其他



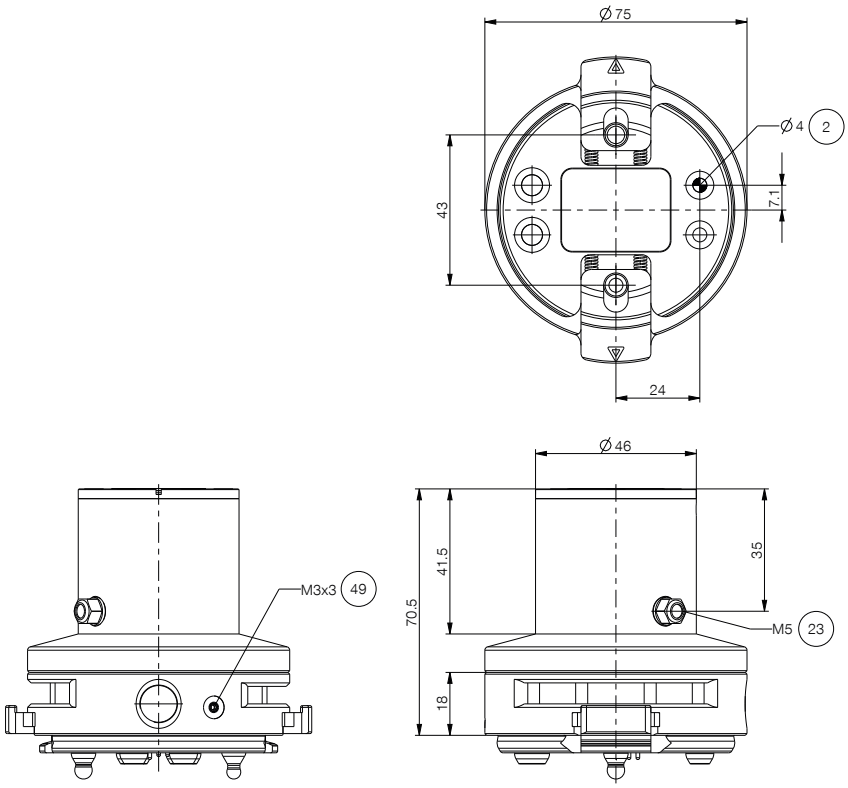
ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

② 能源供应
㉓ 排气孔
㊾ 接地



磁性抓手
LWR50L-26-00003-A

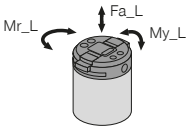
▶ 产品规格



MATCH

▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **技术数据**

定购编号	LWR50L-26-00003-A
常规数据	
操作温度 [°C]	5 ... +80
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.4
刀具更换器的具体数据	
气体传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F
最大附着力 [N]	220
最小操作气压 [bar]	3
最大操作气压 [bar]	8
每循环耗气体积 [cm³]	75

▶ 配件建议

接口 / 其他



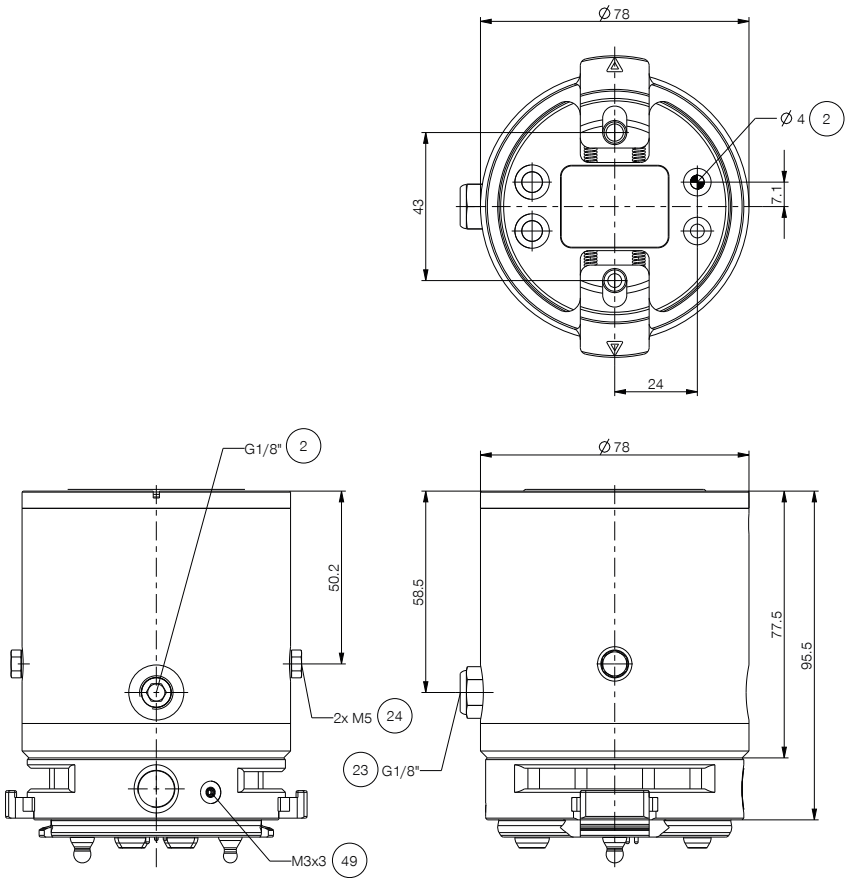
ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

