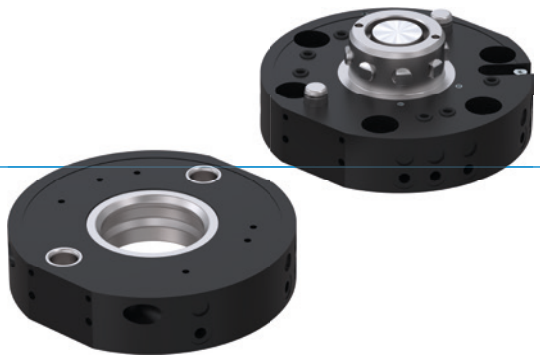
CAMBIADORES DE HERRAMIENTA
SERIE WWR

▶ VENTAJAS DE PRODUCTO



▶ **Sujeción segura en caso de caída de presión**

La combinación de un mecanismo de muelle y una elevada relación de transmisión garantiza una máquina segura.

▶ **De construcción extremadamente plana**

Este tipo de construcción reduce al mínimo la carga de momentos para los robots y permite emplear tamaños menores y más económicos

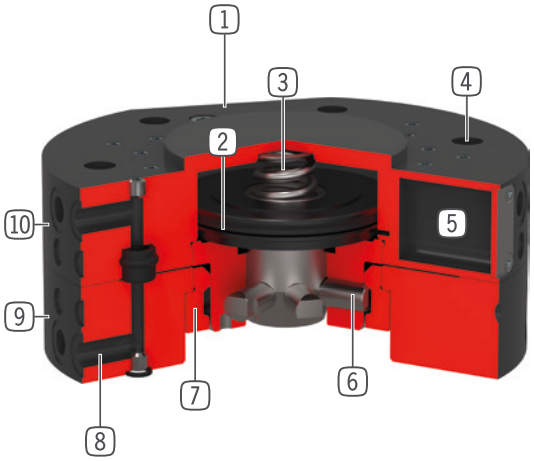
▶ **Variedad infinita de transmisores de medios**

¡Sea cual sea el medio que desea transferir, nosotros ya lo habremos transferido al menos una vez antes y encontraremos la solución adecuada para sus necesidades!

▶ EL PRODUCTO ADECUADO PARA SU APLICACIÓN

▶ **A nuestros productos les encantan los retos.**
Condiciones extremas, en cualquier lugar del planeta: nuestros sistemas y componentes acreditados en la práctica le ofrecen infinitas posibilidades. Encuentre el producto adecuado para sus necesidades en particular:
www.zimmer-group.com

▶ SUS VENTAJAS EN DETALLE



1 **Sujeción del módulo de transmisión de energía**

2 **Accionamiento**
- cilindro neumático de doble efecto

3 **Muelle integrado**
- acumulador de energía en caso de caída de presión

4 **Brida de sujeción a robot**
- circulo primitivo según EN ISO 9409-1

5 **Detección de la posición del émbolo**
- a través de detector magnético

6 **Bulones de enclavamiento**
- ajustado al casquillo de bloqueo

7 **Casquillo de bloqueo**
- elevada absorción de momentos

8 **Paso de aire integrado**
- Transmisión de aire o vacío
- Posibilidad de conexión directa de aire

9 **Parte suelta**
- Para el montaje en el lado de la herramienta

1 0 **Parte fija**
- Para el montaje en el lado robot

▶ DATOS TÉCNICOS

Tamaño constructivo	Brida de conexión según EN ISO 9409-1	Alimentacíon neumática [Cantidad]	Pasos eléctricos
WWR40	TK 40	4	opcional
WWR50	TK 50	4	opcional
WWR63	TK 63	6	opcional
WWR80	TK 80	6	opcional
WWR100	TK 100	6	opcional
WWR125	TK 125	10	opcional
WWR160	TK 160	10	opcional

