



# 机器人 套件

用于优傲机器人的  
末端执行器

THE KNOW-HOW FACTORY

# 优傲机器人套件

## ZIMMER GROUP 与优傲机器人助您迈入自动化领域

### 我们的专长 - 您的优势

#### 协作

优傲机器人公司的协作机器人和 Zimmer Group 的末端执行器代表着出色的灵活性、兼容性及用户友好性。双方协作, 助您将夙愿转化为具体成果。

#### 使用简便

作为优傲的合作伙伴, Zimmer Group 提供的各种末端执行器操作便捷, 为自动化铺平了道路, 并能实现众多的应用和解决方案。

#### 自动化解决方案

用于高性能自动化解决方案的套件, 协调了易用性和复杂性。可根据具体的客户需求调整配置。



# 机器人套件概况

## GPP5000 和 GPD5000 系列



气动两指平行机械抓手 — GPP5000 系列  
 气动三指定心机械抓手 — GPD5000 系列

### 钢制线性导轨 — 性能优异的导轨设计

钢/钢导轨能够持久保持高精度，坚固耐用，且使用寿命长，免维护周期高达 3000 万次抓取循环。该系列产品经济效益高，还可助您提高机器的过程安全性，为您带来诸多益处。

### 密封、防腐蚀 — 通用型抓手

这些机械抓手几乎适用于所有环境条件，搭配高达 IP67 密封等级的导轨，并且标配防腐涂层，在任何应用中均能助您一臂之力。即使在有粉尘和潮湿的环境中，防护等级也能确保安全运行。

### 精确、稳固、性能强大且耐用

这些机械抓手可为您的应用提供可靠的支持，从安装、无序抓取、包装、装配到自动机器上下料，均游刃有余。您可以避免在生产中频繁更换不同型号的机械抓手，从而降低库存和生产成本。



密封空气  
供应系统



防腐蚀



IP 64

### 气动两指平行机械抓手 — GPP5006

▶ RSB-00-36-00001-A

| 产品            | 技术数据                     | 数量 |
|---------------|--------------------------|----|
| GPP5006N-00-A | 气动两指平行机械抓手，单个手指的行程为 6 mm | 1  |
| APR000001     | UR 转接板，ISO TK 50         | 1  |
| UB5006AL      | 通用手指                     | 2  |
| WVM5          | 气动接头                     | 2  |

| 亮点       |               |
|----------|---------------|
| 应用示例     | 安装、无序抓取、包装、装配 |
| 建议使用的机器人 | UR3e - UR16e  |
| 重量 [kg]  | 0.67          |
| 控制方式     | 气动            |
| 连接       | 外部走线          |



# 机器人套件概况

## GPP5000 和 GPD5000 系列

### 适用于较大载荷的气动两指平行机械抓手 – GPP5010

| ▶ RSB-00-38-00001-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GPP5010NC-00-A      | 气动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 10 mm | 1  |
| APR000011           | UR 转接板, ISO TK 80          | 1  |
| UB5010AL            | 通用手指                       | 2  |
| WV1-8x8             | 气动接头                       | 2  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配              |    |
| 建议使用的机器人            | UR20 - UR30                |    |
| 重量 [kg]             | 2.32                       |    |
| 控制方式                | 气动                         |    |
| 连接                  | 外部走线                       |    |



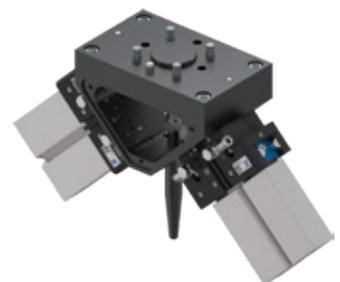
### 用于机床 上下料的双气动两指平行机械抓手 – GPP5010

| ▶ RSB-00-38-00003-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GPP5010NC-00-A      | 气动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 10 mm | 2  |
| APR10               | ISO TK 80 到 WFR04 转接板      | 1  |
| WFR04               | 转角法兰                       | 1  |
| UB5010AL            | 通用手指                       | 4  |
| WV1-8x8             | 气动接头                       | 4  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 机床上下料                      |    |
| 建议使用的机器人            | UR20 - UR30                |    |
| 重量 [kg]             | 4.86                       |    |
| 控制方式                | 气动                         |    |
| 连接                  | 外部走线                       |    |