② 能源供应
㉓ 排气孔
㉔ 顶紧螺丝或运输保险装置
㊾ 接地



针形抓手
LWR50L-27-00001-A

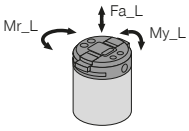
▶ 产品规格



MATCH

▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **技术数据**

定购编号	LWR50L-27-00001-A
常规数据	
操作温度 [°C]	5 ... +80
根据IEC 60529标准安全保护	IP30
重量 [kg]	0.69
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F
针最小可调节行程 [mm]	0
针最大可调节行程 [mm]	1.5
针数 [个]	20
针直径 [mm]	0.7
收缩时间/延展时间 [s]	0.03
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
最小操作气压 [bar]	4
最大操作气压 [bar]	8
额定操作气压 [bar]	6
每循环耗气体积 [cm³]	1

▶ 配件建议

接口 / 其他

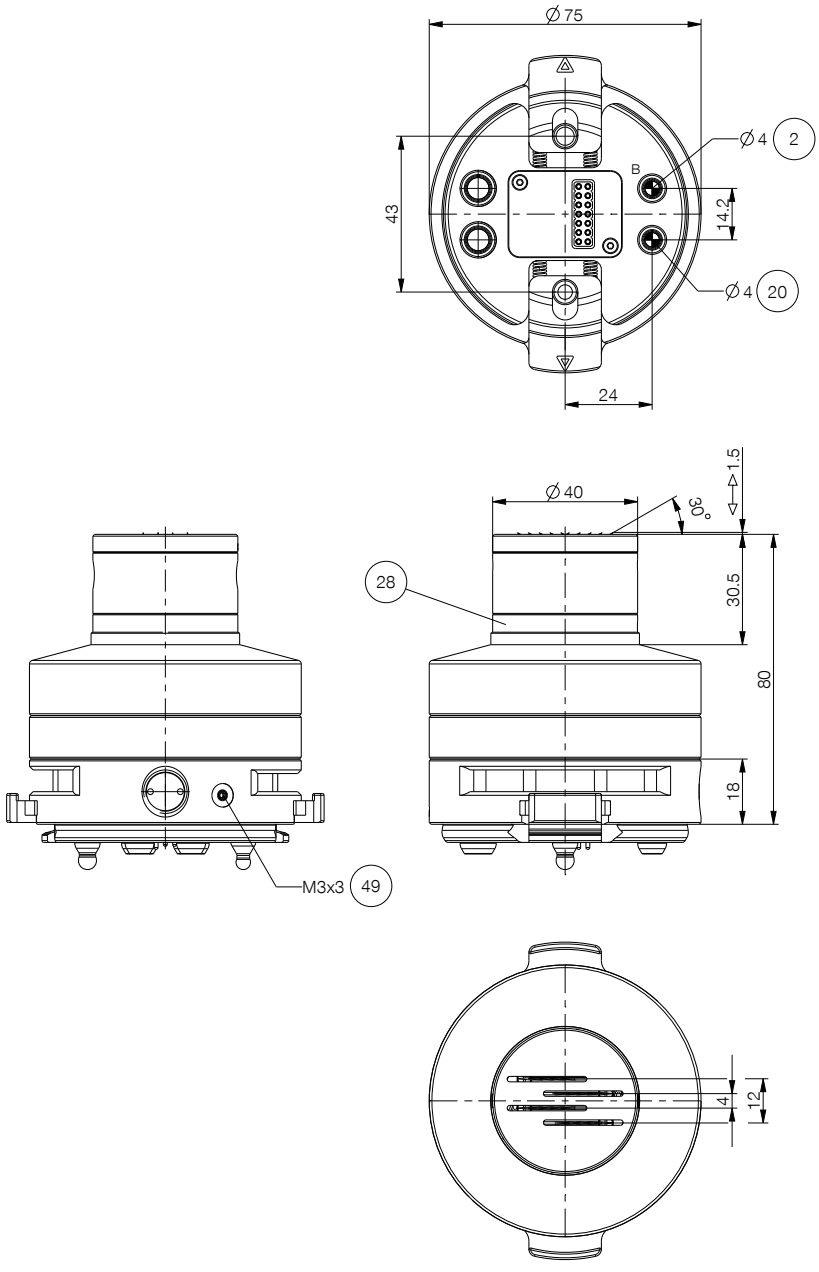


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



② 能源供应
⑳ 吹风进气口
㉘ 行程调节
㊾ 接地

外O型圈装配抓手
LWR50L-28-00001-A

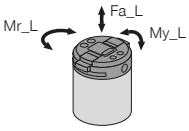
▶ 产品规格



MATCH

▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ **技术数据**

定购编号	LWR50L-28-00001-A
常规数据	
操作温度 [°C]	5 ... +80
根据IEC 60529标准安全保护	IP30
重量 [kg]	0.99
刀具更换器的具体数据	
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
叼口具体数据	
适用于系列	LWR50F
单边张开最小可调节行程 [mm]	3
单边张开最大可调节行程 [mm]	6
推出行程 [mm]	5
张开力 [N]	300
建议O型圈最小直径 [mm]	4
建议O型圈最大直径 [mm]	60
手指数量 [编号]	6
闭合时间 [s]	0.05
张开时间 [s]	0.05
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
最小操作气压 [bar]	4
最大操作气压 [bar]	8
额定操作气压 [bar]	6

▶ 配件建议

夹爪组件



UB65-3
脱料器手指铝
6 [个]



UB65-4
扩张手指钢
6 [个]

