

MATCH - KOŁNIERZ KĄTOWY

SERIA LWR

► ZALETY PRODUKTU



MATCH

► Standaryzacja

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

► Prosta integracja

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

► Kontur zmniejszający kolizyjność

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

► PRODUKT DOPASOWANY DO KONKRETNIEGO ZASTOSOWANIA



► Nasze produkty lubią wyzwania!

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

Znajdź odpowiedni produkt do konkretnego zastosowania:

www.zimmer-group.com



► KROK 1: MODUŁ ROBOTA

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

*Pobór prądu maks. 2 A

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

► KROK 2: KOŁNIERZ KĄTOWY

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

► KROK 3: PŁYTA ADAPTERA

Nr katalogowy	APRTK50-50	APRTK50-51	APRTK50-52	APRTK50-53
Pasuje do chwytaków	GEP2006IL-00-B / GEP2006IL-03-B / GEP2010IL-00-B / GEP2010IL-03-B / GEP2013IL-00-B / GEP2013IL-03-B	GEP2016IL-00-B / GEP2016IL-03-B / GEP5006IL-00-A / GEH6040IL-03-B / GEH6040IL-31-B / GEH6060IL-03-B / GEH6060IL-31-B	HRC-03-126902 / HRC-03-138553	GPD5006N-IL-10-A / GPD5006NC-IL-10-A / GPD5006NO-IL-10-A / GPD5006S-IL-10-A / GPD5006SC-IL-10-A / GPD5006SO-IL-10-A

► KROK 4: AKCESORIA

Nr katalogowy	DUWFR01	SPWFR01
Budowa	Dysza przedmuchowa	Końcówka do programowania

MATCH - KOŁNIERZ KĄTOWY

LWR50L-29-00001-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50F-13-04-A
MATCH - Moduł robota



LWR50F-00-06-A
MATCH - Moduł robota



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM5
Złącze skręcane kątowo-wychylne



APRTK50-50
Płytką pośrednicząca



APRTK50-51
Płytką pośrednicząca



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



APRTK50-52
Płytką pośrednicząca



APRTK50-53
Płytką pośrednicząca



DUWFR01
Dysza przedmuchiowa



SPWFR01
Końcówka do programowania



ALWR1-50-A
MATCH - Stanowisko odkładania

► ZALECANE WYPOSAŻENIE ZESTAWU DO STANOWISKO ODKŁADANIA



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

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