### 用于机床上下料的双重气动两指平行机械抓手 – GPP5006

| ▶ RSB-00-36-00003-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GPP5006N-00-A       | 气动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 6 mm  | 2  |
| WFR000002           | 用于气动两指平行机械抓手 GPP5006 的转角法兰 | 1  |
| UB5006AL            | 通用手指                       | 4  |
| DUWFR01             | 通风喷嘴                       | 1  |
| WVM5                | 气动接头                       | 4  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 机床上下料                      |    |
| 建议使用的机器人            | UR5 - UR16                 |    |
| 重量 [kg]             | 1.76                       |    |
| 控制方式                | 气动                         |    |
| 连接                  | 外部走线                       |    |



### 适用于较大载荷的气动三指定心机械抓手 – GPD5006

| ▶ RSB-00-36-00002-A |                           |    |
|---------------------|---------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                      | 数量 |
| GPD5006N-00-A       | 气动三指定心机械抓手, 单个手指的行程为 6 mm | 1  |
| APR000001           | UR 转接板, ISO TK 50         | 1  |
| UB5006AL            | 通用手指                      | 3  |
| WVM5                | 气动接头                      | 2  |
| 亮点                  |                           |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配             |    |
| 建议使用的机器人            | UR3e - UR16e              |    |
| 重量 [kg]             | 0.96                      |    |
| 控制方式                | 气动                        |    |
| 连接                  | 外部走线                      |    |



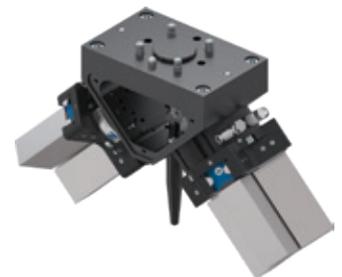
### 适用于较大载荷的气动三指定心机械抓手 – GPD5010

| ▶ RSB-00-38-00002-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GPD5010NC-00-A      | 气动三指定心机械抓手, 单个手指的行程为 10 mm | 1  |
| APR000011           | UR 转接板, ISO TK 80          | 1  |
| UB5010AL            | 通用手指                       | 3  |
| WV1-8x8             | 气动接头                       | 2  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配              |    |
| 建议使用的机器人            | UR20 - UR30                |    |
| 重量 [kg]             | 3.58                       |    |
| 控制方式                | 气动                         |    |
| 连接                  | 外部走线                       |    |



### 用于机床上下料的双重气动三指定心机械抓手 – GPD5006

| ▶ RSB-00-36-00004-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| WFR000002           | 用于气动三指定心机械抓手 GPD5006 的转角法兰 | 1  |
| UB5006AL            | 通用手指                       | 6  |
| DUWFR01             | 通风喷嘴                       | 1  |
| WVM5                | 气动接头                       | 4  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 机床上下料                      |    |
| 建议使用的机器人            | UR5 - UR16                 |    |
| 重量 [kg]             | 2.35                       |    |
| 控制方式                | 气动                         |    |
| 连接                  | 外部走线                       |    |



# 机器人套件概况

## GEP2000 系列

### 电动两指平行机械抓手 — GEP2000 系列

#### 在狭小空间实现极大行程

您是否因为以仿形夹持方式抓取或移动各种零件而需要大行程, 但实际应用中的安装空间和承载能力却有限? 那么, 这款机械抓手就是您的首选!

#### 便捷控制

通过 I/O 端口进行控制, 就像电磁阀一样。可轻松整合到控制系统中。

#### 电气操作

十分适合搬运小零件或者无压缩空气可用的其他应用。

#### 机械式自锁

在断电或者急停情况下, 机械式自锁功能可提供额外的安全保障。

#### URCap 兼容

通过 0-10V 模拟信号反馈手指位置, 该信号可借助 URCap 轻松进行配置。



1000 万次  
免维护  
循环 (最大)



夹持力  
可调



机械式自锁

### 电动两指平行机械抓手 — GEP2006

| ▶ RSB-01-29-00001-A |                           |    |
|---------------------|---------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                      | 数量 |
| GEP2006IO-12-B-01   | 电动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 6 mm | 1  |
| APR000017           | UR 转接板, ISO TK 50         | 1  |
| 亮点                  |                           |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配             |    |
| 建议使用的机器人            | UR3e - UR16e              |    |
| 重量 [kg]             | 0.36                      |    |
| 控制方式                | 电气数字                      |    |
| 连接                  | 内部走线                      |    |