接口 / 其他

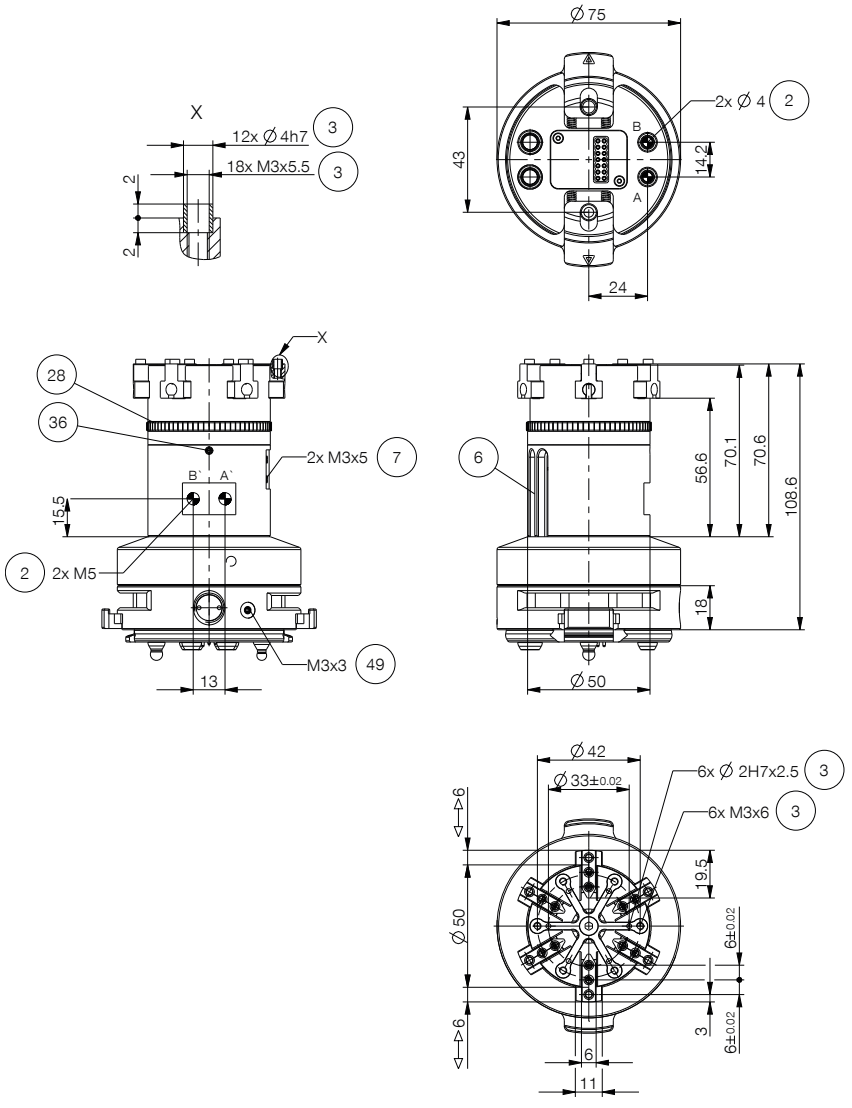


ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头



② 能源供应
③ 手指固定位置
⑥ 磁性传感器检测槽
⑦ 接近开关安装块
㉘ 行程调节
㊱ 调整环止动装置
㊾ 接地

MATCH - 角法兰
LWR 系列

▶ 产品优点



▶ 标准化

角法兰已针对 MATCH - 机械臂末端生态系统进行了优化。几秒内快速更换，适用于所有机器人。

▶ 集成轻而易举

直接轻松地集成 GEP2000、GEP5000、GEH6000IL 和 GPD5000IL 系列 IO-Link 机械抓手。

▶ 干涉轮廓极小

直接集成压缩空气和 IO-Link 控制。可选配通风喷嘴和编程笔。

▶ 面向您具体应用的合适产品



▶ 我们的产品钟爱挑战!
无论哪种极端条件，无论置身世界何方，我们久经实践考验的零部件和系统都能实现无尽可能。
欢迎为您的应用挑选合适的产品:
www.zimmer-group.com



▶ 第1步:机器人模块

定购编号	LWR50F-13-04-A	LWR50F-00-06-A
适用于机器人类型	ABB CRB 15000 GoFa*	ISO TK 50**

*最大耗电量 2 A

**与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

▶ 第2步:倾斜的法兰盘

定购编号	LWR50L-29-00001-A
适用于系列	LWR50F-xx-06

▶ 第3步:适配器板

定购编号	APRTK50-50	APRTK50-51	APRTK50-52	APRTK50-53
适合机械抓手	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