▶ MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE

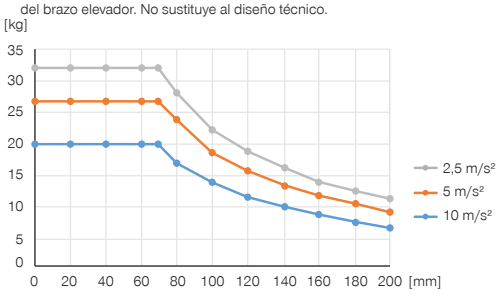
Toda la información a un clic: www.zimmer-group.com. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

CAMBIADORES DE HERRAMIENTA
TAMAÑO CONSTRUCTIVO WWR40

▶ ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

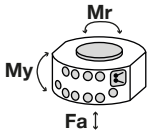
▶ Posición de montaje variable

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador. No sustituye al diseño técnico.



▶ Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos que pueden actuar sobre el cambiador de herramienta.



Mr [Nm]	70
My [Nm]	90
Fa [N]	3800

▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO

4 [pieza]
Junta tórica
COR0025100

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS

ABASTECIMIENTO DE ENERGÍA

GVM5
Racor recto

WVM5
Racores angulares

SEÑAL

ZUB088929
Detección magn. posición émbolo

SEÑAL

NJR04-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

CONEXIONES/OTROS

Módulos de transmisión de energía y accesorios para cambiador de herramienta

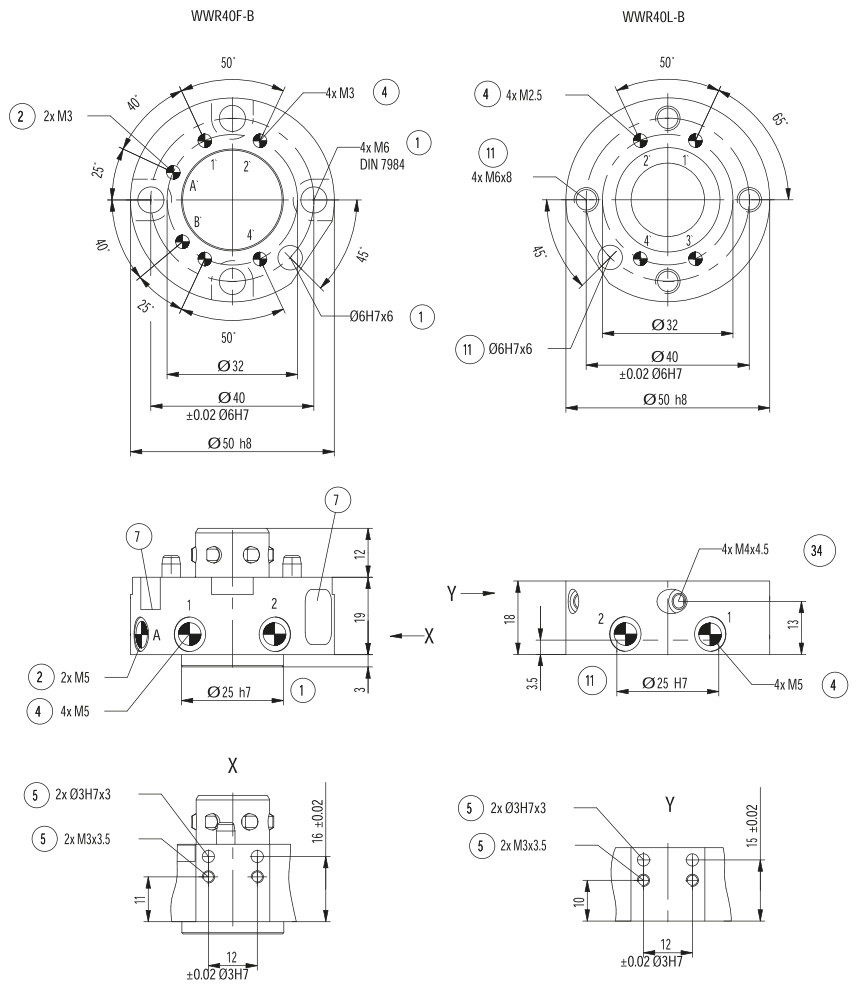
ALSR1-40-B
Estación de reposo

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS ESTACIÓN DE REPOSO

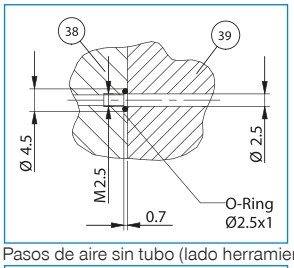
NJ5-E2
Detector inductivo - Cable 5 m

NJ5-E2SK
Detector inductivo cable 0,3 m - Conector M8

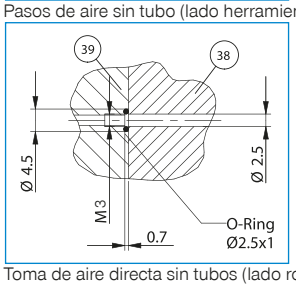
	► Datos técnicos	
Referencia	**WWR40F-B**	**WWR40L-B**
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40	TK 40