### 电动两指平行机械抓手 — GEP2010

| ▶ RSB-01-30-00001-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GEP2010IO-12-B-01   | 电动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 10 mm | 1  |
| APR000017           | UR 转接板, ISO TK 50          | 1  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配              |    |
| 建议使用的机器人            | UR3e - UR16e               |    |
| 重量 [kg]             | 0.48                       |    |
| 控制方式                | 电气数字                       |    |
| 连接                  | 内部走线                       |    |



## 电动两指平行机械抓手 — GEP2013

| ▶ RSB-01-31-00001-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GEP2013IO-12-B-01   | 电动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 13 mm | 1  |
| APR000018           | UR 转接板, ISO TK 50          | 1  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配              |    |
| 建议使用的机器人            | UR10e - UR30               |    |
| 重量 [kg]             | 0.77                       |    |
| 控制方式                | 电气数字                       |    |
| 连接                  | 内部走线                       |    |



## 电动两指平行机械抓手 — GEP2016

| ▶ RSB-01-32-00001-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GEP2016IO-12-B-01   | 电动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 16 mm | 1  |
| APR000018           | UR 转接板, ISO TK 50          | 1  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配              |    |
| 建议使用的机器人            | UR10e - UR16e              |    |
| 重量 [kg]             | 1.16                       |    |
| 控制方式                | 电气数字                       |    |
| 连接                  | 内部走线                       |    |



## 用于机床上下料的双重电动两指平行机械抓手 — GEP2016

| ▶ RSB-00-33-00001-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| GEP2016IO-05-B      | 电动两指平行机械抓手, 单个手指的行程为 16 mm | 2  |
| WFR000005           | 转角法兰                       | 1  |
| KAG500B5            | 带电缆的插接件                    | 2  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 机床上下料                      |    |
| 建议使用的机器人            | UR5 - UR16                 |    |
| 重量 [kg]             | 2.43                       |    |
| 控制方式                | 电气数字                       |    |
| 连接                  | 外部走线                       |    |



# 机器人套件概况

## GEP5000 和 GED5000 系列

3000 万次  
免维护  
循环

电动两指平行机械抓手 — GEP5000 系列  
 电动三指定心机械抓手 — GED5000 系列

**与气动机械抓手相媲美**  
 夹持力和连接孔图与气动机械抓手大致相同。

**便捷控制**  
 通过 I/O 端口进行控制，就像电磁阀一样。可轻松整合到控制系统中。

**密封且耐腐蚀**  
 防腐蚀和密封防护等级 IP64。即使在有粉尘和潮湿的环境中，防护等级也能确保安全运行。

**无刷直流电机**  
 多达 3000 万次循环免维护，一款您可以长期信赖的机械抓手。

**内置控制模块 ACM**  
 夹持力、移动时间和开关点均可调。

**机械式自锁**  
 在断电或者急停情况下，机械式自锁功能可提供额外的安全保障。



内置传感元件



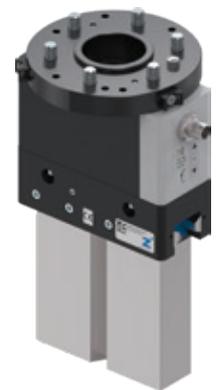
耐腐蚀



机械式自锁

### 适用于较大载荷的电动两指平行机械抓手 — GEP5010

| ▶ RSB-00-34-00001-A |                           |    |
|---------------------|---------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                      | 数量 |
| GEP5010IO-00-A      | 电动两指平行机械抓手，单个手指的行程为 10 mm | 1  |
| APR000011           | UR 转接板，ISO TK 80          | 1  |
| UB5010AL            | 通用手指                      | 2  |
| KAW1000B8           | 带电缆的插接件                   | 1  |
| 亮点                  |                           |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配             |    |
| 建议使用的机器人            | UR10e - UR30              |    |
| 重量 [kg]             | 2.76                      |    |
| 控制方式                | 电气数字                      |    |
| 连接                  | 外部走线                      |    |



### 适用于较大载荷的电动三指定心机械抓手 — GED5010

| ▶ RSB-00-34-00002-A |                           |    |
|---------------------|---------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                      | 数量 |
| GED5010IO-00-A      | 电动三指定心机械抓手，单个手指的行程为 10 mm | 1  |
| APR000011           | UR 转接板，ISO TK 80          | 1  |
| UB5010AL            | 通用手指                      | 3  |
| KAW1000B8           | 带电缆的插接件                   | 1  |
| 亮点                  |                           |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配             |    |
| 建议使用的机器人            | UR20 - UR30               |    |
| 重量 [kg]             | 3.89                      |    |
| 控制方式                | 电气数字                      |    |
| 连接                  | 外部走线                      |    |