▶ 第4步:附件

定购编号	DUWFR01	SPWFR01
设计	通风喷嘴	编程笔

MATCH - 角法兰
LWR50L-29-00001-A

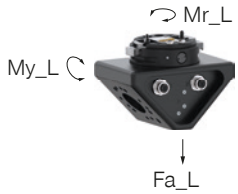
▶ 产品规格



MATCH

▶ **力和力矩**

显示静态力和力矩



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

▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50F-13-04-A
MATCH - 机器人模块



LWR50F-00-06-A
MATCH - 机器人模块

接口 / 其他



WVM5
角度接头-快接式



APRTK50-50
适配板



APRTK50-51
适配板

接口 / 其他



APRTK50-52
适配板



APRTK50-53
适配板



DUWFR01
通风喷嘴



SPWFR01
编程笔



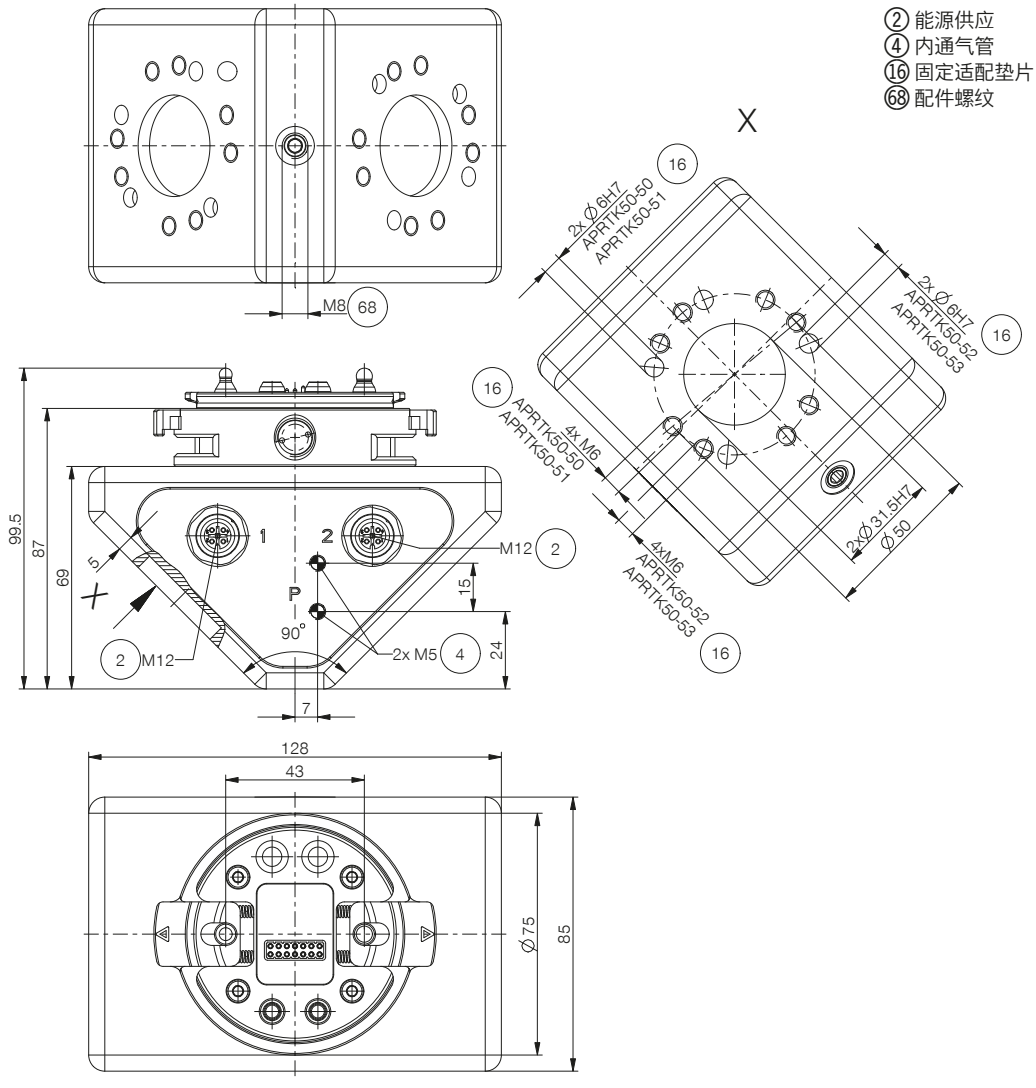
ALWR1-50-A
MATCH - Odkladacia stanica

▶ 推荐配件:放置架



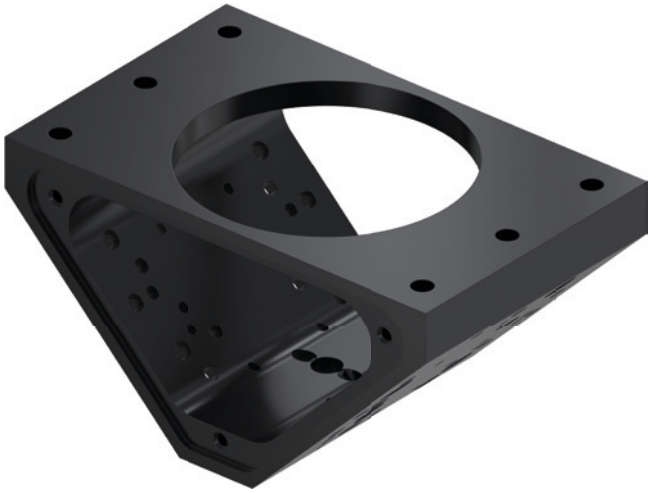
NJ5-E2SK-01
接近开关电缆 0.3m - M8连接头

	▶ 技术数据
定购编号	**LWR50L-29-00001-A**
适用于系列	LWR50F-xx-06
气体传输	集成
电传输	集成
锁定行程 [mm]	1
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +50
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.2





