

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-00-01-A

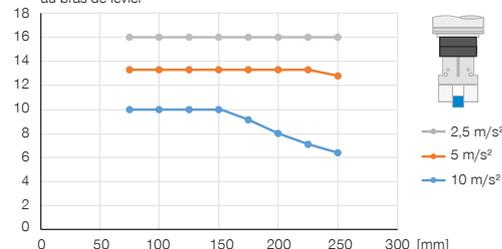
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

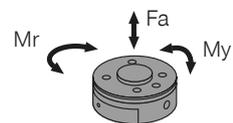
► Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



► Forces et couples

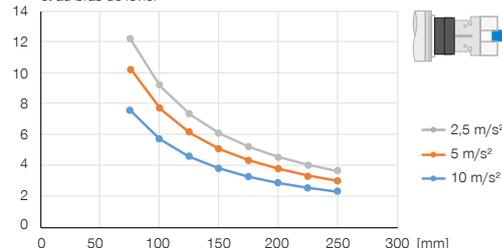
Affichage des forces et couples statiques



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

► Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande		► Caractéristiques techniques
		LWR50F-00-01-A
Pour type de robot	ISO TK 50*	
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui	
Commande	Digital I/O	
Logique IO	PNP	
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50	
Poids de manutention max. [kg]	25	
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 pôles	
Course de verrouillage [mm]	1	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée	
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée	
Force de serrage [N]	50	
Force de desserrage [N]	0	
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05	
Précision de répétition en Z [mm]	0.05	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0	
Température de service [°C]	5 ... +60	
Durée de vie en cycles	100000	
Protection de IEC 60529	IP40	
Poids [kg]	0.31	

* Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via un câble standard M8 à 8 pôles femelle.