# 机器人套件概况

## GEH6000IL 系列

### 电动两指平行机械抓手 — GEH6000IL 系列

#### 带集成式控制器的伺服驱动器

无刷驱动技术以及位置、速度或力控制确保发挥最高性能。

#### 运行安全性

配备机械式自锁功能, 在断电情况下安全握持工件。在急停情况下, 可以使用内六角扳手将其手动松开。

#### MATCH 机械臂末端生态系统

灵活性出色, 包括合适的 IO-Link 机械抓手, 可完成复杂的 Multi Handling 搬运任务 (例如安装), 也适用于需要高精度和力调节的应用。

#### URCap 兼容

使用我们的 URCap 并通过 UR Teach Pendant, 您可轻松对机械抓手的所有运动进行编程, 非常复杂的任务也不例外。



内置传感元件



可定位



平缓

### MATCH ADVANCED 机械抓手套件 — GEH6040IL

| ▶ RSB-01-40-00001-A |                            |    |
|---------------------|----------------------------|----|
| 产品                  | 技术数据                       | 数量 |
| LWR50L-22-00001-A   | MATCH 机械抓手, 单个手指的行程为 40 mm | 1  |
| LWR50F-01-03-A      | MATCH 机器人模块 RS485          | 1  |
| UB6000-B-08         | 用于搬运不同工件的通用手指              | 2  |
| 亮点                  |                            |    |
| 应用示例                | 安装、无序抓取、包装、装配              |    |
| 建议使用的机器人            | UR3e - UR16e               |    |
| 重量 [kg]             | 1.82                       |    |
| 控制方式                | 电气 RS485                   |    |
| 连接                  | 内部走线                       |    |





内容和数据取决于印刷版次。版本 11/2024。

本宣传册由编辑室精心编撰而成，所有数据均经过认真检查。如有错误或者数据不完整，不承担任何责任。Zimmer Group 保留技术更改权利以及由于产品和服务发展而引发的完善权利。本手册中包含的所有文本、图像、插图和图纸均为 Zimmer Group 所有，受知识产权 保护。任何形式的复制、编辑、更改、翻译、视频拍摄，以及电子处理和保存 均须得到 Zimmer Group 的批准和许可。

## ZIMMER GROUP – THE KNOW-HOW FACTORY

作为 KNOW-HOW FACTORY, 我们在各个领域深耕细作, 向各行各业提供一站式服务。我们的产品组合十分丰富全面, 不仅在广度上广泛分布, 在深度上也得到了深入的开发。

您是否正面临着开发难题? 我们帮您解决! 欢迎向我们提出研发要求。大量创新成果从我们手中源源不断地诞生: 我们热衷于追求新事物, 并代表着创新开拓精神。

### 联系我们 – 全球各地

我们目前在全球各地设有 17 家分支机构, 并在超过 125 个国家/地区拥有合作伙伴, 可为您提供领先的技术和卓越的服务。我们期待着您的垂询!



[www.zimmer-group.com/zh/联系方式](http://www.zimmer-group.com/zh/联系方式)

### ZIMMER GROUP 的系统技术部门 – 开发特殊解决方案的专家

凭借 30 多年研发经验, 系统技术部门为搬运和自动化领域开发专用解决方案。



[www.zimmer-group.cn/zh/技术部件和系统/系统技术](http://www.zimmer-group.cn/zh/技术部件和系统/系统技术)

### 随时可参观 – 我们的虚拟展位

我们的虚拟展厅拥有多种令人惊艳的功能, 例如交互动画影片、可点击的信息热点或可旋转的 3D 模型, 定能让您过目不忘。



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

### 我们的创新

Zimmer Group 以创意和发明家精神闻名。因此, 我们每年都会新推出许多创新型个性化解决方案。您可在此查看最新的产品亮点。



[www.zimmer-group.cn/zh/技术部件和系统/新品](http://www.zimmer-group.cn/zh/技术部件和系统/新品)

总部:

#### ZIMMER GROUP

Am Glockenloch 2  
DE 77866 Rheinau  
电话 +49 7844 9139-0  
传真 +49 7844 9139-1199  
info.de@zimmer-group.com  
[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)

中国:

#### ZIMMER GROUP CHINA LTD.

No. 170, Zhushan Road  
Jintan District, Jiangsu Province  
CN 213200 Changzhou City  
电话 +86 519 68226600  
info.cn@zimmer-group.com  
[www.zimmer-group.com](http://www.zimmer-group.com)