

ROBOTIQUE

APERÇU DES SÉRIES

CHANGEURS D'OUTILS	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Course de verrouillage	Transfert pneumatique de l'énergie
MANUEL			
Série HWR2000	31.5 / 40 / 50	4 mm	4 / 8
Série HWR	63 / 80	1 mm	6 / 6
PNEUMATIQUE			
Série WPR5000	31.5 / 40 / 50 / 63 / 80 / 100 / 125 / 160	1.2 mm - 2.5 mm	4 / 12
Série WWR1000	160 / 200	1 mm	
AUTOMATIQUE			
Série FWR	40 / 50 / 63 / 80	0.6 mm - 1 mm	4 / 4
MAGNÉTIQUE			
Série WMR2000	63		4 / 4
JOINT TOURNANT	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Débit par transmetteur	Transfert électrique de l'énergie
Série DVR	40 / 50 / 63 / 80 / 100 / 125 / 160	70 l/min - 270 l/min	12 pôles 4 à 12 pôles 4 pôles 6 pôles 8 pôles
Série DVR1000	125	290 l/min	4 pôles + PE
ÉQUILIBRAGES D'AXE			
AXE X, Y ET ROTATIF			
Équilibrages d'axe	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Déviations horizontales +/-	Angle de torsion max.
Série FGR	40 / 50	2 mm - 4 mm	9 ° - 12 °
AXE X ET Y			
Équilibrages d'axe	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Course plan X/Y +/-	Force de maintien centrée
Série XYR1000	40 / 50 / 63 / 80 / 100 / 125 / 160 / 200	3.0 mm - 12.5 mm	150 N - 3000 N
Série XYR9000		15.0 mm - 20.0 mm	10000 N - 20000 N
AXE Z			
Équilibrages d'axe	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Course dans l'axe Z	Force de maintien
Série ZR1000	40 / 50 / 63 / 80 / 100 / 125 / 160 / 200	8 mm - 20 mm	250 N - 11500 N
Série ZR9000	200	30 mm - 40 mm	7000 N - 21000 N
Équilibrages d'axe	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Encombrement en hauteur	Déviations horizontales +/-
Série ARP	40 / 50 / 63 / 80 / 100 / 125 / 160	21.5 mm - 28 mm	2 / 1 mm/°
MÉCANISME ANTI-COLLISION	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Déviations axe Z	Déviations horizontales +/-
PNEUMATIQUE			
Série CSR	50 / 63 / 80 / 100 / 125 / 160	10.5 mm - 28 mm	9 ° - 12.5 °
Série CRR	40 / 50 / 63	8 mm - 15 mm	13.0 ° - 14.0 °
MATCH - END-OF-ARM-ECOSYSTEM			
MATCH - Module robot	Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	Force de serrage	Poids de manutention max.
Série LWR	TK 31.5 / TK 40 / TK 50	50 N	25 kg
MATCH - Pinces	Course par mors	Force de préhension	Longueur du mors de préhension
Série LWR	3 mm - 60 mm	145 N - 2370 N	60 mm - 120 mm
MATCH - Magasins		Pour taille de fabrication	Force de verrouillage
Série ALWR		LWR50L	40 N
MATCH - Support angulaire	Adapté aux séries	Course de verrouillage	Transfert pneumatique de l'énergie
Série LWR	LWR50F-xx-06	1 mm	intégrée

Transfert électrique de l'énergie	Poids	Classe IP	Classe de salle propre	UL	CE	UKCA	LABS	REACH	RoHS
en option	0.04 kg - 0.23 kg						●	●	●
en option	0.31 kg - 0.67 kg						●	●	●
en option	0.094 kg - 11 kg						●	●	●
en option	5.3 kg - 15 kg						●	●	●
en option	0.14 kg - 0.68 kg	IP44					●	●	●
intégrée	0.21 kg - 0.49 kg	IP68	2				●	●	●
Transfert pneumatique de l'énergie	Poids	Classe IP	Classe de salle propre	UL	CE	UKCA	LABS	REACH	RoHS
4 / 8	0.39 kg - 11 kg	IP40 / IP64					●	●	●
8 / 8	8.5 kg	IP64					●	●	●
				UL	CE	UKCA	LABS	REACH	RoHS
Force de maintien excentrée	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
50 N - 140 N	0.84 kg - 1.8 kg						●	●	●
Force de maintien excentrée	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
30 N - 1250 N	0.5 kg - 18 kg						●	●	●
3500 N	38 kg - 140 kg	IP40					●	●	●
Force du ressort	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
22 N - 320 N	0.52 kg - 13 kg	IP40					●	●	●
	37 kg - 120 kg						●	●	●
Déviation verticale +/-	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
2 / 1 mm/°	0.14 kg - 5.8 kg						●	●	●
Précision de répétition axiale +/-	Poids	Classe IP	Classe de salle propre	UL	CE	UKCA	LABS	REACH	RoHS
0.05 mm	0.66 kg - 15 kg						●	●	●
0.01 mm	0.61 kg - 1.9 kg						●	●	●
				UL	CE	UKCA	LABS	REACH	RoHS
Durée de vie en cycles	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
100000	0.27 kg - 0.72 kg	IP40		●	●	●	●	●	●
Poids propre de la mâchoire	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
0.05 kg - 2.1 kg	0.44 kg - 1.8 kg	IP30 / IP40		●	●	●	●	●	●
Force de déverrouillage	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
20 N	0.2 kg						●	●	●
Transfert électrique de l'énergie	Poids	Classe IP	Classe de salle propre						
intégrée	1.2 kg	IP40					●	●	●