



Zestawy robotów

Efektory końcowe do robotów Universal Robots

THE KNOW-HOW FACTORY

ZESTAWY ROBOTÓW UR

AUTOMATYZACJA Z ZIMMER GROUP I UNIVERSAL ROBOTS

NASZE DOŚWIADCZENIE – TWOJE KORZYŚCI

WSPÓŁPRACA

Coboty Universal Robots i efekторы końcowe Zimmer Group oferują maksymalną elastyczność, kompatybilność i łatwość obsługi. Bezwarunkowa współpraca przekształca ambicje w konkretne wyniki.

PROSTE W UŻYCIU

Łatwość użycia, szeroka gama efektorów końcowych Zimmer Group jako partnera UR+ toruje drogę do automatyzacji i umożliwia szeroki zakres zastosowań i rozwiązań.

ROZWIĄZANIA DO AUTOMATYZACJI

Zestawy efektywnych rozwiązań automatyzacyjnych, które łączą w sobie dostępność i kompleksowość. Z konfiguracjami, które można dostosować do indywidualnych wymagań.



PRZEGLĄD ZESTAWÓW ROBOTÓW

SERIA GPP5000 I GPD5000



PNEUMATYCZNE CHWYTAKI RÓWNOLEGŁE 2-SZCZĘKOWE – SERIA GPP5000

PNEUMATYCZNE CHWYTAKI KONCENTRYCZNE 3-SZCZĘKOWE – SERIA GPD5000

Steel Linear Guide – dopracowana koncepcja prowadnicy

Stalowo-stalowa prowadnica zapewnia precyzję, solidność i trwałość z okresami konserwacji do 30 milionów cykli chwytania. Cechy te zapewnią wymierne korzyści i pozwalają zwiększyć ekonomiczność i bezpieczeństwo procesowe maszyny.

Precyzyjne, wytrzymałe, mocne i trwałe

Chwytaکی te oferują niezawodne wsparcie dla różnych aplikacji, od montażu, pobierania z pojemnika, pakowania i podawania, po automatyczny załadunek i rozładunek maszyny. Umożliwia to redukcję różnorodności typów używanych w produkcji, a tym samym obniżenie kosztów magazynowania i procesu.

Szczelny i odporny na korozję – chwytak uniwersalny

Chwytaکی ten nadaje się do niemal wszystkich warunków otoczenia, a dzięki szczelnej prowadnicy do IP67 i ochronie antykorozyjnej znajduje uniwersalne zastosowanie. Ten stopień ochrony zapewnia bezpieczną pracę nawet w zapyłonym i wilgotnym otoczeniu.



Uszczelnienie



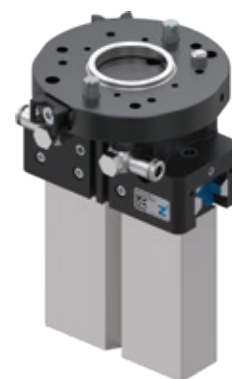
Zabezpieczenie przed korozją



IP64

PNEUMATYCZNY CHWYTAК RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY – GPP5006

| ▶ RSB-00-36-00001-A | | |
|--------------------------|---|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GPP5006N-00-A | Pneumatyczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 6 mm na szczękę | 1 |
| APR000001 | Płyta adaptera UR, ISO TK 50 | 1 |
| UB5006AL | Szczęki uniwersalne | 2 |
| WVM5 | Złącza pneumatyczne | 2 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie | |
| Zalecany robot | UR3e – UR16e | |
| Ciężar [kg] | 0,67 | |
| Sterowanie | Pneumatyczne | |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów | |



PRZEGLĄD ZESTAWÓW ROBOTÓW

SERIA GPP5000 I GPD5000

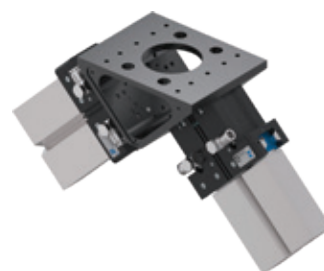
PNEUMATYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY DO WIĘKSZYCH OBCIĄŻEŃ – GPP5010

| ► RSB-00-38-00001-A | | |
|--------------------------|--|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GPP5010NC-00-A | Pneumatyczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 10 mm na szczękę | 1 |
| APR000011 | Płyta adaptera UR, ISO TK 80 | 1 |
| UB5010AL | Szczęki uniwersalne | 2 |
| WV1-8x8 | Złącza pneumatyczne | 2 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie | |
| Zalecany robot | UR20 – UR30 | |
| Ciężar [kg] | 2,32 | |
| Sterowanie | Pneumatyczne | |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów | |



