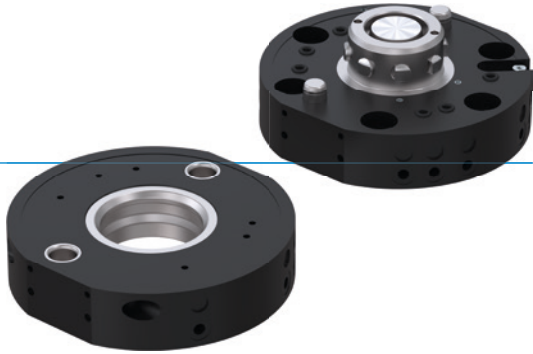


# 工具快换

## WWR 系列

### ▶ 产品优点



#### ▶ 断气情况下确保保持力

弹簧机构和高传动比的结合保证了机器的安全性。

#### ▶ 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

#### ▶ 可任意组合各种能源信号的转换系统

不论您需要转换什么样的信号,根据我们丰富的实际应用经验,我们会帮您找到适合您需求的解决方案!

### ▶ 面向您具体应用的合适产品



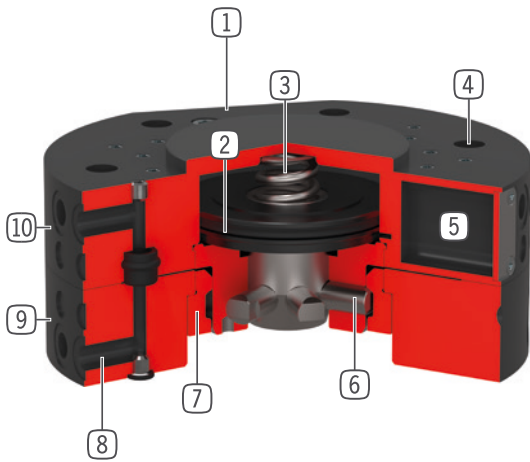
#### ▶ 我们的产品钟爱挑战!

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](http://www.zimmer-group.com)

## 优势细节



- ① 安装能源模块
- ② 驱动
  - 双作用气缸
- ③ 内置弹簧
  - 断气情况下能源储备
- ④ 机械手法兰
  - 安装圈符合EN ISO 9409-1标准
- ⑤ 活塞位置检测
  - 通过磁场传感器
- ⑥ 锁销
  - 配套于锁紧套
- ⑦ 锁紧套
  - 高力矩
- ⑧ 内置气路
  - 空气/真空管路
  - 可实现无管操作
- ⑨ 非固定端
  - 用于工具端安装
- ⑩ 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<br>[编号] | 电传输 |
|--------|------------------------|--------------|-----|
| WWR40  | TK 40                  | 4            | 选配  |
| WWR50  | TK 50                  | 4            | 选配  |
| WWR63  | TK 63                  | 6            | 选配  |
| WWR80  | TK 80                  | 6            | 选配  |
| WWR100 | TK 100                 | 6            | 选配  |
| WWR125 | TK 125                 | 10           | 选配  |
| WWR160 | 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](http://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

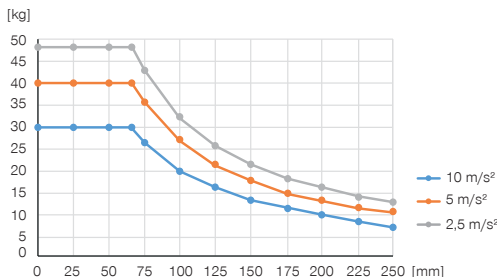
## WWR50 尺寸型号

### 产品规格



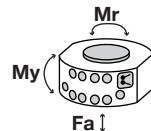
#### 可变安装位置

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] | 105  |
| Fa [N]  | 4000 |