Alimentacíon neumática [Cantidad]	4	4
Caudal por portador	150	150
Pasos eléctricos	opcional	opcional
Autorretención en posición enclavada	mecánica	mecánica
Carrera de enclavamiento [mm]	0.3	
Precisión de repetición en Z [mm]	0.01	0.01
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.02	0.02
Fuerza de acople [N]	50	
Fuerza de desacople [N]	30	
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.3	1.3
Presión de servicio [bar]	4 ... 10	4 ... 10
Presión de servicio nominal [bar]	6	6
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +80	5 ... +80
Volumen de cilindro por ciclo [cm³]	2.8	
Momento de inercia [kgcm²]	0.3	0.28
Peso [kg]	0.12	0.09



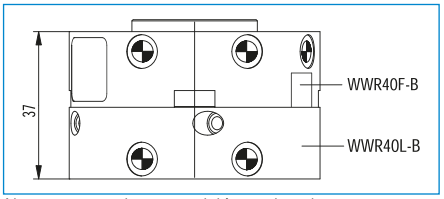
① Sujeción (lado robot)
② Abastecimiento de energía
④ Paso de aire integrado
⑤ Sujeción módulo trans. eléctrica
⑦ Alojamiento para iniciador
⑪ Fijación (por parte del cliente)
㉞ Rosca para machos de estación de reposo
㊳ Cambiador de herramienta
㊴ Adaptador
Ⓐ Conexión de aire enclavada
Ⓑ Conexión de aire desenclavada
Ⓐ' Conexión de aire enclavada (alternat./dir.)
Ⓑ' Conexión de aire desenclavada (altern./dir.)



Pasos de aire sin tubo (lado herramienta)



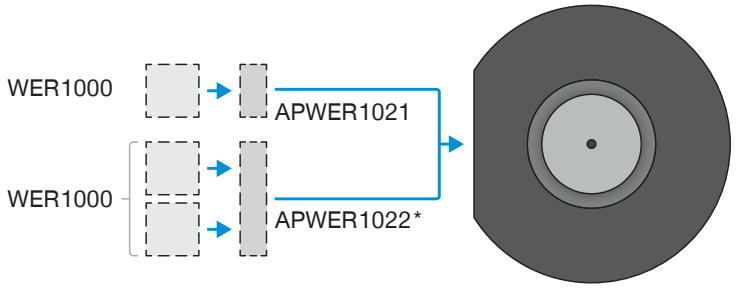
Toma de aire directa sin tubos (lado robot)



Altura constructiva en posición enclavada

MÓDULOS DE TRANSMISIÓN DE ENERGÍA
TAMAÑO WWR40/WWR50

► DIAGRAMA DE CONEXIÓN



*cuando se utiliza APWER1022, se debe utilizar ZUB152474 para poder utilizar la conexión de aire 4 (sólo es posible WVM5).