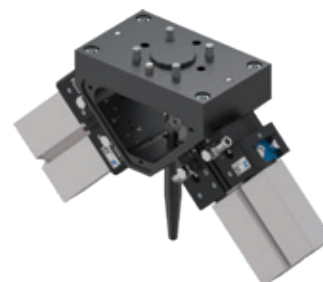
PODWÓJNY PNEUMATYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY DO PODAWANIA DO MASZYN – GPP5010

| ► RSB-00-38-00003-A | | |
|--------------------------|--|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GPP5010NC-00-A | Pneumatyczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 10 mm na szczękę | 2 |
| APR10 | Płyta adaptera ISO TK 80 na WFR04 | 1 |
| WFR04 | Kołnierz kątowy | 1 |
| UB5010AL | Szczęki uniwersalne | 4 |
| WV1-8x8 | Złącza pneumatyczne | 4 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Podawanie do maszyny | |
| Zalecany robot | UR20 – UR30 | |
| Ciężar [kg] | 4,86 | |
| Sterowanie | Pneumatyczne | |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów | |



PODWÓJNY PNEUMATYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY DO PODAWANIA DO MASZYN – GPP5006

| ► RSB-00-36-00003-A | | |
|--------------------------|--|--------|
| Produkt | Technische Daten | Anzahl |
| GPP5006N-00-A | Pneumatyczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 6 mm na szczękę | 2 |
| WFR000002 | Kołnierz kątowy do pneumatycznych chwytaków równoległych 2-szczękowych GPP5006 | 1 |
| UB5006AL | Szczęki uniwersalne | 4 |
| DUWFR01 | Dysza przedmuchowa | 1 |
| WVM5 | Złącza pneumatyczne | 4 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Podawanie do maszyny | |
| Zalecany robot | UR5 – UR16 | |
| Ciężar [kg] | 1,76 | |
| Sterowanie | Pneumatyczne | |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów | |



PNEUMATYCZNY CHWYTAK KONCENTRYCZNY 3-SZCZĘKOWY DO WIĘKSZYCH OBCIĄŻEŃ – GPD5006

| ► RSB-00-36-00002-A | | |
|--------------------------|--|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GPD5006N-00-A | Pneumatyczny chwytak koncentryczny 3-szczękowy o skoku 6 mm na szczękę | 1 |
| APR000001 | Płyta adaptera UR, ISO TK 50 | 1 |
| UB5006AL | Szczęki uniwersalne | 3 |
| WVM5 | Złącza pneumatyczne | 2 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie | |
| Zalecany robot | UR3e – UR16e | |
| Ciężar [kg] | 0,96 | |
| Sterowanie | Pneumatyczne | |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów | |



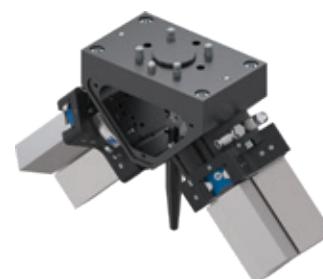
PNEUMATYCZNY CHWYTAK KONCENTRYCZNY 3-SZCZĘKOWY DO WIĘKSZYCH OBCIĄŻEŃ – GPD5010

| ► RSB-00-38-00002-A | | |
|--------------------------|---|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GPD5010NC-00-A | Pneumatyczny chwytak koncentryczny 3-szczękowy o skoku 10 mm na szczękę | 1 |
| APR000011 | Płyta adaptera UR, ISO TK 80 | 1 |
| UB5010AL | Szczęki uniwersalne | 3 |
| WV1-8x8 | Złącza pneumatyczne | 2 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie | |
| Zalecany robot | UR20 – UR30 | |
| Ciężar [kg] | 3,58 | |
| Sterowanie | Pneumatyczne | |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów | |



PODWÓJNY PNEUMATYCZNY CHWYTAK KONCENTRYCZNY 3-SZCZĘKOWY DO PODAWANIA DO MASZYN – GPD5006

| ► RSB-00-36-00004-A | | |
|--------------------------|---|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GPD5006N-00-A | Pneumatyczny chwytak koncentryczny 3-szczękowy o skoku 6 mm na szczękę | 2 |
| WFR000002 | Kołnierz kątowy do pneumatycznych chwytaków koncentrycznych 3-szczękowych GPD5006 | 1 |
| UB5006AL | Szczęki uniwersalne | 6 |
| DUWFR01 | Dysza przedmuchowa | 1 |
| WVM5 | Złącza pneumatyczne | 4 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Podawanie do maszyny | |
| Zalecany robot | UR5 – UR16 | |
| Ciężar [kg] | 2,35 | |
| Sterowanie | Pneumatyczne | |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów | |



PRZEGLĄD ZESTAWÓW ROBOTÓW

SERIA GEP2000

ELEKTRYCZNE CHWYTAKI RÓWNOLEGŁE 2-SZCZĘKOWE – SERIA GEP2000

Maksymalny skok przy niewielkiej przestrzeni

Potrzebujesz dużego skoku, ponieważ stosujesz chwytanie kształtowe lub masz dużą różnorodność detali, ale dostępna przestrzeń i nośność w Twojej aplikacji są ograniczone? Ten chwytak będzie idealny!

Najprostsze sterowanie

Sterowanie przez porty I/O, jak zawór. Łatwość integracji z układem sterowania.

Zasilanie elektryczne

Idealne do podawania małych detali lub innych zastosowań, w których nie ma dostępnego sprężonego powietrza.

Mechaniczna samoczynna blokada

W przypadku awarii zasilania lub zatrzymania awaryjnego, funkcja samoczynnej blokady zapewnia dodatkowe bezpieczeństwo.

Kompatybilne z URCap

Sprzężenie zwrotne pozycji szczęk za pośrednictwem sygnału analogowego 0-10 V, który można łatwo skonfigurować za pomocą URCap.



**10 mln cykli
bez konserwacji
(maks.)**



**Regulowana
siła chwytania**



**Mechaniczna
samoczynna
blokada**

ELEKTRYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY – GEP2006

| ▶ RSB-01-29-00001-A | | |
|--------------------------|--|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GEP2006IO-12-B-01 | Elektryczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 6 mm na szczękę | 1 |
| APR000017 | Płyta adaptera UR, ISO TK 50 | 1 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie | |
| Zalecany robot | UR3e – UR16e | |
| Ciężar [kg] | 0,36 | |
| Sterowanie | Elektryczne cyfrowe | |
| Podłączenie | Wewnętrzne ułożenie przewodów | |



ELEKTRYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY – GEP2010

| ▶ RSB-01-30-00001-A | | |
|--------------------------|---|--------|
| Produkt | Technische Daten | Anzahl |
| GEP2010IO-12-B-01 | Elektryczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 10 mm na szczękę | 1 |
| APR000017 | Płyta adaptera UR, ISO TK 50 | 1 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie | |
| Zalecany robot | UR3e – UR16e | |
| Ciężar [kg] | 0,48 | |
| Sterowanie | Elektryczne cyfrowe | |
| Podłączenie | Wewnętrzne ułożenie przewodów | |



ELEKTRYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY – GEP2013

| ▶ RSB-01-31-00001-A | | |
|---------------------|---|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GEP2013IO-12-B-01 | Elektryczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 13 mm na szczękę | 1 |
| APR000018 | Płyta adaptera UR, ISO TK 50 | 1 |

| Charakterystyka | |
|--------------------------|---|
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie |
| Zalecany robot | UR10e – UR30 |
| Ciężar [kg] | 0,77 |
| Sterowanie | Elektryczne cyfrowe |
| Podłączenie | Wewnętrzne ułożenie przewodów |



URCap
DOSTĘPNY

ELEKTRYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY – GEP2016

| ▶ RSB-01-32-00001-A | | |
|---------------------|---|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GEP2016IO-12-B-01 | Elektryczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 16 mm na szczękę | 1 |
| APR000018 | Płyta adaptera UR, ISO TK 50 | 1 |

| Charakterystyka | |
|--------------------------|---|
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie |
| Zalecany robot | UR10e – UR16e |
| Ciężar [kg] | 1,16 |
| Sterowanie | Elektryczne cyfrowe |
| Podłączenie | Wewnętrzne ułożenie przewodów |



URCap
DOSTĘPNY

PODWÓJNY ELEKTRYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY DO PODAWANIA DO MASZYN – GEP2016

| ▶ RSB-00-33-00001-A | | |
|---------------------|---|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| GEP2016IO-05-B | Elektryczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 16 mm na szczękę | 2 |
| WFR000005 | Kołnierz kątowy | 1 |
| KAG500B5 | Złącze z kablem | 2 |

| Charakterystyka | |
|--------------------------|-------------------------------|
| Przykładowe zastosowania | Podawanie do maszyny |
| Zalecany robot | UR5 – UR16 |
| Ciężar [kg] | 2,43 |
| Sterowanie | Elektryczne cyfrowe |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów |



PRZEGLĄD ZESTAWÓW ROBOTÓW

SERIA GEP5000 I GED5000



ELEKTRYCZNE CHWYTAKI RÓWNOLEGŁE 2-SZCZĘKOWE – SERIA GEP5000

ELEKTRYCZNE CHWYTAKI KONCENTRYCZNE 3-SZCZĘKOWE – SERIA GED5000

Porównywalne z chwytakami pneumatycznymi

Zbliżona siła chwytania i identyczny układ otworów przyłączeniowych jak w przypadku porównywalnego chwytaka pneumatycznego.

Najprostsze sterowanie

Sterowanie przez porty I/O, jak zawór. Łatwość integracji z układem sterowania.

Szczelność i ochrona antykorozyjna

Zabezpieczenie przeciwkorozyjne i szczelność o stopniu ochrony IP64. Ten stopień ochrony zapewnia bezpieczną pracę nawet w zapyłonym i wilgotnym otoczeniu.

Bezsztukowy silnik DC

Dzięki nawet 30 milionom cykli bezobsługowej pracy są to chwytaki, na których można polegać przez długi czas.

Zintegrowany moduł sterowania ACM

Regulowana siła chwytania, czas ruchu i punkty przełączania.

Mechaniczna samoczynna blokada

W przypadku awarii zasilania lub zatrzymania awaryjnego, funkcja samoczynnej blokady zapewnia dodatkowe bezpieczeństwo.



Zintegrowane czujniki



Zabezpieczenie przed korozją



Mechaniczna samoczynna blokada

ELEKTRYCZNY CHWYTAK RÓWNOLEGŁY 2-SZCZĘKOWY DO WIĘKSZYCH OBCIĄŻEŃ – GEP5010

| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
|----------------|---|------|
| GEP5010IO-00-A | Elektryczny chwytak równoległy 2-szczękowy o skoku 10 mm na szczękę | 1 |
| APR000011 | Płyta adaptera UR, ISO TK 80 | 1 |
| UB5010AL | Szczęki uniwersalne | 2 |
| KAW1000B8 | Złącze z kablem | 1 |

Charakterystyka

| | |
|--------------------------|---|
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie |
| Zalecany robot | UR10e – UR30 |
| Ciężar [kg] | 2,76 |
| Sterowanie | Elektryczne cyfrowe |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów |



ELEKTRYCZNY CHWYTAK KONCENTRYCZNY 3-SZCZĘKOWY DO WIĘKSZYCH OBCIĄŻEŃ – GED5010

| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
|----------------|--|------|
| GED5010IO-00-A | Elektryczny chwytak koncentryczny 3-szczękowy o skoku 10 mm na szczękę | 1 |
| APR000011 | Płyta adaptera UR, ISO TK 80 | 1 |
| UB5010AL | Szczęki uniwersalne | 3 |
| KAW1000B8 | Złącze z kablem | 1 |

Charakterystyka

| | |
|--------------------------|---|
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie |
| Zalecany robot | UR20 – UR30 |
| Ciężar [kg] | 3,89 |
| Sterowanie | Elektryczne cyfrowe |
| Podłączenie | Zewnętrzne ułożenie przewodów |



PRZEGLĄD ZESTAWÓW ROBOTÓW

SERIA GEH6000IL

ELEKTRYCZNE CHWYTAKI RÓWNOLEGŁE 2-SZCZĘKOWE – SERIA GEH6000IL

Serwonapęd ze zintegrowanym kontrolerem

Bezszcotkowy napęd oraz regulacja pozycji, prędkości lub siły gwarantują maksymalną funkcjonalność.

Bezpieczeństwo

Dzięki funkcji samoczynnej blokady detal jest trzymany bezpiecznie nawet w przypadku awarii zasilania. W sytuacji awaryjnej blokadę można zwolnić ręcznie kluczem imbusowym.

Ekosystem End of Arm MATCH

Maksymalna elastyczność, w tym odpowiedni chwytak IO-Link do kompleksowych zadań, takich jak montaż, jak również do zastosowań wymagających wysokiej precyzji i regulacji siły.

Kompatybilne z URCap

Wszystkie ruchy chwytaka można zaprogramować za pomocą UR Teach Pendant z naszym URCap, aż do bardzo złożonych zadań.



