

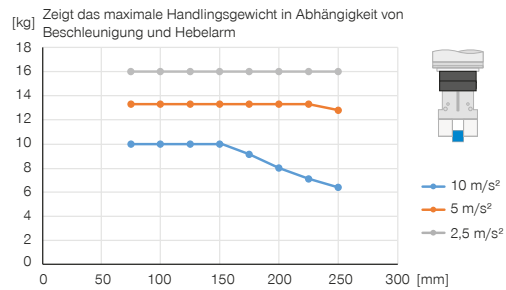
MATCH - ROBOTERMODUL

LWR50F-00-01-A

PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

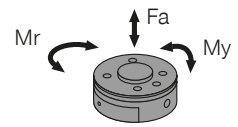


Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



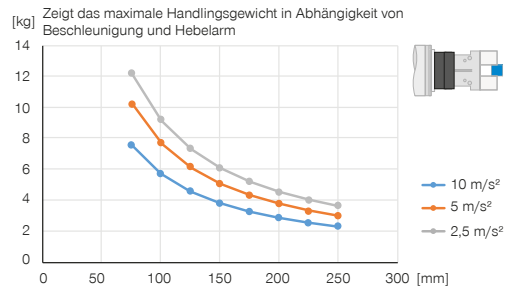
Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



ZUBEHÖREMPFEHLUNG



GREIFKOMPONENTEN



LWR50L-03-00002-A
Match - Greifer



LWR50L-23-00006-A
Match - Greifer



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



WVM7
Winkel-Schwenk-Verschraubung



ZUB123084
Zugentlastung

Bestell-Nr.	
► Technische Daten	
LWR50F-00-01-A	
Passend für Robotertyp	ISO TK 50*
MRK-Design nach ISO/TS 15066	Ja
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,31

*Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard M8 8-polig Buchse-Kabel.