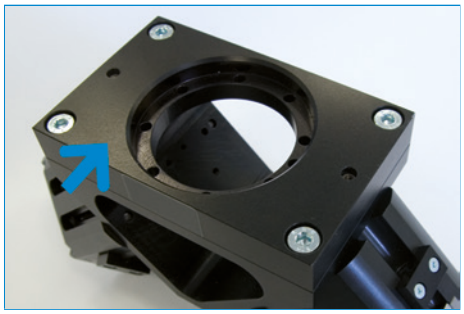
角法兰
产品系列概览



10 角度法兰 320 - 323

 WFR 系列 322

角法兰
WFR 系列



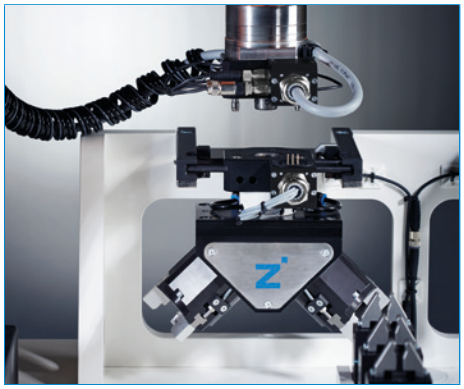
与您的机器人灵活连接
转接板是根据EN ISO 9409-1标准制造的,因此适用于不同制造商的大多数机器人类型。

第1步:选择转接板
只需确定机器人法兰盘的节圆直径,你就会收到相匹配的转接板。



超过50种不同的变体
适配器板和角形法兰可与13种不同的夹持器组合 - 形成超过50种不同的变体。从我们的主目录中选择您合适的抓取器。在那里,你会发现各种各样的设计,有或没有抓取力保护,有不同的保护等级或耐高温。

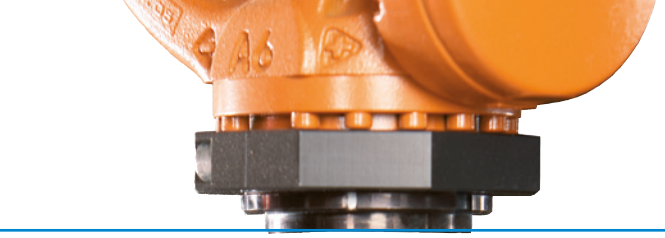
第2步:选择有角度的法兰盘
选择抓手,这将导致直角法兰的出现。





扩展角法兰的功能性
盖板、通风喷嘴或编程笔及丰富的配件,您可以根据自己的需要迅速集成更多的功能。

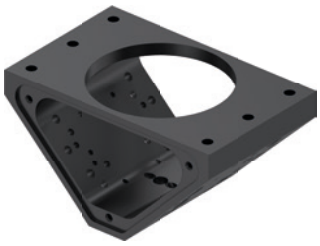
第3步:选择配件





▶ 第1步:适配器板

定购编号	▶ 技术数据			
	APR01	APR02	APR03	APR05
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 40	TK 50	TK 100	TK 31.5



▶ 第2步:倾斜的法兰盘

定购编号	▶ 技术数据	
	WFR03	WFR04
适合多种结构尺寸	GPP5004 / GPP5006 / GEP5006 / GPD5004 / GPD5006 / GED5006	GPP5008 / GPP5010 / GEP5008 / GPD5008 / GPD5010 / GED5008 / GPW5008

▶ 第3步:附件



定购编号	▶ 技术数据	
	ABWFR01	ABWFR02
设计	盖板	盖板
可匹配于	WFR03	WFR04



定购编号	DUWFR01
设计	通风喷嘴
可匹配于	WFR03 / WFR04



定购编号	SPWFR01
设计	编程笔
可匹配于	WFR03 / WFR04

使用提示
常规

本产品目录的内容不受任何约束，其用途仅止于信息传播，而非法律意义上的报价产品目录。合同签订在很大程度上取决于 Zimmer 公司书面的订单确认。只有在符合现行的一般性销售和交付条款和条件的情况下，Zimmer 公司才会书面确认订单。请登录**www.zimmer-group.com 查阅详情。**
本产品目录中提到的所有产品均针对预期用途而设计，例如自动化机器。在使用和安装时，应严格遵循公认的有关安全和专业化作业的专业技术规定。
此外，还应遵循相关法律规定、TÜV 相关规定、同业工伤事故保险联合会相关规定或 VDE(德国电气工程师协会)规定。