Zintegrowane czujniki



Możliwość



Płynnie

ZESTAW CHWYTAKA MATCH ADVANCED – GEH6040IL

| ▶ RSB-01-40-00001-A | | |
|--------------------------|---|------|
| Produkt | Dane techniczne | Szt. |
| LWR50L-22-00001-A | Chwytak MATCH o skoku 40 mm na szczękę | 1 |
| LWR50F-01-03-A | Moduł robota MATCH RS485 | 1 |
| UB6000-B-08 | Szczęki uniwersalne do różnych detali | 2 |
| Charakterystyka | | |
| Przykładowe zastosowania | Montaż, pobieranie z pojemników, pakowanie, podawanie | |
| Zalecany robot | UR3e – UR16e | |
| Ciężar [kg] | 1,82 | |
| Sterowanie | Elektryczne RS485 | |
| Podłączenie | Wewnętrzne ułożenie przewodów | |



Treść i dane odpowiadają stanowi aktualnemu w chwili oddania do druku. Wydanie 11/2024.

Broszurę przygotowano z największą starannością, a wszelkie dane poddano weryfikacji. Nie ponosimy jednak odpowiedzialności za ewentualne błędne lub niepełne dane. Zimmer Group zastrzega możliwość dokonywania zmian technicznych i ulepszeń produktów oraz usług w ramach ich ciągłego rozwoju. Wszystkie teksty, zdjęcia, ilustracje i rysunki w tej broszurze są własnością Zimmer Group i chroni je prawo autorskie. Wszelkie formy powielania, obróbki, modyfikacji, przekładu, filmowania oraz zapisu i przechowywania w systemach elektronicznych bez zgody firmy Zimmer Group są zabronione.

ZIMMER GROUP – THE KNOW-HOW FACTORY

NASZA KNOW-HOW FACTORY PRACUJE DLA WSZYSTKICH BRANŻ I DOSTARCZA WSZYSTKO Z JEDNEJ RĘKI. WACHLARZ NASZYCH MOŻLIWOŚCI JEST BARDZO SZEROKI, ZARÓWNO POD WZGLĘDEM ILOŚCI, JAK I ZRÓŻNICOWANIA ROZWIĄZAŃ.

MAJĄ PAŃSTWO PROBLEM DO ROZWIĄZANIA? JESTEŚMY GOTOWI POMÓC! CZEKAMY NA PAŃSTWA WYZWANIA W DZIEDZINIE BADAŃ I ROZWOJU. Z NASZEJ SPÓŁKI POCHODZĄ LICZNE INNOWACJE. ZACHWYCAMY SIĘ WSZYSTKIM CO NOWE I PRZEPEŁNIA NAS PIONIERSKI DUCH PRZEDSIĘBIORCZOŚCI.

KONTAKT – CAŁY ŚWIAT

Posiadając 17 oddziałów na całym świecie oraz partnerów w ponad 125 krajach, zapewniamy doskonały serwis lidera w zakresie technologii. Zapraszamy do kontaktu!



www.zimmer-group.com/pl/kontakt

TECHNOLOGIA SYSTEMOWA ZIMMER GROUP – NASI SPECJALIŚCI OD SPECJALNYCH ROZWIĄZAŃ

Posiadając ponad 30-letnie doświadczenie projektowe, dział technologii systemowej opracowuje specjalne rozwiązania dla obszaru obsługi i automatyzacji.



www.zimmer-group.com/pl/technika-systemowa

DOSTĘPNE PRZEZ CAŁĄ DOBĘ – NASZE WIRTUALNE STOISKO TARGOWE

Takie imponujące funkcje, jak animowane prowadzenie kamery, interaktywne hotspoty informacyjne oraz obrotowe modele 3D, mogą na pewno zachwycić także w świecie wirtualnym.



www.zimmer-group.com/pl/expo

NASZE NOWOŚCI

Firma Zimmer Group jest znana jako kuźnia pomysłów i wynalazca. Dzięki temu co roku możemy na nowo oferować liczne innowacyjne i indywidualne rozwiązania. Tutaj znajdują się nasze nowości produktowe.



www.zimmer-group.com/pl/nowosci

CENTRALA:
ZIMMER GROUP
 Am Glockenloch 2
 DE 77866 Rheinau
 T +49 7844 9139-0
 F +49 7844 9139-1199
 info.de@zimmer-group.com
www.zimmer-group.com

ZIMMER
 group