### 随货提供



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



#### 传感器



**ZUB088928**  
活塞位置检测



#### 传感器



**NJR04-E2SK**  
接近开关电缆 0.3m - M8接头



#### 接口 / 其他



能源元件和附件,用于刀具更换器



**ALSR1-50-B**  
放置架

### 推荐配件:放置架

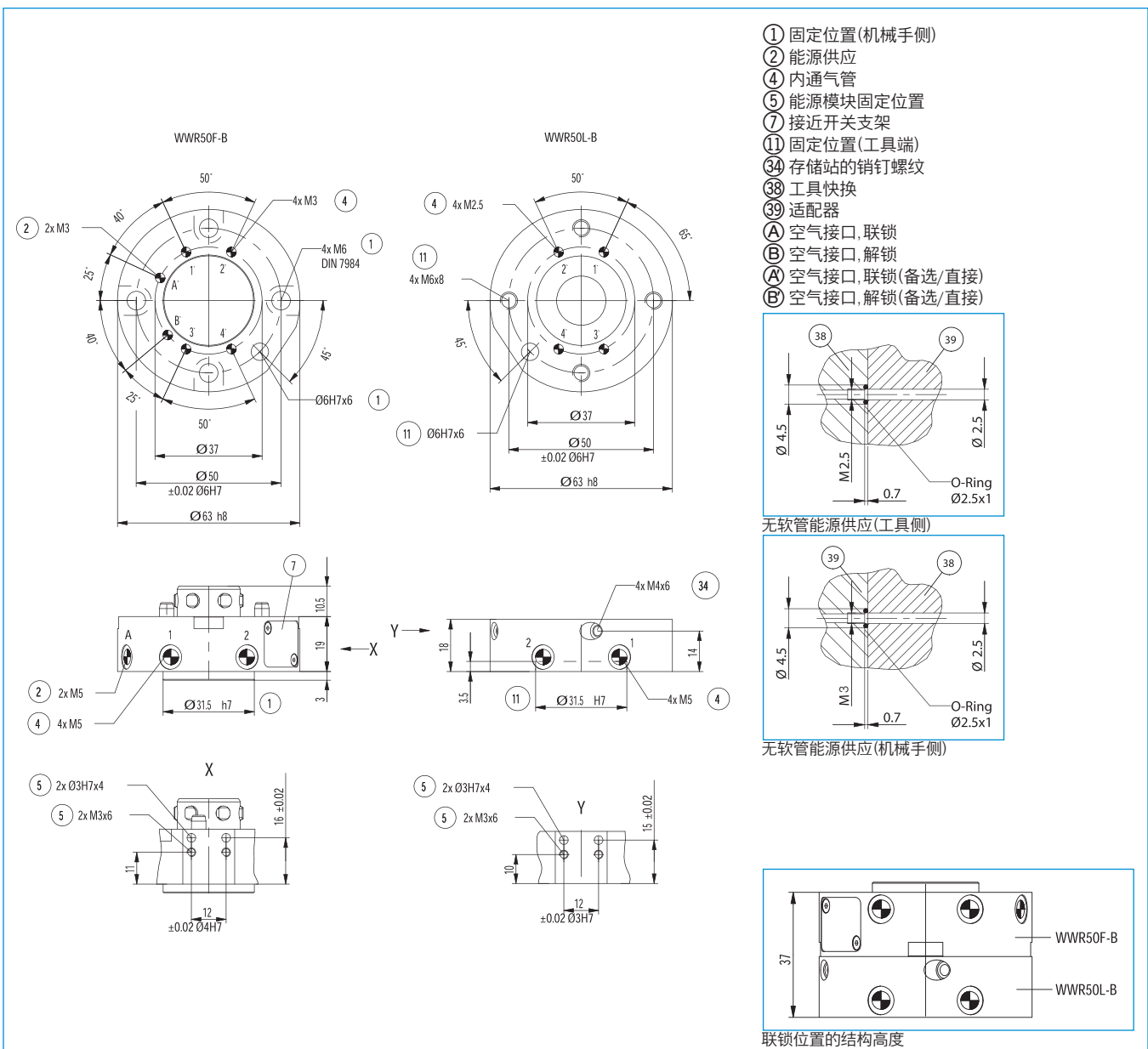


**NJ5-E2**  
接近开关电缆5m-直接出线



**NJ5-E2SK**  
接近开关电缆 0.3m - M8接头

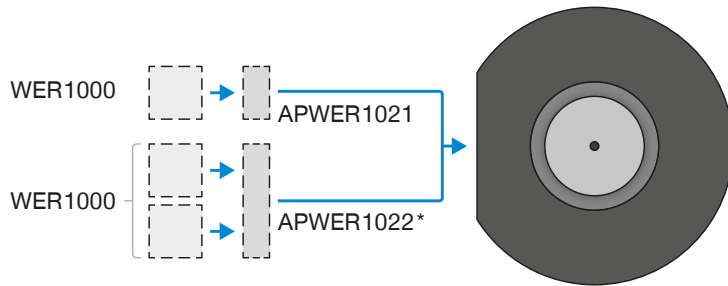
| 订购编号                       | WWR50F-B  | WWR50L-B  |
|----------------------------|-----------|-----------|
| 依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰     | TK 50     | TK 50     |
| 气体传输 [编号]                  | 4         | 4         |
| 每种载体的通过量                   | 150       | 150       |
| 电传输                        | 选配        | 选配        |
| 锁紧时自限位                     | 机械        | 机械        |
| 锁定行程 [mm]                  | 0.3       |           |
| 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]                    | 50        |           |
| 释放力 [N]                    | 30        |           |
| 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 [cm <sup>3</sup> ] | 3         |           |
| 惯性矩 [kgcm <sup>2</sup> ]   | 0.8       | 0.7       |
| 重量 [kg]                    | 0.2       | 0.15      |



# 工具快换的能源元件

## WWR40 / WWR50 尺寸型号

### ▶ 连接图



\*当使用APWER1022时, 必须使用ZUB152474才能使用空气接口4 (只有WVM5可能)。