用户应严格遵照本产品目录中列出的技术数据。用户不得逾越技术数据规定的范围。在缺失此类数据时，并不能由此确定不存在此类上限或下限，或针对特殊用途不存在限制。针对特殊的应用情况，必须始终先进行咨询。

产品价格中并不包含废弃处理费用，客户在将产品交由 Zimmer 公司回收并进行废弃处理时，务必考虑到这一点。

技术数据和图示
我们根据最先进的知识细致缜密地整理出技术数据和图示。但我们仍无法担保数据的时效性、正确性和完整性。

针对在常规产品描述、Zimmer 公司产品目录以及各种形式的手册和价目表中所包含的数据和信息(例如图示、图纸、说明、尺寸、重量、材料、技术性能和其他效能)以及所述产品和服务，Zimmer 公司均保留更改的权利，并可以无需事先通知而随时进行更改或更新。仅当在合同或订单确认书中已作出明确说明时，相关数据或信息才会受到相应的约束。允许与此类产品描述的数据存在微小偏差，但偏差应在客户认为合理的前提下不影响合同的正常履行。

免责声明
Zimmer Group 的产品受产品责任法制约。本产品目录既未明确表示也未默认包含任何针对图示产品的质保、特性担保或约定，同时也不包含有关产品可支配性的说明。针对有关产品质量特征、属性或应用的广告用语，Zimmer 公司不承担任何法律责任。

在法律允许的前提下，Zimmer 公司针对因使用本产品目录中所包含的信息而直接或间接导致的损失、连带损失以及基于任何法律根据的任何形式的索赔，不承担任何责任。

商标、版权和复制
本产品目录中的工业产权图示(例如品牌、徽标、注册商标或专利)不包含任何与许可证或使用权授予相关的信息。未经 Zimmer 公司明确书面许可，严禁使用此类图示。本产品目录中的所有内容归属 Zimmer 公司的知识产权。按照版权法规定，严禁以任何形式非法利用知识产权(包括摘引形式在内)。未经 Zimmer 公司事先书面许可，严禁进行翻印、复制和翻译(包括摘引形式在内)。

标准
Zimmer Group 拥有一套经过 ISO 9001: 2008 认证的质量管理体系。Zimmer Group 拥有一套经过 ISO 14001: 2004 认证的环境管理体系。

使用提示
个性化

基于欧盟机器指令 2006/42/EC 的公司声明(附录 II 1 B)

我们在此郑重声明,我们的元件作为非完整性机器符合机器指令 2006/42/EC 的下列基本要求

编号 1.1.2、编号 1.1.3、编号 1.1.5、编号 1.3.2、编号 1.3.4、编号 1.3.7、编号 1.5.3、编号 1.5.4、编号 1.5.8、编号 1.6.4、编号 1.7.1、编号 1.7.3、编号 1.7.4.

此外,我们声明,专用技术资料按照该指令附录 VII B 部分的规定编制而成。
我们有义务通过我们的文件汇编部门按照要求向市场监督机构呈交有关非完整性机器的专用资料(电子版)。
仅当确定装配非完整性机器的机器或设备符合机器指令 2006/42/EC 的规定,并已根据附录 II A 要求发布了欧盟符合性声明时,方可将非完整性机器投入使用。

woofwu 吾福精密科技
WOOFWU PRECISION TECHNOLOGY CO., LTD.
www.woofwu.com.tw | sales@woofwu.com.tw

營 業 部 高雄市大寮區翁園路131-62號
TEL:(07)783-3668 FAX:(07)783-1368
新竹據點 BOSCH電動工具專賣店&體驗中心
新竹縣竹北市環北路五段298-3號
TEL:(03)560-0169 FAX:(03)560-0139
台南據點 台南市仁德區文華路3段428巷152弄29號
TEL:(06)270-1878 FAX:(06)270-1876

Certified Excellence
rexroth
A Bosch Company